

## KONVOLUČNÍ KÓDOVAČ

Vytvořili jsme si aparát umožňující vyjádřit konvoluční kódový obraz celé (i nekonečné) vstupní zprávy najednou. Na kódovací proces se ale i nadále můžeme dívat jako na zařízení, které v daném čase (v  $i$ -tém časovém taktu) přijme vstup  $\vec{u}_i$  a vrátí výstup  $\vec{v}_i$ . Rozdíl od blokového kódovače je v tom, že výstup není jednoznačně definován vstupem, záleží také na *stavu* kódovače. Chování konvolučního kódovače je tedy složitější než chování blokového kódovače, respektuje nicméně následující pravidla:

- Množina  $\mathcal{S}$  stavů kódovače je konečná.
- Před začátkem zprávy je kódovač vždy ve stejném *počátečním stavu*.
- Stav kódovače se mění výhradně vstupem, a to deterministicky pomocí *přechodové funkce*  $\delta : \mathcal{S} \times \mathbb{F}^b \rightarrow \mathcal{S}$ . Je-li tedy  $s_i$  stav kódovače v čase  $i$ , pak platí  $s_{i+1} = \delta(s_i, u_i)$ .
- Výstup  $v_i$  je závislý výhradně na vstupu a stavu kódovače pomocí *výstupní funkce*  $\lambda : \mathcal{S} \times \mathbb{F}^b \rightarrow \mathbb{F}^c$ , neboli  $v_i = \lambda(s_i, u_i)$ .

V teorii systémů se takový kódovač nazývá *časově invariantní* systém, protože jeho chování nezáleží na konkrétním čase, pouze na předchozích událostech. Označme  $K(\mathbf{u})$  výstup kódovače na vstupu  $\mathbf{u}$ , kde vstup i výstup reprezentujeme generujícími funkcemi. Tedy

$$K\left(\sum_{i=z}^{\infty} \vec{u}_i D^i\right) = \sum_{i=z}^{\infty} \vec{v}_i D^i.$$

Předpoklad, že  $K$  je časově invariantní (s fixním počátečním stavem) lze jednoduše zapsat jako

$$K(\mathbf{u}D) = K(\mathbf{u})D,$$

akce kódovače komutuje s akcí zdržení. (Časová invariance samozřejmě předpokládá, že počáteční stav kódovače je nezávislý na indexu, kterým posloupnost začíná.)

Konvoluční kódovač je ale navíc *lineární*, pro libovolné vstupy  $\mathbf{u}$ ,  $\mathbf{w}$  a  $r \in \mathbb{F}$  platí

- $K(\mathbf{u} + \mathbf{w}) = K(\mathbf{u}) + K(\mathbf{w})$ ,
- $K(r\mathbf{u}) = rK(\mathbf{u})$ .

Je-li  $\mathbf{u} \in \mathbb{F}(D)^b$ , tedy je-li to vektor racionálních funkcí, dostáváme (ukážte!) z definice lineární časově invariantní transformace vztah

$$(1) \quad K(\mathbf{u}) = \mathbf{u}\mathbf{G}.$$

kde  $\mathbf{G}$  je matice, jejíž položka  $\mathbf{g}_{i,j} = (\mathbf{G})_{i,j}$  je rovna  $j$ -té složce výstupu  $\mathbf{v}$  na vstupu  $\mathbf{e}_i = (0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0) \in \mathbb{F}(D)^b$ , tedy na zprávě s jedinou nenulovou hodnotou  $u_0^{(i)} = 1$ . Poznamenejme, že jsme tiše přešli od  $\mathbb{F}^b(D)$  k  $\mathbb{F}(D)^b$ . U systémů s  $b = c = 1$  se hodnota  $K(1)$  se nazývá *odezva* systému. Je také přirozené dodefinovat hodnoty zobrazení spojitě, tj. tak, že vztah (1) platí pro všechny prvky  $\mathbb{F}((u))$ , nejen ty racionální.

Pro lineární časově invariantní systém lze, jak uvidíme později, bez újmy na obecnosti (tj. beze změny kódování) předpokládat, že jeho stavy tvoří vektorový prostor nad  $\mathbb{F}$  a výstupní a přechodová funkce  $(\delta, \lambda) : (s_i, u_i) \rightarrow (s_{i+1}, v_i)$  je lineární zobrazení mezi vektorovými prostory  $\mathcal{S} \times \mathbb{F}^b \rightarrow \mathcal{S} \times \mathbb{F}^c$ . Dimenze  $m$  prostoru stavů se nazývá *stupeň* kódovače. Zobrazení  $(\delta, \lambda)$  se obvykle reprezentuje čtyřmi maticemi  $\mathcal{A}$ ,  $\mathcal{B}$ ,  $\mathcal{C}$  a  $\mathcal{D}$ , které dohromady tvoří matici  $(\delta, \lambda)$  tak, že platí

$$s_{i+1} = s_i\mathcal{A} + u_i\mathcal{B}, \quad v_i = s_i\mathcal{C} + u_i\mathcal{D}.$$

Přechodem ke generujícím řadám dostáváme (ověřte!)

$$\mathbf{s}D^{-1} = \mathbf{s}\mathcal{A} + \mathbf{u}\mathcal{B}, \quad \mathbf{v} = \mathbf{s}\mathcal{C} + \mathbf{u}\mathcal{D},$$

a tedy

$$\mathbf{s} = \mathbf{u}\mathcal{B}(D^{-1}\mathcal{I}_m - \mathcal{A})^{-1}, \quad \mathbf{v} = \mathbf{u}(\mathcal{D} + \mathcal{B}(D^{-1}\mathcal{I}_m - \mathcal{A})^{-1}\mathcal{C}),$$

kde  $\mathcal{I}_m$  je jednotková matice stupně  $m$ . Odtud dostáváme vztah s výše zmíněnou „maticí odezev“

$$\mathbf{G} = \mathcal{D} + \mathcal{B}(D^{-1}\mathcal{I}_m - \mathcal{A})^{-1}\mathcal{C},$$

a vidíme zároveň, že je to matice (tvaru  $b \times c$ ) nad tělesem racionálních funkcí  $\mathbb{F}(D)$ . Tuto matici nazýváme *generující maticí* daného kódování.

Můžeme se naopak ptát, zda libovolná taková matice je generující maticí nějakého kódovače. Pokud budou existovat 1/1 kódovače odpovídající funkcím  $\mathbf{g}_{ij}$ , bude možné sestavit kódovač pro  $\mathbf{G}$  jako kombinaci takových elementárních kódovačů. Uvažme např. funkci  $\mathbf{g} = 1/D$ . Pak pro  $\mathbf{u} = D$  máme  $\mathbf{v} = \mathbf{u}\mathbf{g} = 1$ . Odpovídající kódovač má tedy v čase nula vrátit jedničku, pokud na vstupu v čase jedna bude jednička, jinak nulu. Je zřejmé, že takový kódovač nemůže existovat. S použitím naší terminologie vidíme, že řada  $\mathbf{g}$ , musí být kauzální, resp. realizovatelná (je totiž racionální). To ukazuje původ termínu realizovatelná funkce.

Chceme tedy nyní najít kódovač, který „realizuje“ nějakou realizovatelnou racionální funkci. To bude kódovač  $K$  s parametry  $(1, 1)$  a odezvou

$$K(1) = \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{q}},$$

kde

$$\mathbf{p} = p_0 + p_1D + \dots + p_mD^m, \quad \mathbf{q} = 1 + q_1D + \dots + q_mD^m.$$

Poznamenejme, že předpoklad  $q_0 = 1$  není na újmu obecnosti. Pro realizovatelnost racionální funkce jsme sice požadovali pouze, aby  $q_0$  bylo nenulové, ale rozšíříme-li zlomek prvkem  $q_0^{-1} \in \mathbb{F}$ , dostaneme požadovaný tvar.

Nyní již můžeme formulovat následující zásadní větu.

**Věta.** *Nechť je  $K$  konvoluční kódovač stupně  $m$  s přechodovou funkcí*

$$(\vec{s}_i, u_i) \mapsto \vec{s}_{i+1} = \left( u_i - \sum_{j=1}^m q_j s_i^{(j)}, s_i^{(1)}, \dots, s_i^{(m-1)} \right)$$

*a výstupní funkcí*

$$(\vec{s}_i, u_i) \mapsto p_0 u_i + \sum_{j=1}^m (p_j - p_0 q_j) s_i^{(j)} = p_0 s_{i+1}^{(1)} + \sum_{j=1}^m p_j s_i^{(j)}.$$

*Pak platí*

$$K(\mathbf{u}) = \mathbf{u} \cdot \frac{\mathbf{p}}{\mathbf{q}}.$$

*Důkaz.* Označme  $\sigma_i = s_{i+1}^{(1)}$  a necht'  $\mathbf{s}$  je generující řada posloupnosti  $(\sigma_i)_{i=1}^\infty$ . Z definic dostáváme

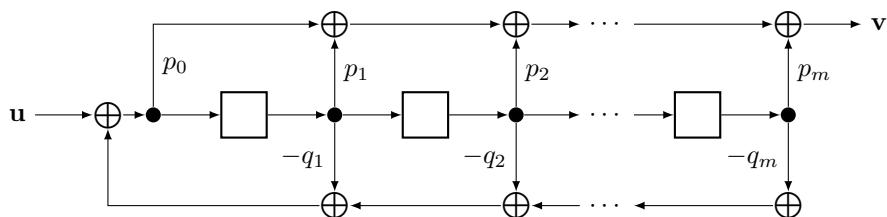
$$u_i = \sigma_i + \sum_{j=1}^m q_j \sigma_{i-j}, \quad v_i = \sum_{j=0}^m p_j \sigma_{i-j},$$

pro všechna  $i \in \mathbb{Z}$ , tedy

$$\mathbf{u} = \mathbf{s} \cdot \mathbf{q}, \quad \mathbf{v} = \mathbf{s} \cdot \mathbf{p},$$

z čehož tvrzení plyne. □

Násobení racionální funkcí  $\mathbf{p}/\mathbf{q}$  je tedy realizováno následujícím obvodem:



Matice kódovače (příklad pro  $m = 5$ ) jsou

$$\mathcal{A} = \begin{pmatrix} -q_1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ -q_2 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ -q_3 & 0 & 0 & 1 & 0 \\ -q_4 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ -q_5 & 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{B} = (1 \ 0 \ 0 \ 0 \ 0)$$

$$\mathcal{C} = \begin{pmatrix} p_1 - p_0 q_1 \\ p_2 - p_0 q_2 \\ p_3 - p_0 q_3 \\ p_4 - p_0 q_4 \\ p_5 - p_0 q_5 \end{pmatrix}$$

$$\mathcal{D} = (p_0)$$

Kombinací takovýchto kódovačů pro jednotlivé indexy generující matice dostaneme fyzickou podobu kódovače příslušného kódu. Z hlediska velikosti kódovače je výhodné sloučit kódovače se stejným vstupem do kódovače se společnou zpětnou vazbou a  $c$  výstupy. K tomu je třeba převést indexy v každém jednotlivém řádku na společného jmenovatele. Takto získáme tzv. *přímou formu* (nazývá se také „kontrolorova normální forma“) konvolučního kódovače dané generující matice sestávající z  $b$  registrů.

Pro odpovídající generující matici

$$\mathbf{G} = \begin{pmatrix} \mathbf{p}_{i,j} \\ \mathbf{q}_i \end{pmatrix}_{b \times c},$$

definujeme *stupeň  $i$ -tého řádku* jako

$$\nu_i = \max\{\deg(\mathbf{p}_{i,1}), \deg(\mathbf{p}_{i,2}), \dots, \deg(\mathbf{p}_{i,c}), \deg(\mathbf{q}_i)\}.$$

Součet

$$\nu = \sum_{i=1}^b \nu_i$$

nazýváme *vnější stupeň* matice  $\mathbf{G}$ , značíme  $\text{extdeg } \mathbf{G}$ . Z definic plyne, že vnější stupeň matice je současně stupněm přímé formy kódovače.

Chceme-li vnější stupeň minimalizovat, hledáme pro daný kód  $\mathcal{C}$  bázi s co nejmenšími stupni. Z definice je zřejmé, že stupně se nezvýší (a kód se nezmění) pokud položíme

všechny jmenovatele rovny jedné, tedy pokud budeme uvažovat pouze matice nad  $\mathbb{F}[D]$  (tedy kódovače bez zpětné vazby). Bez újmy na obecnosti také předpokládejme, že řádky jsou seřazeny tak, aby  $\nu_1 \leq \nu_2 \leq \dots \leq \nu_b$  a vektor  $(\nu_1, \nu_2, \dots, \nu_b)$  nazvěme vnější charakteristikou matice (resp. báze)  $\mathbf{G}$ . Následující tvrzení ukazuje, že vnější charakteristika báze s minimálním vnějším stupněm je pro daný kód určena jednoznačně.

*Lemma.* Necht' je  $(\mathbf{g}_1, \mathbf{g}_2, \dots, \mathbf{g}_b)$  báze  $\mathcal{C}$  s lexikograficky nejmenší vnější charakteristikou. Jinak řečeno, je to báze zvolená následujícím „hladovým“ postupem: za  $\mathbf{g}_i$  volíme nějaký polynomiální vektor z  $\mathcal{C} \setminus \langle \mathbf{g}_1, \dots, \mathbf{g}_{i-1} \rangle$  s nejmenším možným stupněm  $\nu_i$ . Pak pro libovolnou bázi  $(\mathbf{g}'_1, \mathbf{g}'_2, \dots, \mathbf{g}'_b)$  kódu  $\mathcal{C}$  s vnějším stupněm  $(\nu'_1, \nu'_2, \dots, \nu'_b)$  platí  $(\nu_1, \nu_2, \dots, \nu_b) \leq (\nu'_1, \nu'_2, \dots, \nu'_b)$  (čímž je míněno, že platí  $\nu_i \leq \nu'_i$  pro všechna  $i = 1, 2, \dots, b$ ).

*Důkaz.* Množina  $\mathcal{C} \setminus \langle \mathbf{g}_1, \dots, \mathbf{g}_{i-1} \rangle$  obsahuje alespoň jeden z vektorů  $\mathbf{g}'_1, \mathbf{g}'_2, \dots, \mathbf{g}'_i$ , z čehož  $\nu_i \leq \nu'_i$  plyne.  $\square$

Jednoznačně daná přirozená čísla  $\nu_1, \nu_2, \dots, \nu_b$  z předchozího tvrzení se nazývají *Forneyho indexy* kódu  $\mathcal{C}$  a jejich součet  $\nu$  se nazývá *stupeň kódu*  $\mathcal{C}$ , značíme  $\deg \mathcal{C}$ . Stupeň kódu je tedy roven nejmenšímu možnému vnějšmu stupni jeho generující matice, a tedy zároveň stupni přímé formy kódovače takovou maticí definovaného.