

Une introduction au codage de canal

C. Poulliat

2 novembre 2011

Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - Capacité d'un canal discret sans mémoire
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues

- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - Capacité d'un canal discret sans mémoire
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues
- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Entropie, entropie conjointe

X une variable aléatoire discrète à valeurs dans l'alphabet \mathcal{X} de d.d.p.

$$p(x) = \text{Prob}(X = x), \quad x \in \mathcal{X}$$

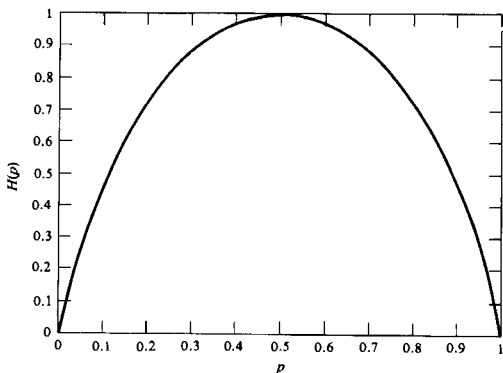
Entropie

$$\begin{aligned} \mathbf{H}(X) &= - \sum_{x \in \mathcal{X}} p(X = x) \log_2 (p(X = x)) \\ &= -\mathbb{E}(\log_2 p(X)) \end{aligned} \quad (1)$$

Entropie conjointe

$$\begin{aligned} \mathbf{H}(X, Y) &= - \sum_{x \in \mathcal{X}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} p(X = x, Y = y) \log_2 (p(X = x, Y = y)) \\ &= -\mathbb{E}(\log_2 p(X, Y)) \end{aligned} \quad (2)$$

Entropie binaire



$X \in \{0, 1\}$ avec $p(X = 1) = p$

$$H(X) = -p \log_2(p) - (1 - p) \log_2(1 - p) \triangleq H_2(p)$$

Entropie conditionnelle et propriétés

Entropie conditionnelle

$$\begin{aligned} \mathbf{H}(Y|X) &= - \sum_{x \in \mathcal{X}} \sum_{y \in \mathcal{Y}} p(X = x, Y = y) \log_2(p(Y = y|X = x)) \\ &= -\mathbb{E}(\log_2 p(Y|X)) \end{aligned} \quad (3)$$

Propriétés

- 1 $0 \leq \mathbf{H}(X) \leq \log_2 |\mathcal{X}|$
égalité si X uniformément distribué
- 2 $\mathbf{H}(X, Y) = \mathbf{H}(X) + \mathbf{H}(Y|X)$
- 3 $\mathbf{H}(X|Y) \leq \mathbf{H}(X)$
égalité si X et Y indépendants

Information mutuelle

Information mutuelle

$$\begin{aligned}
 I(X; Y) &= - \sum_{x \in \mathcal{X} \ y \in \mathcal{Y}} p(X = x, Y = y) \log_2 \left(\frac{p(X = x)p(Y = y)}{p(X = x, Y = y)} \right) \\
 &= -\mathbb{E}(\log_2 \left(\frac{p(X)p(Y)}{p(X, Y)} \right)) \geq 0
 \end{aligned} \tag{4}$$

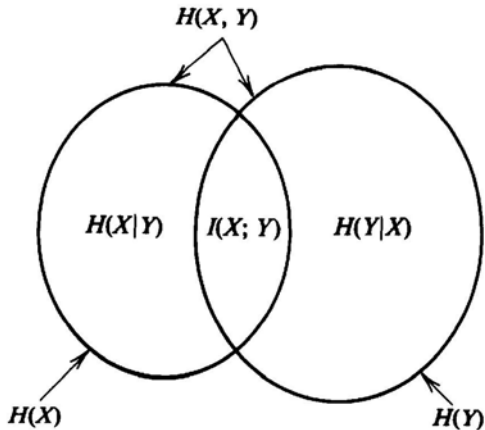
Propriétés

$$\begin{aligned}
 I(X; Y) &= \mathbf{H}(X) - \mathbf{H}(X|Y) \\
 &= \mathbf{H}(Y) - \mathbf{H}(Y|X) \\
 &= \mathbf{H}(X) + \mathbf{H}(Y) - \mathbf{H}(X, Y) \\
 &= I(Y; X)
 \end{aligned} \tag{5}$$

$$I(X; X) = \mathbf{H}(X)$$



Interprétations

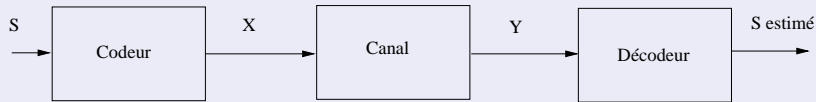


Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - **Capacité d'un canal discret sans mémoire**
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues
- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Capacité d'un canal discret sans mémoire

Définition



- $X \in \mathcal{X}, Y \in \mathcal{Y}$
- Canal sans mémoire caractérisé par $p(Y|X)$

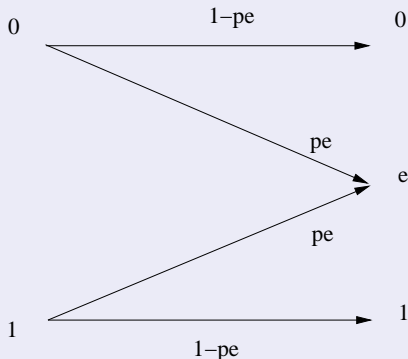
Définition

$$\begin{aligned}
 \mathbf{C} &= \max_{p(X)} \mathbf{I}(X; Y) & (6) \\
 &= \max_{p(X)} \mathbf{H}(X) - \mathbf{H}(X|Y) = \max_{p(X)} \mathbf{H}(Y) - \mathbf{H}(Y|X)
 \end{aligned}$$

Max. atteint pour distribution uniforme pour les canaux *symétriques*.

Capacité d'un canal discret sans mémoire

Canal à effacement (BEC)

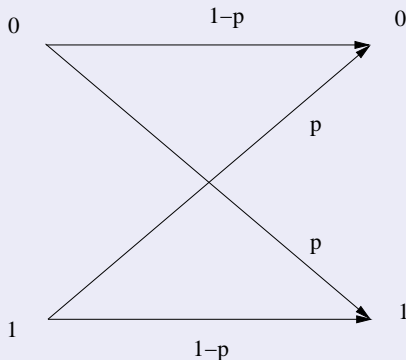


$$\mathbf{C} = 1 - p_e \quad (7)$$

atteint pour une distribution d'entrée uniforme



Canal binaire symétrique (BSC)



$$\mathbf{C} = 1 - H_2(p) \quad (8)$$

atteint pour une distribution d'entrée uniforme



Théorème du codage de canal

Canal discret sans mémoire

Théorème du codage de canal (1/2)

Soit un canal discret sans mémoire de capacité C , on peut communiquer à tout débit de transmission inférieur à C . En particulier, $\forall R < C$, il existe un code $\mathcal{C}(N, R)$ tel que

$$\mathcal{C}(N, R) : \{0, 1\}^{NR} \longrightarrow \{0, 1\}^N$$

telle que la probabilité d'erreur bloc en sortie de décodage optimal soit arbitrairement petite pour N suffisamment grand.

Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - Capacité d'un canal discret sans mémoire
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues
- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Théorème du codage de canal (2/2)

Canal à temps discret et entrées/sorties continues

Théorème du codage de canal

- Extension au cas d'entrées ou de sorties continues.
- Les expressions précédentes mettent en jeu des densités de probabilités.
- Application principale : le cas du canal Gaussien.

Canal additif gaussien(AWGN)

$$\begin{array}{c}
 B(\omega) \\
 \downarrow \\
 X(\omega) \longrightarrow \oplus \Sigma \longrightarrow Y(\omega)
 \end{array} \tag{9}$$

- $X(\omega)$ tel que $\sigma_x^2 \leq P$
- $B(\omega) \sim \mathcal{N}(0, \sigma_b^2)$
-

$$\mathbf{C} = \frac{1}{2} \log_2 (1 + \sigma_x^2 / \sigma_b^2) \text{ bits/symbol} \tag{10}$$

$$= \frac{1}{2} \log_2 (1 + 2R_b E_b / N_0) \tag{11}$$

max. atteint pour $X(\omega) \sim \mathcal{N}(0, \sigma_x^2 = P)$

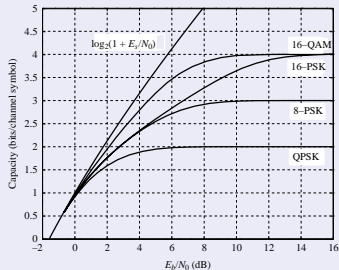


Canal additif gaussien à entrées binaires (BI-AWGN)

$$\begin{array}{ccc}
 & B(\omega) & \\
 & \downarrow & \\
 X(\omega) \longrightarrow & \oplus \sum & \longrightarrow Y(\omega)
 \end{array}
 \tag{12}$$

- $X(\omega) \in \mathcal{X} = \{0, 1\}$, avec $p(X = 1) = 1/2$
- $B(\omega) \sim \mathcal{N}(0, \sigma_b^2 = N_0/2)$
- canal symétrique : $p(y|x = +1) = p(-y|x = -1)$

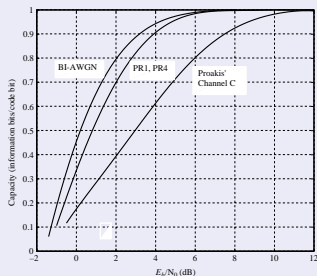
Canal additif gaussien à entrées M-aire (CI-AWGN)



$$\begin{array}{c}
 B(\omega) \\
 \downarrow \\
 X(\omega) \longrightarrow \bigoplus \sum \longrightarrow Y(\omega)
 \end{array}$$

- $X(\omega) \in \mathcal{X} = \{0, \dots, M\}$,
avec $p(X = x) = 1/M$
- $B(\omega) \sim \mathcal{CN}(0, \sigma_b^2 = N_0)$

Canaux sélectif en fréquence à entrées binaires(BI-ISI)



$$y[n] = \sum_{k=0}^{L-1} h[k]x[n-k] + b[n] \quad (13)$$

- $X \in \mathcal{X} = \{-1, +1\}$, avec $p(X = x) = 1/2$
- $B \sim \mathcal{N}(0, \sigma_b^2 = N_0/2)$



Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - Capacité d'un canal discret sans mémoire
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues
- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Codes en bloc linéaires

Quelques définitions

On considère des codes définis sur le corps binaire $\mathbb{F}_2 = GF(2)$.

Codes linéaires en blocs

- Un code en blocs binaire $\mathcal{C}(N, K)$ de longueur N est une application $g(\cdot)$ de l'ensemble $\mathbb{F}_2^K = \{0, 1\}^K$ vers l'ensemble $\mathbb{F}_2^N = \{0, 1\}^N$ qui associe à tout bloc de données \mathbf{u} un mot de code \mathbf{c} .

$$\begin{aligned} g : \mathbb{F}_2^K &\rightarrow \mathbb{F}_2^N \\ \mathbf{u} &\mapsto \mathbf{c} = g(\mathbf{u}) \end{aligned} \tag{14}$$

- # mots de code : 2^K .
- Rendement : $R = K/N$ (K symb. d'inf., N symb. codés).
- $\mathcal{C}(N, K)$ est dit linéaire si $g(\cdot)$ est une application linéaire (les mots de codes sont un sous-espace vectoriel de \mathbb{F}_2^N).

Codes en bloc linéaires

Matrice génératrice

Matrice génératrice

- On note $\mathbf{c} = [c_0, \dots, c_{N-1}]$ et $\mathbf{u} = [u_0, \dots, u_{K-1}]$
- la matrice génératrice \mathbf{G} de dimensions $K \times N$ est définie comme étant l'application linéaire définie comme

$$\mathbf{c} = \mathbf{u}\mathbf{G}$$

- Espace du code : $\text{Im}(\mathcal{C}) = \{\mathbf{c} \in \mathbb{F}_2^N \mid \mathbf{c} = \mathbf{u}\mathbf{G}, \forall \mathbf{u} \in \mathbb{F}_2^K\}$
- $\text{rang}(\mathbf{G}) = K$ (les lignes de \mathbf{G} sont K mots de codes indépendants) et \mathbf{G} non unique.
- \mathbf{G} est dite systématique si $\forall k \in [0, K-1], \exists n \in [0, N-1]$ tel que $c[n] = u[k]$. \mathbf{G} peut alors se mettre sous la forme

$$\mathbf{G} = [P \mid I_K]$$

Codes en bloc linéaires

Matrice de parité

Matrice de parité

- Le code $\mathcal{C}^\perp(N-K, K)$, dit code dual, vérifie que tout mot du code dual est orthogonal à tout mot du code $\mathcal{C}(N, K)$. On note sa matrice génératrice \mathbf{H} .
- On a alors $\{\mathbf{c} \in \mathcal{C}(N, K) \mid \mathbf{c}\mathbf{H}^\top = \mathbf{0}\}$
- Relation avec \mathbf{G} : $\mathbf{G}\mathbf{H}^\top = \mathbf{0}$
- Pour un code systématique, $\mathbf{H} = [I_{N-K} \mid P^\top]$.
- Détection d'erreur à l'aide du *syndrome* : $\mathbf{r} = \mathbf{c} + \mathbf{e}$

$$\mathbf{s} = \mathbf{r}\mathbf{H}^\top = \mathbf{e}\mathbf{H}^\top$$

- Si \mathbf{e} est un mot de code, alors on parle d'erreurs *non détectable*.

Codes en bloc linéaires

Distance minimum et spectre de distance du code

Matrice de parité

- Distance de Hamming : $d_H(c_i, c_j) = \mathbf{w}(c_i \oplus c_j)$
- Distance minimale :

$$\begin{aligned} d_{\min} &= \min \{d_H(c_i, c_j) \mid c_i, c_j \in \mathcal{C}(N, K); c_i \neq c_j\} \\ &= \min \{\mathbf{w}(c) \mid c \in \mathcal{C}(N, K), c \neq 0\} \end{aligned} \quad (15)$$

- Spectre de distance d'un code :

$$\forall i = 1 \dots N, A_i = \#\mathbf{c} \in \mathcal{C}(N, K), \mathbf{w}(c) = i$$

$\{A_0, A_1 \dots A_N\}$ est appelé spectre de distance du code

- d_{\min} est égale au plus petit nombre de colonnes dont la somme est le vecteur nul.
- $d_{\min} - 1$ erreurs détectables, $\lfloor (d_{\min} - 1)/2 \rfloor$ erreurs corrigibles sur BSC.



Codes en bloc linéaires

Exemples

code de répétition

Un code de répétition consiste en la répétition de N fois un bit d'information. On obtient un code $\mathcal{C}(N, 1)$ de matrice génératrice

$$G_1 = [1 \dots 1 \dots 1]$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_N$

code de vérification de parité

$C_{N-1} = u_0 \oplus u_1 \oplus \dots \oplus u_{N-2}$
définissant un code $\mathcal{C}(N, N-1)$

$$G_2 = \begin{pmatrix} \Sigma & 1 \\ & \vdots \\ & 1 \\ \Sigma & 1 \\ & \vdots \\ & 1 \end{pmatrix} \begin{matrix} \Sigma \\ \\ \\ \Sigma \end{matrix}$$

Relation

les deux codes sont duaux :

$$G_1 G_2^T = \mathbf{0}$$

Plan

- 1 Rappels de théorie de l'information
 - Principales notions et définitions
 - Capacité d'un canal discret sans mémoire
 - Capacité d'un canal à entrées et/ou sorties continues

- 2 introduction au codage de canal
 - Quelques définitions
 - Critères de Décodage

Critères de décodage

Décodage par Maximum a Posteriori (MAP)

$$\hat{\mathbf{c}} = \arg \max_{\mathbf{c}'} p(\mathbf{c}' | \mathbf{y}) \quad (16)$$

$$= \arg \max_{\mathbf{c}'} \frac{p(\mathbf{y} | \mathbf{c}') p(\mathbf{c}')}{p(\mathbf{y})} \quad (17)$$

Décodage par Maximum de Vraisemblance (ML)

$$\hat{\mathbf{c}} = \arg \max_{\mathbf{c}'} p(\mathbf{y} | \mathbf{c}') \quad (18)$$

Exemple de canaux

- canal BSC : $\hat{\mathbf{c}} = \arg \min_{\mathbf{c}'} d_H(\mathbf{y}, \mathbf{c}')$
- canal BI-AWGN : $\hat{\mathbf{c}} = \arg \min_{\mathbf{c}'} d_E(\mathbf{y}, \mathbf{c}') = \arg \min_{\mathbf{c}'} \sum_n (y_n - c'_n)^2$

