

BCH - Codes

- von Dominic Witt -

- Proseminar: Kodierungstheorie - Prof. Dr. B. Klopsch -
- Lit.: A First Course in Coding Theory, Raymond Hill -
- Bose, Ray - Chandhuri (1960); Hocquenghem (1959)
- Hardy: Zahlentheorie hat keine nützliche Anwendung! (1940); Gegenbeispiele von Levinson (1970); ausgerechnet Ramanujan lieferte Arbeiten, die heute Anwendung in Kodierungstheorie finden (1912)

Theorem 11.1 K Körper, paarw. versch. $a_1, \dots, a_r \in K \setminus \{0\}$.

Die sog. Vandermonde - Matrix
↳ auch Polynominterpolation

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ a_1 & a_2 & \dots & a_r \\ a_1^2 & a_2^2 & \dots & a_r^2 \\ \vdots & \vdots & \dots & \vdots \\ a_1^{r-1} & a_2^{r-1} & \dots & a_r^{r-1} \end{pmatrix}$$

ist invertierbar, d.h. $\det A \neq 0$. (LA)

Genauer gilt: $\det A = \prod_{i>j} (a_i - a_j)$

Beweis: Induktion über r . Beachte: $A \in K^{r \times r}$.

- $r = 1 \Rightarrow A = (1) = 1 \quad \checkmark$
- Die Behauptung gelte für $r-1$.

• $\det A =$

(i+1)te Zeile
- $a_1 \cdot$ i-te Zeile

$$\det \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ 0 & a_2 - a_1 & \dots & a_r - a_1 \\ 0 & a_2(a_2 - a_1) & \dots & a_r(a_r - a_1) \\ 0 & a_2^2(a_2 - a_1) & \dots & a_r^2(a_r - a_1) \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ 0 & a_2^{r-2}(a_2 - a_1) & \dots & a_r^{r-2}(a_r - a_1) \end{pmatrix}$$

$$= (a_2 - a_1)(a_3 - a_1) \dots (a_r - a_1) \cdot \det \begin{pmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ a_2 & a_3 & \dots & a_r \\ a_2^2 & a_3^2 & \dots & a_r^2 \\ \vdots & \vdots & & \vdots \\ a_2^{r-2} & a_3^{r-2} & \dots & a_r^{r-2} \end{pmatrix}$$

Induktionsvoraus.

$$= (a_2 - a_1)(a_3 - a_1) \dots (a_r - a_1) \cdot \prod_{r \geq i > j \geq 2} (a_i - a_j)$$

$$= \prod_{r \geq i > j \geq 1} (a_i - a_j)$$

• Da a_1, \dots, a_r paarw. versch. sind, gilt also $\det A \neq 0$. //

Theorem 11.2 Sei $A \in K^{r \times r}$ invertierbar.

Die r Spalten von A , aufgefasst als Elemente des K -VR K^r , sind linear unabhängig (über K).

Beweis: lineare Algebra

Wiederholung:

$q = p^f$ Primzahlpotenz

$V(n, q)$ n -dimensionaler VR über $GF(q)$

linearer Code C = Untervektorraum von $V(n, q)$
↓ k -dimensional

○ Codewort $x_1 x_2 x_3 \dots x_n \in [n, k]$ -Code

Dual-Code $C^\perp = \{ v \in V(n, q) \mid v \cdot u = 0 \ \forall u \in C \}$

Paritätsprüfungsmatrix $H =$ Erzeugermatrix von C^\perp
↳ Zeilen bilden Basis für C^\perp

$$\rightarrow C = \{ x \in V(n, q) \mid x H^T = 0 \}$$

○ (Hamming-) Abstand $d(x, y) = \#$ untersch. Stellen
 $\in V(n, q)$

→ Abstandsfunktion

Minimalabstand $d(C) = \min_{x \neq y \in C} d(x, y) = d$

→ $[n, k, d]$ -Code

Beispiel 11.3 - Ein 2-Fehler-korrigierender Code

Sei C der lineare $[10, 6]$ -Code über $GF(11)$

definiert durch die Paritätsprüfungsmatrix

$$H = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 2 & 3 & \dots & 10 \\ 1 & 2^2 & 3^2 & \dots & 10^2 \\ 1 & 2^3 & 3^3 & \dots & 10^3 \end{pmatrix}.$$

Bemerkungen: Mache C zu einem Dezimalcode D durch

(a) Auslassen aller Codewörter, die das Symbol 10 enthalten:

$$D = \left\{ x_1 x_2 \dots x_{10} \in (F_{10})^{10} \mid \sum_{i=1}^{10} x_i \equiv_{11} \sum_{i=1}^{10} i x_i \equiv_{11} \sum_{i=1}^{10} i^2 x_i \equiv_{11} \sum_{i=1}^{10} i^3 x_i \equiv_{11} 0 \right\}$$

wobei $F_{10} = \{0, 1, 2, \dots, 9\}$

(b) Nach Theorem 8.4 (C , lin. $[n, k]$ -Code über $GF(q)$ mit Paritätsprüfungsmatrix H , hat Minimalabstand d \Leftrightarrow beliebige $d-1$ Spalten von H sind linear unabhängig, aber es ex. eine Auswahl von d linear abhängigen Spalten von H .)

und den Theoremen 11.1 und 11.2 hat C den Minimalabstand 5. Theorem 1.9 (C kann bis zu \underline{t} Fehler korrigieren, wenn $d(C) \geq 2t + 1$ gilt.) besagt nun: C ist ein 2-Fehler-korrigierender Code.

Wiederholung: Für $y \in V(n, q)$ heißt

$$S(y) = y H^T \quad \underline{\text{Syndrom von } y}.$$

Also: $S(y) = 0 \iff y \in C$. Und weiter:

$$u + C = v + C \quad (\in V(n, q) / C)$$

$$\iff u - v \in C$$

S ist lineare Abb.

$$\iff S(u - v) = 0 \iff S(u) = S(v).$$

Beispiel 11.3, Fortsetzung

Sei $x = x_1 x_2 \dots x_{10}$ das vom Sender übertragene Codewort $\in C$ und $y = y_1 y_2 \dots y_{10}$ das beim Empfänger angekommen

Codewort $\in V(n, q)$.

Wir nehmen an, x und y stimmen an Stelle i und j nicht überein (und sonst schon) und $-x + y$ habe an Stelle i den Eintrag a , an Stelle j den Eintrag b und an allen anderen Stellen Eintrag 0 .

$$\rightarrow S(y) = y H^T = \left(\underbrace{\sum_{i=1}^{10} y_i}_{S_1}, \underbrace{\sum_{i=1}^{10} i y_i}_{S_2}, \underbrace{\sum_{i=1}^{10} i^2 y_i}_{S_3}, \underbrace{\sum_{i=1}^{10} i^3 y_i}_{S_4} \right)$$

Weil $x \in C$ ist, gilt $S(y) = S(-x + y)$, also:

$$\left| \begin{array}{l} a + b = S_1 \\ a i + b j = S_2 \\ a i^2 + b j^2 = S_3 \\ a i^3 + b j^3 = S_4 \end{array} \right|$$

→ Müssen nicht-lineares Gleichungssystem lösen.

$$\rightarrow \begin{cases} b(i-j) = iS_1 - S_2 \\ bj(i-j) = iS_2 - S_3 \\ bj^2(i-j) = iS_3 - S_4 \end{cases}$$

$$\rightarrow (iS_2 - S_3)^2 = (iS_1 - S_2)(iS_3 - S_4)$$

$$\Leftrightarrow \underbrace{(S_2^2 - S_1S_3)}_P i^2 + \underbrace{(S_1S_4 - S_2S_3)}_Q i + \underbrace{S_3^2 - S_2S_4}_R = 0$$

Aus Symmetriegründen auch: $Pj^2 + Qj + R = 0$.

Also: Stellen der Fehler bekommen als Lösungen

von $Px^2 + Qx + R = 0$. Schließlich

a, b bestimmen mit $\begin{cases} a + b = S_1 \\ ai + bj = S_2 \end{cases}$ (LGS).

Falls nur ein Fehler in y vorhanden ist, etwa an Stelle i :

$$a = S_1, \quad ai = S_2 \quad (ai^2 = S_3, \quad ai^3 = S_4)$$

→ a und i einfach zu bestimmen; $P = Q = R = 0$

Algorithmus zur Bestimmung von i, j, a, b :

- Input: y
- $S(y) = (S_1, S_2, S_3, S_4)$ berechnen
- Falls $S(y) \neq 0$, berechne P, Q, R

• Falls $S(y) = 0$ ist, ist $y \in C$ und wir gehen davon aus, dass y keine Fehler enthält. ($\dots a = b = 0$)
 ($x \neq y$ möglich, aber y korrektes Codewort...)

• Falls $S(y) \neq 0$ ist und $P = Q = R = 0$, gehen wir von einem einzigen Fehler aus, an Position $S_2 : S_1$ und der Größe S_1 .
 (Wie wahrsch. ist es, dass bei einem 2. & 3. Fehler in S_1 kein Resultat?)
 ($S_1 \neq 0$ (...))
 (mindestens einen) (mehr wissen wir nicht...)

• Falls $P \neq 0$ und $R \neq 0$ ist und $Q^2 - 4PR \neq 0$ ein Quadrat in $GF(11)$ ist, gehen wir von 2 Fehlern aus, bei $i, j = (-Q \pm \sqrt{Q^2 - 4PR}) : (2P)$,
 ($\neq 0$)

der Größen $b = (iS_1 - S_2) : (i - j)$ bzw. $a = S_1 - b$.

• Sonst nehmen wir an, dass mindestens 3 Fehler in y aufgetaucht sind. ($P=0 \vee R=0 \vee Q^2 - 4PR=0$) \wedge nicht $P=Q=R=0$ (...)

Bemerkung: Die Berechnungen erfolgen stets modulo 11.
 Dazu sollte man Tabellen / Listen für die Inversen, die Quadrate bzw. Wurzeln anlegen ...

Wollen nun Beispiel 11.3 verallgemeinern.

→ t -Fehler-korrigierender Code der Länge n über $GF(q)$

→ Voraussetzung:

$$2t + 1 \leq n \leq q - 1$$

Theorem 1.9, $q = p$, siehe H...
 $2t + 1 \leq d \leq n$ C ist $[n, 1]$ -Code $\Rightarrow d = n$ (bei H...)

Die folgende Klasse von Codes ist enthalten in der viel größeren Klasse der BCH-Codes. Mit den folgenden Codes wollen wir exemplarisch die wesentlichen Ideen demonstrieren:

Sei C der lineare Code über $GF(q)$, welcher durch die Paritätsprüfungsmatrix

$$H = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 1 & \dots & 1 \\ 1 & 2 & 3 & \dots & n \\ 1 & 2^2 & 3^2 & \dots & n^2 \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & 2^{d-2} & 3^{d-2} & \dots & n^{d-2} \end{pmatrix} \in GF(q)^{(d-1) \times n}$$

definiert ist; also $C = \{x \in V(n, q) \mid xH^T = 0\} \subseteq V(n, q)$.

Dabei gelte $d \leq n \leq q-1 = p-1$.

Beliebige $d-1$ Spalten von H liefern eine Vandermonde-Matrix. Theoreme 11.1, 11.2 und 8.4 $\rightarrow C$ hat Minimalabstand d . Theorem 1.9 $\rightarrow t$ -Fehler-korr. Code, wenn $2t+1 \leq d$.

Ab jetzt sei d ungerade und t so, dass $2t+1 = d$ ist. Dann hat H $2t$ Zeilen.

Vom Sender: $x = x_1 x_2 \dots x_n$

Beim Empfänger: $y = y_1 y_2 \dots y_n$

Fehler seien an den Stellen x_1, x_2, \dots, x_t

mit den Größen m_1, m_2, \dots, m_t

Wieder berechnen:

$$(s_1, s_2, \dots, s_{2t}) = y^{H^T}, \text{ also}$$

$$s_j = \sum_{i=1}^n y_i i^{j-1} = \sum_{i=1}^t m_i x_i^{j-1}$$

vgl. S. 5
(... mod C...)

für $j = 1, 2, \dots, 2t$.

→ Gleichungssystem

$$\begin{array}{l} m_1 + m_2 + \dots + m_t = s_1 \\ m_1 x_1 + m_2 x_2 + \dots + m_t x_t = s_2 \\ m_1 x_1^2 + m_2 x_2^2 + \dots + m_t x_t^2 = s_3 \\ \vdots \\ m_1 x_1^{2t-1} + m_2 x_2^{2t-1} + \dots + m_t x_t^{2t-1} = s_{2t} \end{array}$$

→ Für $t \geq 3$ Gleichungen zu kompliziert, um $2t-1$ der $2t$ Unbekannten auf die Weise wie zuvor in

Beispiel 11.3 zu eliminieren
↖ $t=2$

Ramanujan veröffentlichte 1912 eine andere Methode:
(Dabei ging es ihm nicht um Codierungstheorie ...)

Betrachte den (formalen) Ausdruck

$$\Phi(\theta) = \frac{w_1}{1 - x_1 \theta} + \frac{w_2}{1 - x_2 \theta} + \dots + \frac{w_t}{1 - x_t \theta} \quad (**)$$

Für $|\theta|$ klein genug haben wir für alle j :

$$\frac{w_j}{1 - x_j \theta} = w_j (1 + x_j \theta + x_j^2 \theta^2 + \dots)$$

(geometrische Reihe)

Also:

$$\Phi(\theta) = \sum_{j=1}^t w_j + \sum_{j=1}^t w_j x_j \theta + \sum_{j=1}^t w_j x_j^2 \theta^2 + \dots$$

Mit (*) erhalten wir:

$$\Phi(\theta) = S_1 + S_2 \theta + S_3 \theta^2 + \dots + S_{2t} \theta^{2t-1} + \dots$$

(**) umformen:

$$\Phi(\theta) = \frac{A_1 + A_2 \theta + A_3 \theta^2 + \dots + A_t \theta^{t-1}}{1 + B_1 \theta + B_2 \theta^2 + \dots + B_t \theta^t} \quad (+)$$

$$\begin{aligned} \Rightarrow (S_1 + S_2 \theta + S_3 \theta^2 + \dots) (1 + B_1 \theta + B_2 \theta^2 + \dots + B_t \theta^t) \\ = A_1 + A_2 \theta + A_3 \theta^2 + \dots + A_t \theta^{t-1} \end{aligned}$$

Ausmultiplizieren zeigt:

$$A_1 = S_1$$

$$A_2 = S_2 + S_1 B_1$$

$$A_3 = S_3 + S_2 B_1 + S_1 B_2$$

⋮

$$A_t = S_t + S_{t-1} B_1 + S_{t-2} B_2 + \dots + S_1 B_{t-1}$$

(1)

$$\sigma = S_{t+1} + S_t B_1 + S_{t-1} B_2 + \dots + S_1 B_t$$

$$\sigma = S_{t+2} + S_{t+1} B_1 + S_t B_2 + \dots + S_2 B_t$$

⋮

$$\sigma = S_{2t} + S_{2t-1} B_1 + S_{2t-2} B_2 + \dots + S_t B_t$$

(2)

Die S_1, \dots, S_{2t} sind bekannt. (2) ist LGS \rightarrow

B_1, \dots, B_t bestimmen. (1) liefert dann

A_1, \dots, A_t . Anschließend (+) nutzen und

die rationale Funktion Φ in Partialbrüche zerlegen:

$$\Phi(\theta) = \frac{p_1}{1 - q_1 \theta} + \frac{p_2}{1 - q_2 \theta} + \dots + \frac{p_t}{1 - q_t \theta}$$

Ein Vergleich mit (***) zeigt: $p_j = u_j$ und $q_j = x_j$

für alle $1 \leq j \leq t$. Wir haben (*) gelöst!

- ENDE -