

# Codes Correcteurs d'erreurs

## Implémentation de Reed-Solomon

Dorian Lesbre

TIPE - mathématique - informatique

30 juin 2017

# Notion de code correcteur

## Définitions

L'alphabet : ensemble fini de symboles avec lesquels sont écrit le message.  
On prendra  $\mathbb{F}_{q^m}$  pour alphabet.

Le message : élément de  $\mathbb{F}_{q^m}^k$

L'encodeur : fonction injective  $enc : \mathbb{F}_{q^m}^k \longrightarrow \mathbb{F}_{q^m}^n$

Le code : sous ensemble de  $\mathbb{F}_{q^m}^n : \mathcal{C} = \text{Im}(enc)$

Le décodeur : fonction  $dec : \mathbb{F}_{q^m}^n \longrightarrow \mathbb{F}_{q^m}^k$

## Étude des codes :

On cherche un code  $\mathcal{C}$  optimal pour des valeurs  $n$  et  $k$  fixés.

## Étude algorithmique :

Expliciter  $enc$  et  $dec$  pour pouvoir les calculer rapidement.

# Codes $t$ -correcteurs

## Distance et poids

Pour  $(c_1, c_2) \in (\mathbb{F}_{q^m}^n)^2$  on définit la distance de Hamming par :

$$d(c_1, c_2) = \sum_{i=1}^n (1 - \delta(c_{1,i}, c_{2,i}))$$

Le poids est la distance au mot nul :  $w(c_1) = d(c_1, 0)$

C'est le nombre de symboles distincts entre deux mots du code, dans  $(\mathbb{F}_2)^4$ , on a  $d(1001, 1011) = 1$ .

## Codes $t$ -correcteurs

Pour  $\mathcal{C}$  un code  $c \in \mathcal{C}$  et  $t$  un entier, on pose :

$$\mathcal{E}(c, t) = \{m \in \mathbb{F}_{q^m}^n / d(c, m) \leq t\}$$

Il s'agit d'une boule centrée en  $c$  de rayon  $t$

### Codes $t$ -correcteurs

Pour  $t \in \mathbb{N}$ , on dit qu'un code  $\mathcal{C}$  est  $t$ -correcteur lorsque les ensembles  $(\mathcal{E}(c, t))_{c \in \mathcal{C}}$  sont deux-à-deux disjoints. Si moins de  $t$  erreurs se sont produites, il existe alors un unique mot du code le plus proche.

## Distance minimale et correction

**Distance minimale** : Pour  $\mathcal{C}$  un code, on pose :

$$d_{\min} = \min_{\substack{(c_1, c_2) \in \mathcal{C}^2 \\ c_1 \neq c_2}} d(c_1, c_2)$$

### Théorème

Un code  $\mathcal{C}$  de distance minimale  $d_{\min}$  est  $\left\lfloor \frac{d_{\min} - 1}{2} \right\rfloor$ -correcteur mais n'est pas  $\left\lfloor \frac{d_{\min} - 1}{2} \right\rfloor + 1$ -correcteur.

# Codes linéaires

Un code  $\mathcal{C}$  est linéaire si  $\mathcal{C}$  est un sous-espace vectoriel de  $\mathbb{F}_{q^m}^n$

## Distance d'un code linéaire

Pour  $\mathcal{C}$  un code linéaire, on a :

$$d_{\min} = \min_{c \in \mathcal{C} \setminus \{0\}} w(c)$$

## Majoration de Singleton

Tout code linéaire de paramètre  $(n, k)$  vérifie

$$d_{\min} \leq n - k + 1$$

# Paramètres de Reed-Solomon

**Alphabet** :  $\mathbb{F}_{q^m}$  un corps fini à  $q^m$  éléments.

**Paramètres** :

- $n$  la longueur du code
- $k$  sa dimension (longueur du message initial)
- $2t$  le nombre de symbole ajoutés

Les paramètres doivent vérifier

$$n = k + 2t = q^m - 1$$

**Message** : on identifie  $\mathbb{F}_{q^m}^n$  à  $\mathbb{F}_{q^m, n}[X]$  et  $\mathbb{F}_{q^m}^k$  à  $\mathbb{F}_{q^m, k}[X]$ .

La liste  $(a_0, \dots, a_k)$  représente le polynôme  $a_0 + a_1X + \dots + a_kX^k$

## Code de Reed-Solomon

**Polynôme générateur** : il existe  $\alpha$  un générateur de groupe cyclique  $(\mathbb{F}_{q^m}^*, \times)$ . On pose alors

$$G(X) = \prod_{i=1}^{2t} (X - \alpha^i)$$

### Code de Reed-Solomon

Le code de Reed-Solomon est l'ensemble des multiples de  $G$  :

$$\mathcal{C} = G\mathbb{F}_{q^m, k}[X] = \{G(X)P(X), P \in \mathbb{F}_{q^m, k}[X]\}$$

# Propriétés du code de Reed-Solomon

## Propriétés

Le code  $\mathcal{C}$  de Reed-Solomon ainsi défini vérifie :

- $\mathcal{C}$  est un code linéaire.
- $d_{\min}(\mathcal{C}) = 2t + 1$  donc  $\mathcal{C}$  est  $t$ -correcteur.

$\mathcal{C}$  atteint la majoration de Singleton.

**Principe de la démonstration** : soit  $c = \sum_{\ell=1}^{2t} c_{i_\ell} X^{i_\ell} \in \mathcal{C}$  tel que  $w(c) \leq 2t$ . Les  $(\alpha^i)_{i \in \llbracket 1, 2t \rrbracket}$  étant racines de  $c$ , on a le système

$$\begin{bmatrix} (\alpha^{i_1})^1 & \dots & (\alpha^{i_{2t}})^1 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ (\alpha^{i_1})^{2t} & \dots & (\alpha^{i_{2t}})^{2t} \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} c_{i_1} \\ \vdots \\ c_{i_{2t}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ \vdots \\ 0 \end{bmatrix}$$

# Encodeur

On veut transformer  $A \in \mathbb{F}_{q^m, k}[X]$  en multiple de  $G$  de degré inférieur à  $n$

## Encodeur

- 1  $G \leftarrow \prod_{i=1}^p (X - \alpha^i)$
- 2  $T \leftarrow A * X^p$
- 3  $B \leftarrow$  reste de la division de  $T$  par  $G$
- 4 **renvoie**  $T - B$

Ainsi  $(a_0, \dots, a_k)$  devient après codage  $(\underbrace{m_1, \dots, m_{2t}}_{\text{symboles ajoutés}}, \underbrace{a_0, \dots, a_k}_{\text{message}})$

## Correction d'erreur

On suppose que moins de  $t$  erreurs se sont produites. Le message reçu s'écrit  $D = C + E$  avec  $E$  le polynôme d'erreur :

$$E = \sum_{\ell=1}^v e_{i_\ell} X^{i_\ell}$$

**Inconnues :**

- le nombre d'erreur  $v$  ( $1 \leq v \leq t$ )
- les positions d'erreurs  $(i_1, \dots, i_v)$
- les valeurs d'erreurs  $(e_{i_1}, \dots, e_{i_v})$

Pour  $\ell \in \llbracket 1, 2t \rrbracket$  on a  $D(\alpha^\ell) = C(\alpha^\ell) + E(\alpha^\ell) = E(\alpha^\ell)$   
On connaît donc  $2t$  valeurs prises par  $E$ .

# Déterminer les positions d'erreur

Définissons les polynômes :

- $S(X) = \sum_{\ell=1}^{2t} D(\alpha^\ell) X^\ell$
- $\Lambda(X) = \prod_{\ell=1}^v (1 - \alpha^{i_\ell} X)$
- $\Omega(X) = \sum_{\ell=1}^v e_{i_\ell} \alpha^{i_\ell} \prod_{h=1, h \neq \ell}^v (1 - \alpha^{i_h} X)$

## Équation-clé

Ces polynômes vérifient :

$$\Lambda S \equiv \Omega [X^{2t}]$$

# Résolution de l'équation clé

## Proposition

Pour tout  $(A, B) \in \mathbb{F}_{q^m}[X]$ , on a

$$\begin{cases} \deg(A) \leq t \text{ et } \deg(B) < t \\ AS \equiv B [X^{2t}] \end{cases} \Rightarrow \exists C \in \mathbb{F}_{q^m}[X], \begin{cases} A = C\Lambda \\ B = C\Omega \end{cases}$$

## Algorithme d'Euclide étendu

Permet de calculer trois suites finies :

- $(P_\ell)$  :  $P_0 = X^{2t}$  et  $P_1 = S$  puis  $P_{\ell+1} = P_{\ell-1} - P_\ell Q_\ell$  tant que  $P_\ell \neq 0$
- $(U_\ell)$  et  $(V_\ell)$  tel que  $P_\ell = U_\ell P_0 + V_\ell P_1$

On a  $\deg(V_\ell) \leq \deg(P_0) - \deg(P_{\ell-1})$

## Algorithme d'Euclide

```
1 | P0 ← polynôme  $X^{2t}$  de  $\mathbb{F}_{q^m}[X]$ 
2 | P1 ← S
3 | V0 ← polynôme 0 de  $\mathbb{F}_{q^m}[X]$ 
4 | V1 ← polynôme 1 de  $\mathbb{F}_{q^m}[X]$ 
5 | Tant que  $\text{degre}(P1) > t$  faire
6 | |   Q, R ←  $\text{divise}(P0, P1)$ 
7 | |   P0, P1 ← P1, R
8 | |   V0, V1 ← V1, V0 - Q*V1
9 | C ←  $1_{\mathbb{F}_{q^m}} / V1(0)$ 
10| renvoie V1*C, P1*C
```

# Déterminer les valeurs et positions d'erreurs

On connaît désormais

$$\Lambda(X) = \prod_{\ell=1}^v (1 - \alpha^{i_\ell} X) \quad \text{et} \quad \Omega(X) = \sum_{\ell=1}^v e_{i_\ell} \alpha^{i_\ell} \prod_{h=1, h \neq \ell}^v (1 - \alpha^{i_h} X)$$

## Détermination des inconnues

On peut alors déterminer le polynôme  $E$  à partir de  $\Lambda$  et  $\Omega$  :

- $v$  correspond au nombre de racines de  $\Lambda$  donc  $v = \deg(\Lambda)$
- les racines de  $\Lambda$  sont les  $(\alpha^{-i_\ell})_{\ell \in \llbracket 1, v \rrbracket}$ .
- les  $(e_{i_\ell})_{\ell \in \llbracket 1, v \rrbracket}$ , sont donnés par la formule de Forney :

$$\frac{\Omega(\alpha^{-i_\ell})}{\Lambda'(\alpha^{-i_\ell})} = -e_{i_\ell}$$

# Un mot sur la correction d'effacements

**Problème** :  $D$  possède jusqu'à  $2t$  bits inconnus, de position connu

**Vue matricielle** : il existe  $G \in \mathcal{M}_{n,k}(\mathbb{F}_{q^m})$  telle que  $enc = A \mapsto GA$

## Résolution

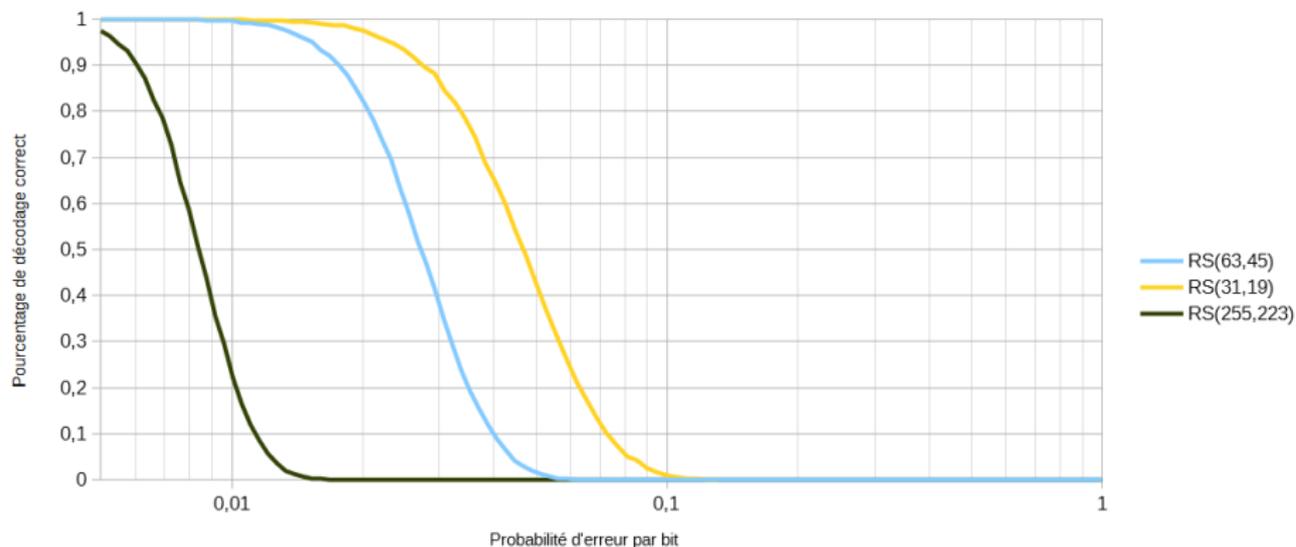
Poser  $G' \in \mathcal{M}_{k,k}(\mathbb{K})$  et  $D'$  extraites de  $A$  et  $D$  en supprimant les lignes des bits inconnus.

$G'$  est inversible donc on a directement

$$A = G'^{-1}D'$$

**Démonstration** : si  $G'$  non-inversible, on contredit la propriété de distance minimale.

# Résultat de la correction



Pourcentage de correction en fonction de la probabilité d'erreur

## Démonstration de l'équation clé

$$\begin{aligned} S(X) &= \sum_{k=1}^{2t} D(\alpha^k) X^{k-1} = \sum_{k=1}^{2t} \sum_{h=1}^v e_{i_h} \alpha^{ki_h} X^{k-1} = \sum_{h=1}^v e_{i_h} \alpha^{i_h} \left( \sum_{k=1}^{2t} (\alpha^{i_h} X)^{k-1} \right) \\ &= \sum_{h=1}^v e_{i_h} \alpha^{i_h} \frac{1 - (\alpha^{i_h} X)^{2t+1}}{1 - \alpha^{i_h} X} \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \Lambda(X) S(X) &= \sum_{h=1}^v e_{i_h} \alpha^{i_h} (1 - (\alpha^{i_h} X)^{2t+1}) \prod_{k=1, k \neq h}^v (1 - \alpha^{i_k} X) \\ &= \sum_{h=1}^v \left( e_{i_h} \alpha^{i_h} \prod_{k=1, k \neq h}^v (1 - \alpha^{i_k} X) \right) - X^{2t+1} \times \dots \\ &\equiv \Omega(X) [X^{2t}] \end{aligned}$$

# Démonstration de la Formule de Forney

$$\begin{aligned}\frac{\Omega(\alpha^{-i_k})}{\Lambda'(\alpha^{-i_k})} &= \frac{\sum_{h=1}^v e_{i_h} \alpha^{i_h} \prod_{j=1, j \neq h}^v (1 - \alpha^j \alpha^{-i_k})}{\sum_{k=1}^v -\alpha^{i_h} \prod_{j=1, j \neq h}^v (1 - \alpha^j \alpha^{-i_k})} = \frac{e_{i_k} \alpha^{i_k} \prod_{h=1, h \neq k}^v (1 - \alpha^h \alpha^{-i_k})}{-\alpha^{i_k} \prod_{h=1, h \neq k}^v (1 - \alpha^h \alpha^{-i_k})} \\ \frac{\Omega(\alpha^{-i_k})}{\Lambda'(\alpha^{-i_k})} &= \frac{e_{i_k} \alpha^{i_k}}{-\alpha^{i_k}} = -e_{i_k}\end{aligned}$$