

9 Codificação de Canal: Códigos de Bloco Lineares

Em capítulos anteriores estudámos com alguma profundidade dois dos problemas mais importantes associados ao desenho de sistemas de comunicações: o problema da codificação de fonte, e o problema da transmissão de informação através de canais ruidosos. O primeiro destes problemas aborda a questão da representação eficiente dos símbolos (ou de sequências de símbolos) gerados pela fonte, recorrendo a códigos univocamente decodificáveis cujo comprimento médio seja o menor possível. Para o caso de fontes discretas sem memória, verificámos que o comprimento médio mínimo daqueles códigos é determinado pela entropia da fonte, a que corresponde uma representação sem redundância. O problema da transmissão digital através de canais ruidosos foi abordado pela via da definição de técnicas de modulação e do desenho dos respectivos receptores tendo como objectivo a minimização da probabilidade de erro de transmissão. Verificámos também a existência de um compromisso fundamental entre a probabilidade de erro (desempenho do sistema de transmissão) e a largura de banda de transmissão. Este compromisso traduz-se numa medida da capacidade do canal, isto é, o valor máximo da taxa de transmissão de informação que garante, pelo uso do código adequado, uma probabilidade de erro arbitrariamente pequena.

Consideremos a sequência de bits

$$b_0 \ b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4 \ b_5 \ b_6 \ b_7 \quad (9.1)$$

com base na qual formamos a palavra binária

$$b_0 \ b_1 \ b_2 \ b_3 \ b_4 \ b_5 \ b_6 \ b_7 \ | \ p \quad (9.2)$$

onde o bit p , designado por **bit de paridade**,¹

$$p = b_0 \oplus b_1 \oplus \dots \oplus b_7 = \begin{cases} 1, & \text{se n}^\circ \text{ de 1's} = \text{ímpar} \\ 0, & \text{se n}^\circ \text{ de 1's} = \text{par} \end{cases} \quad (9.3)$$

Suponhamos que a sequência (9.2) é a palavra de código transmitida quando a fonte gera o bloco de 8 bits em (9.1). Tendo em conta (9.3), podemos verificar que todas as palavras de código têm um n° par de 1's, isto é, têm paridade par. Isto quer dizer que qualquer palavra binária de 9 bits com paridade ímpar não faz parte deste código. Assim, se a transmissão de uma palavra de código envolver um n° ímpar de bits errados, então a paridade da palavra recebida é ímpar, e os erros de transmissão são detectados. Este efeito resultou da inclusão do bit de paridade p , o qual, sendo determinado pelos bits b_0, \dots, b_7 , não introduz informação adicional. A inclusão nos símbolos transmitidos deste tipo de redundância controlada é a chave para a construção de códigos de canal capazes de detectar e/ou corrigir eventuais erros de transmissão.

Basicamente, existem dois tipos de **técnicas de controlo dos erros de transmissão**. Uma, baseada em **códigos correctores de erro**, é designada na literatura por controlo de erro sem retroacção (FEC)². A outra estratégia exige a **retransmissão dos blocos de dados onde tenham**

¹ O símbolo \oplus designa o operador adição mod 2, o qual, como é sabido, é equivalente ao operador “ou exclusivo”.

² FEC – Forward Error Control.

sendo detectados erro de transmissão através de pedidos destinados ao emissor e gerados automaticamente pelo receptor (ARQ)³. Ao contrário das técnicas do tipo FEC, os métodos ARQ, embora recorrendo a códigos menos complexos, envolvem normalmente uma utilização menos eficiente do canal de transmissão.

Os tipos de códigos de canal normalmente usados podem agrupar-se em duas grandes categorias: os códigos de bloco e os códigos convolucionais. Ao contrário dos primeiros, estes últimos são realizados recorrendo a codificadores com memória. Na secção seguinte, iremos introduzir os códigos de bloco lineares.

9.1 Códigos de Bloco Lineares

Seja $\{m_0, m_1, \dots, m_{k-1}\}$ um bloco arbitrário de k bits gerados pela fonte. Tipicamente, o codificador de bloco usa estes k bits para gerar uma palavra de código com $n > k$ bits, acrescentando $n-k$ bits de controlo. A palavra de código assim construída é constituída pelos símbolos binários

$$x_i = \begin{cases} b_i, & i = 0, 1, \dots, n-k-1 \\ m_i, & i = n-k, n-k+1, \dots, n-1 \end{cases} \quad (9.4)$$

e tem a estrutura ilustrada na Figura 9.1. Este é um código (n, k) e tem uma taxa de codificação definida por

$$R = \frac{k}{n}. \quad (9.5)$$

$$b_0 \quad b_1 \quad \dots \quad b_{n-k-1} \quad | \quad m_0 \quad m_1 \quad \dots \quad m_{k-1}$$

Figura 9.1: Palavra de código (n, k)

No caso de um código de bloco linear, os bits de paridade $b_0, b_1, \dots, b_{n-k-1}$ dependem linearmente (numa aritmética binária mod 2) dos bits da mensagem m_0, m_1, \dots, m_{k-1} . Ou seja, definindo os vectores linha

$$\mathbf{b} = [b_0 \quad b_1 \quad \dots \quad b_{n-k-1}] \quad (9.6)$$

e

$$\mathbf{m} = [m_0 \quad m_1 \quad \dots \quad m_{k-1}], \quad (9.7)$$

podemos escrever

$$\mathbf{b} = \mathbf{mP}, \quad (9.8)$$

³ ARQ – Automatic ReQuest for retransmission.

onde \mathbf{P} é uma matriz binária $(k \times n - k)$ que determina o código. Portanto, sendo

$$\mathbf{x} = [\mathbf{b} \mid \mathbf{m}], \quad (9.9)$$

de (9.8) resulta

$$\mathbf{x} = \mathbf{m}[\mathbf{P} \mid \mathbf{I}_k], \quad (9.10)$$

onde \mathbf{I}_k é a matriz identidade de dimensão $(k \times k)$. Definindo a **matriz geradora do código**

$$\mathbf{G} = [\mathbf{P} \mid \mathbf{I}_k], \quad (9.11)$$

de dimensão $(k \times n)$, usando (9.10) temos

$$\mathbf{x} = \mathbf{m}\mathbf{G}. \quad (9.12)$$

É fácil verificar que o código formado pelas palavras \mathbf{x} , geradas pela matriz \mathbf{G} a partir das 2^k mensagens \mathbf{m} , é um código linear. Com efeito, sendo $\mathbf{x}_i = \mathbf{m}_i\mathbf{G}$ e $\mathbf{x}_j = \mathbf{m}_j\mathbf{G}$ palavras do código, então $\mathbf{x}_i \oplus \mathbf{x}_j = \mathbf{m}_i\mathbf{G} \oplus \mathbf{m}_j\mathbf{G} = (\mathbf{m}_i \oplus \mathbf{m}_j)\mathbf{G}$; como $\mathbf{m}_i \oplus \mathbf{m}_j$ é necessariamente uma mensagem, $\mathbf{x}_i \oplus \mathbf{x}_j$ é uma palavra do código.

Definindo a **matriz de verificação de paridade**

$$\mathbf{H} = [\mathbf{I}_{n-k} \mid \mathbf{P}^T], \quad (9.13)$$

de dimensão $(n - k \times n)$, e usando (9.11), verifica-se que⁴

$$\mathbf{H}\mathbf{G}^T = [\mathbf{I}_{n-k} \mid \mathbf{P}^T] \begin{bmatrix} \mathbf{P}^T \\ \mathbf{I}_k \end{bmatrix} = \mathbf{P}^T \oplus \mathbf{P}^T = \mathbf{0}. \quad (9.14)$$

Assim sendo, de (9.12) vem

$$\mathbf{x}^T = \mathbf{G}^T \mathbf{m}^T,$$

o que, tendo em conta (9.14), conduz a

$$\mathbf{H}\mathbf{x}^T = \mathbf{0} \Leftrightarrow \mathbf{x}\mathbf{H}^T = \mathbf{0}. \quad (9.15)$$

Esta é uma **condição necessária e suficiente para que \mathbf{x} seja uma palavra do código** (n, k) gerado pela matriz \mathbf{G} . No entanto, a verificação de (9.15) à saída do canal ruidoso não significa necessariamente que não tenham ocorrido erros de transmissão. Com efeito, se for transmitida a palavra de código \mathbf{x} , então a palavra \mathbf{y} recebida é, em geral,

$$\mathbf{y} = \mathbf{x} + \mathbf{e}, \quad (9.16)$$

⁴ Mais uma vez se chama a atenção para o facto de estarmos a usar aritmética binária mod 2.

onde

$$\mathbf{e} = [e_0 \quad \cdots \quad e_i \quad \cdots \quad e_{n-1}], \quad e_i = \begin{cases} 1, & \text{se houver erro no bit } i \\ 0, & \text{caso contrário} \end{cases}, \quad (9.17)$$

é o **vector de erro**. Se usarmos (9.16) em (9.15), obtemos

$$\mathbf{yH}^T = \mathbf{xH}^T + \mathbf{eH}^T = \mathbf{eH}^T \begin{cases} = \mathbf{0}, & \text{se } \mathbf{e} \text{ for palavra do código} \\ \neq \mathbf{0}, & \text{caso contrário} \end{cases}$$

o que significa que sendo o vector de erro uma palavra do código, a palavra \mathbf{y} , recebida com erros de transmissão, cumpre o teste de verificação de paridade (9.15), e os erros de transmissão não são detectados.

9.1.1 Descodificação pelo Síndrome

Para proceder à descodificação, isto é, à detecção e/ou correcção de erros de transmissão, o descodificador começa por calcular o **síndrome da palavra recebida** \mathbf{y} , isto é, o vector binário

$$\mathbf{s} = \mathbf{yH}^T \quad (9.18)$$

de dimensão $n - k$. Tendo em conta (9.16) e (9.15), verificamos que o síndrome só depende do padrão de erros, ou seja,

$$\mathbf{s} = \mathbf{eH}^T. \quad (9.19)$$

Por outro lado, **todos os padrões de erro que diferem entre si de uma palavra de código têm o mesmo síndrome**. Com efeito, dado um vector \mathbf{e} que verifique (9.19), então todos os vectores de erro

$$\mathbf{e}_i = \mathbf{e} \oplus \mathbf{x}_i, \quad i = 0, 1, \dots, 2^k - 1, \quad (9.20)$$

onde os \mathbf{x}_i , $i = 0, 1, \dots, 2^k - 1$, são todas as palavras do código, verificam também (9.19). Assim, define-se o **coset do padrão de erros** \mathbf{e} como sendo o conjunto dos vectores de erro definido em (9.20) que têm o mesmo síndrome (9.19). Uma vez que um **código de bloco linear** (n, k) tem 2^k palavras admissíveis, num total de 2^n palavras binárias de comprimento n , conclui-se que existem 2^{n-k} **cosets**, isto é, 2^{n-k} **síndromas distintos**.

O síndrome contém alguma informação sobre o correspondente padrão de erros, embora geralmente insuficiente para o identificar sem ambiguidade. Se assim fosse, qualquer padrão de erros poderia ser corrigido. De qualquer modo, o conhecimento do síndrome \mathbf{s} reduz o espaço de busca de uma 2^n dimensão para 2^k . Uma vez calculado \mathbf{s} , o descodificador deve escolher o elemento do respectivo **coset** que optimize um determinado critério. Por exemplo, a respectiva probabilidade de ocorrência. Para valores relativamente baixos da probabilidade

de ocorrência de erros de transmissão, o padrão de erros mais provável corresponde àquele que tem menos 1's, isto é, aquele cujo **peso**

$$w(\mathbf{e}) = \sum_{i=0}^{n-1} e_i \quad (9.21)$$

é mínimo.

Algoritmo de decodificação de máxima verossimilhança

Dada a palavra recebida \mathbf{y} :

1. Calcular o síndrome $\mathbf{s} = \mathbf{yH}^T$
 - a) $\mathbf{s} = \mathbf{0} \Leftrightarrow \mathbf{y}$ é uma palavra do código $\Rightarrow \mathbf{y}_o = \mathbf{y}$
 - b) $\mathbf{s} \neq \mathbf{0} \Rightarrow$ executar passo 2.
2. Calcular o coset de \mathbf{y} , $\{\mathbf{e}_i = \mathbf{y} \oplus \mathbf{x}_i, i = 0, 1, \dots, 2^k - 1\}$, escolher o padrão \mathbf{e}_o de menor peso, e executar o passo 3.
3. Construir a palavra corrigida $\mathbf{y}_o = \mathbf{y} \oplus \mathbf{e}_o$.

Comentário: sendo $\mathbf{e}_o = \mathbf{y} \oplus \mathbf{x}_o$, com $\mathbf{x}_o \mathbf{H}^T = \mathbf{0}$, tem-se

$$\begin{aligned} \mathbf{y}_o &= \mathbf{y} \oplus \mathbf{e}_o \\ &= \mathbf{y} \oplus \mathbf{y} \oplus \mathbf{x}_o = \mathbf{x}_o, \end{aligned} \quad (9.22)$$

isto é, a saída do decodificador é a palavra de código que difere da palavra recebida num número mínimo de posições (correspondentes às posições dos 1's em \mathbf{e}_o). Ainda por outras palavras, é a palavra de código para a qual $\mathbf{y} \oplus \mathbf{x}_o$ tem peso mínimo.

9.1.2 Distância de Hamming

Def. 9.1- Distância de Hamming. Sejam \mathbf{x}_i e \mathbf{x}_j duas palavras binárias de comprimento n . A distância de Hamming entre \mathbf{x}_i e \mathbf{x}_j

$$d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = w(\mathbf{x}_i \oplus \mathbf{x}_j), \quad (9.23)$$

onde w é o peso definido em (9.21), mede o número de bits distintos em \mathbf{x}_i e \mathbf{x}_j .

Usando esta definição em (9.22), obtemos

$$d(\mathbf{y}_o, \mathbf{y}) = d(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}) = w(\mathbf{e}_o).$$

Portanto, o critério de máxima verossimilhança usado para desenhar o decodificador é equivalente a minimizar a distância de Hamming entre a palavra recebida e cada palavra admissível do código.

Def. 9.2- Distância mínima do código. A distância mínima do código é dada por

$$d_{\min} = \min_{i,j} d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j), \quad i, j = 0, 1, \dots, 2^k - 1, \quad (9.24)$$

ou seja, é o valor mínimo da distância de Hamming entre todos os pares de palavras do código.

Consideremos então um padrão de erros \mathbf{e}_t com peso t correspondendo, portanto, a t bits errados. Sejam \mathbf{x}_i e \mathbf{x}_j duas palavras do código tais que $d(\mathbf{x}_i, \mathbf{x}_j) = d_{\min}$. Naturalmente, $\mathbf{x}_i \oplus \mathbf{e}_t$ está mais próximo de \mathbf{x}_i do que de \mathbf{x}_j , e $\mathbf{x}_j \oplus \mathbf{e}_t$ está mais próximo de \mathbf{x}_j do que de \mathbf{x}_i se e só se

$$d_{\min} \geq 2t + 1. \quad (9.25)$$

Como se mostra na Figura 9.2, qualquer padrão de erro com peso inferior a t conduz a uma palavra recebida que cai num dos círculos de raio t . Verificando-se (9.25), a palavra recebida só pode resultar da transmissão da palavra de código que está no centro daquele círculo. Portanto, (9.25) constitui uma condição necessária e suficiente para que o código tenha capacidade de corrigir padrões de erro com peso não superior a t .

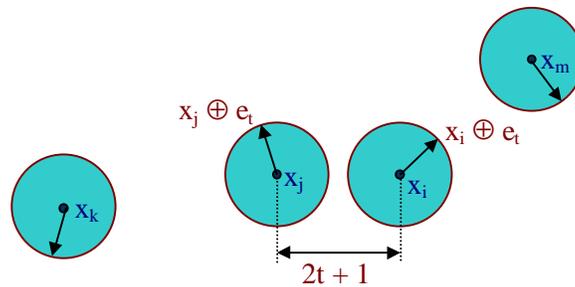


Figura 9.2: Distância mínima e capacidade correctora do código

Seguindo a mesma linha de raciocínio, podemos concluir que o código é capaz de detectar todos os padrões de erro com peso não superior a t_0 se e só se

$$d_{\min} \geq t_0 + 1. \quad (9.26)$$

9.2 Códigos de Hamming

Os códigos de Hamming constituem uma família de códigos lineares (n, k) que verificam

$$\begin{aligned} \text{para } m \geq 3: \quad n &= 2^m - 1 \\ k &= n - m. \end{aligned} \quad (9.27)$$

No caso em que $m=3$ obtém-se um código $(7,4)$. Os códigos de Hamming são desenhados por forma a garantir que, independentemente do valor de m , $d_{\min} = 3$. Portanto, e tendo em conta as

condições (9.25) e (9.26), estes códigos têm capacidade para corrigir até um bit errado por bloco ($t = 1$) e de detectar até dois bits errados por bloco ($t_0 = 2$).

Uma vez que as matrizes geradora \mathbf{G} e de verificação de paridade \mathbf{H} são directamente relacionáveis, é indiferente definir o código pela especificação de \mathbf{G} ou de \mathbf{H} . Por outro lado, qualquer que seja a palavra \mathbf{x} do código, verifica-se

$$\mathbf{x}\mathbf{H}^T = \mathbf{x} \left[\mathbf{I}_{n-k} \quad \vdots \quad \mathbf{P}^T \right]^T = \mathbf{0}. \quad (9.28)$$

De acordo com a Def. 9.2, eq. (9.24), d_{\min} pode ser interpretada como o valor mínimo dos pesos de todas as palavras do código, excepto $w(\mathbf{x} = \mathbf{0}) = 0$ ⁵. À luz da condição (9.28), concluímos que d_{\min} coincide com o número mínimo de colunas de \mathbf{H} cuja soma mod 2 dá um vector nulo. Para que tal se verifique, dada a estrutura da matriz \mathbf{H} , basta impor que qualquer coluna de \mathbf{P}^T tenha dois ou mais 1's. Por exemplo, para um código de Hamming (7,4)

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & \vdots & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & \vdots & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & \vdots & 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}. \quad (9.29)$$

A estrutura dos códigos de Hamming pode ainda ser explorada para levar à prática um método de descodificação bastante eficiente. Com efeito, e como se ilustra a seguir,

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

1 2 4 3 6 7 5

as colunas de \mathbf{H} codificam em bínario natural os dígitos de 1 a 7. Podemos assim construir a seguinte tabela

dígito	1	2	3	4	5	6	7
coluna de \mathbf{H}	1	2	4	3	7	5	6

Tabela 9.1: Colunas de \mathbf{H} onde estão codificados os dígitos de 1 a 7

Suponhamos que a palavra transmitida foi $\mathbf{x} = [0 \ 1 \ 1 \mid 1 \ 0 \ 0 \ 1]$, onde o bloco da direita corresponde à mensagem $\mathbf{m} = [1 \ 0 \ 0 \ 1]$, e que $\mathbf{y} = [0 \ 1 \ 1 \mid 1 \ 1 \ 0 \ 1]$ é a palavra recebida. O vector de erro é $\mathbf{e} = [0 \ 0 \ 0 \mid 0 \ 1 \ 0 \ 0]$ e o síndrome resultante é o vector $\mathbf{s} = [0 \ 1 \ 1]$ (seja qual for o padrão de erro singular com 1 no bit i , o síndrome é sempre a coluna i da matriz \mathbf{H}). O conteúdo deste vector constitui o código binário natural para o dígito 6. Se consultarmos a Tabela 9.1, verificamos que este dígito identifica a coluna 5 da matriz \mathbf{H} . Daqui se conclui que basta trocar o 5º bit de \mathbf{y} para recuperar \mathbf{x} e identificar a mensagem \mathbf{m} .

⁵ Faz-se notar que a palavra $\mathbf{x} = \mathbf{0}$ é sempre uma palavra admissível de qualquer código de bloco linear.