

# BCH Codes mit kombinierter Korrektur und Erkennung

---

Doktorarbeit

von

M.Sc. Christian Schulz-Hanke



Universität Potsdam

Institut für Informatik und Computational Science  
Arbeitsgruppe Fehlertolerantes Rechnen

Aufgabenstellung und Betreuung:  
Prof. Dr. Michael Gössel

Potsdam, den 10. Dezember 2023

Soweit nicht anders gekennzeichnet, ist dieses Werk unter einem Creative-Commons-Lizenzvertrag Namensnennung 4.0 lizenziert.

Dies gilt nicht für Zitate und Werke, die aufgrund einer anderen Erlaubnis genutzt werden. Um die Bedingungen der Lizenz einzusehen, folgen Sie bitte dem Hyperlink:

<https://creativecommons.org/licenses/by/4.0/legalcode.de>

**Schulz-Hanke, Christian**

`christian.schulz-hanke@cs.uni-potsdam.de`

BCH Codes mit kombinierter Korrektur und Erkennung

Doktorarbeit, Institut für Informatik und Computational Science

Universität Potsdam, Dezember 2023

Online veröffentlicht auf dem

Publikationsserver der Universität Potsdam:

<https://doi.org/10.25932/publishup-61794>

<https://nbn-resolving.org/urn:nbn:de:kobv:517-opus4-617943>

Mein äußerster Dank geht an Professor Gössel, welcher über den gesamten Prozess mitgeforscht, unterstützt und beraten hat. Für die herausragende Betreuung möchte ich mich herzlichst bedanken!



# Selbständigkeitserklärung

Hiermit erkläre ich, dass ich die vorliegende Arbeit selbständig angefertigt, nicht anderweitig zu Prüfungszwecken vorgelegt und keine anderen als die angegebenen Hilfsmittel verwendet habe. Sämtliche wissentlich verwendeten Textausschnitte, Zitate oder Inhalte anderer Verfasser wurden ausdrücklich als solche gekennzeichnet.

Potsdam, den 10. Dezember 2023

---

Christian Schulz-Hanke



# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einführung</b>	<b>1</b>
1.1	Galoisfeld $GF(2^m)$ . . . . .	2
<b>2</b>	<b>BCH Code</b>	<b>6</b>
2.1	Fehlermodell . . . . .	7
2.2	Minimaler Hammingabstand . . . . .	8
2.3	BCH Korrektur . . . . .	11
2.3.1	Ermittlung der Anzahl der Fehlerstellen . . . . .	11
2.3.1.1	Determinanten zur Bestimmung der Fehleranzahl . . . . .	12
2.3.1.2	Allgemeine Bestimmung der Fehleranzahl . . . . .	15
2.3.1.3	Determinanten bei höheren Fehlern . . . . .	18
2.3.1.4	Fehlerstellen bei 1-Bit Korrektur und weiterer Erkennung . . . . .	19
2.3.1.5	Fehlerstellen bei 2-Bit Korrektur und weiterer Erkennung . . . . .	23
2.3.2	Bestimmen der Fehlerstellen . . . . .	25
2.3.2.1	Bestimmung der Fehlerstellen für den 1-Bit Fall . . . . .	26
2.3.2.2	Bestimmung der Fehlerstellen für den 2-Bit Fall . . . . .	27
2.3.2.3	Bestimmung der Fehlerstellen für den 3-Bit Fall . . . . .	28
2.3.2.4	Bestimmung der Fehlerstellen für den 4-Bit Fall . . . . .	32
2.3.3	Schaltung 4-Bit Korrektur . . . . .	43
2.3.4	Korrektur . . . . .	50
2.3.5	Zum Dekodierungsverfahren nach Berlekamp/Massey . . . . .	50
2.3.5.1	Funktionsweise Berlekamp-Massey Algorithmus . . . . .	53
2.3.5.2	Beispiel Berlekamp-Massey Algorithmus . . . . .	54
<b>3</b>	<b>Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler</b>	<b>57</b>
3.1	1-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung . . . . .	57
3.1.1	1-Bit Fehlererkennung . . . . .	58
3.1.2	1-Bit Fehlerkorrektur . . . . .	59
3.1.3	Schematische Hardwareimplementierung . . . . .	60
3.1.4	Beweis der Prüfgleichungen bei der 1-Bit Fehlerkorrektur . . . . .	60
3.2	2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung . . . . .	64
3.2.1	Anwendung des 1-Bit Ansatzes . . . . .	64
3.2.2	Generelle 2-Bit Fehlererkennung und -korrektur . . . . .	71
3.2.2.1	Schaltung der 2-Bit Korrektur . . . . .	73
3.2.2.2	VHDL Implementierung . . . . .	76
3.2.2.3	Softwareimplementierung und Vergleich zur Determinantenbe- rechnung . . . . .	98

3.2.2.4	Erweiterung auf andere Fehler . . . . .	101
3.2.3	Alternatives Vorgehen der 2-Bit Korrektur . . . . .	102
3.3	3-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung . . . . .	113
3.4	4-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung . . . . .	114
3.5	Allgemeine Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung . . . . .	114
3.6	Vergleich zum bekannten Verfahren . . . . .	116
3.6.1	VHDL Vergleichsimplementierung Determinante gegen spekulative Be- rechnung . . . . .	117
<b>4</b>	<b>Zusammenfassung</b>	<b>119</b>
<b>5</b>	<b>Anhang</b>	<b>120</b>
5.1	Anwendungsbereiche des vorgestellten Verfahrens . . . . .	120
5.1.1	Annahmen . . . . .	120
5.1.2	Wahrscheinlichkeitsverteilungen . . . . .	120
5.1.3	Betrachtung des vorgestellten Korrekturansatzes . . . . .	125
5.2	Skripte zur Erstellung von Graphen . . . . .	127
5.3	Python Skript für BCH Codes . . . . .	132
5.4	Vergleichsimplementierungen . . . . .	141
	<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>191</b>



# 1 Einführung

Um Fehler beim Auslesen von Speichern zu verhindern, kommen fehlerkorrigierende Codes zum Einsatz. 1-Bit bis 4-Bit Fehler korrigierende BCH Codes können dabei zur parallelen Fehlerkorrektur verwendet werden. Für die Korrektur von bis zu 3-Bit Fehlern sind effiziente Hardwareimplementierungen möglich. Die Implementierung einer parallelen 4-Bit-Korrektur ist hingegen ein höherer Aufwand. Für Anwendungen mit hohen Sicherheitsanforderungen kann es notwendig sein, Fehler mit bis zu einer bestimmten Anzahl von fehlerhaften Bits sicher zu korrigieren und zudem Fehler mit höherer Anzahl fehlerhafter Bits mit hoher Wahrscheinlichkeit zu erkennen.

Gerade bei Speichern, auf welche ein schneller Zugriff notwendig ist, ist es besonders wichtig, dass eine Korrektur in einem oder wenigen Taktzyklen abgeschlossen ist.

In der vorliegenden Arbeit wird ein neues Verfahren der Kombination von Fehlererkennung und Fehlerkorrektur für BCH-Codes vorgestellt und untersucht. Unter der Annahme, dass eine geringe Anzahl an Fehlern aufgetreten ist, wird eine spekulative Fehlerkorrektur durchgeführt. Im Nachhinein werden die spekulativen Fehlerpositionen auf Korrektheit überprüft, indem für diese Fehlerpositionen die höheren Syndromkomponenten bestimmt und mit den Syndromkomponenten des übertragenen Wortes verglichen werden. Dabei werden durch einfache Prüfgleichungen zusätzlich höhere erkennbare Fehler ausgeschlossen. Dadurch ist es möglich eine Fehlererkennung sehr schnell und mit geringem Hardwareaufwand durchzuführen.

In einem bekannten Verfahren zur BCH Korrektur nach Peterson[Pet60] wird zunächst die Anzahl der Fehlerstellen bestimmt, deren Positionen in einem zweiten Schritt abhängig von der Fehleranzahl bestimmt werden. Zur Feststellung der Fehleranzahl wird für alle durch den BCH-Code korrigierbaren Fehleranzahlen  $x$ , beginnend mit der höchsten dieser Fehleranzahlen, eine Determinante von  $x!$  Termen bestimmt, bis die erste Determinante in der absteigenden Folge der Determinanten den Wert 0 annimmt. Diese Determinante gleich 0 identifiziert die Fehleranzahl. Die konkreten Fehlerpositionen werden in einem Folgeschritt bestimmt.

Da unter den üblichen Annahmen für die Fehlerwahrscheinlichkeiten Fehler mit geringer Fehleranzahl erheblich häufiger auftreten als Fehler mit vielen fehlerhaften Bits, ist dies zur Bestimmung der zu korrigierenden Fehler ein erheblicher Rechenaufwand. Die hier zuerst überprüften Fehleranzahlen stellen die höchsten korrigierbaren Anzahlen fehlerhafter Bits dar. Sie besitzen damit eine geringe oder sehr geringe Auftrittswahrscheinlichkeit.

Im Unterschied dazu wird in der vorgestellten Arbeit spekulativ eine Korrektur für eine geringe Anzahl von Fehlern parallel vorgenommen und danach in einfacher Weise überprüft, ob die nach der Korrektur aus den korrigierten Bitpositionen bestimmten höheren Syndromkomponenten mit den tatsächlich aufgetretenen Syndromkomponenten übereinstimmen. Sind sie gleich, so ist der Fehler korrekt korrigiert. Besteht ein Unterschied, so erfolgte eine Falschkorrektur und ein Fehler mit einer höheren Fehlerstellenanzahl lag vor.

Der Vorteil des vorgestellten Ansatzes ist somit eine schnelle und einfache Überprüfung auf höhere Fehleranzahlen nach der Ausführung der spekulativen Fehlerkorrektur und ein Beitrag zur effektiven Multibitfehlererkennung bei der Anwendung von BCH-Codes.

Weiterhin wird das bekannte Verfahren zur parallelen 4-Bit Korrektur vereinfacht. Die Fehlerpositionen sind als Nullstellen des entsprechenden Lokatorpolynoms bestimmt, welches für die zu korrigierenden 4-Bit Fehler ein Polynom 4-ten Grades ist. Die Nullstellen des Polynoms 4-ten Grades sind in einem aufwendigen Verfahren durch das Lösen einer Gleichung 3-ten Grades und von vier Gleichungen 2-ten Grades bestimmbar. In dieser Arbeit konnte gezeigt werden, dass sich dabei eine der Gleichungen zweiten Grades einsparen lässt. Dadurch vereinfacht sich die Realisierung in Hardware. Zum Vergleich der Geschwindigkeit und des Hardwareaufwands mit dem bisher bekannten Vorgehen wurden umfangreiche Simulationen in Software und Implementierungen in VHDL durchgeführt.

## 1.1 Galoisfeld $GF(2^m)$

Bei der BCH Korrektur werden Berechnungen in einem Galoisfeld durchgeführt. Ein Galoisfeld  $GF(2^m)$  ist ein endlicher Körper mit  $2^m$  Elementen. Die Elemente dieses Galoisfeldes können beispielsweise in folgenden Arten dargestellt werden:

- **Binärvektordarstellung**

Die Elemente werden als  $m$ -elementiger Binärvektor dargestellt, Rechenoperationen werden modulo eines Modularpolynoms  $p$  (Binärvektor mit  $m + 1$  Elementen) vorgenommen. Hinweis: Binärvektoren werden in dieser Arbeit wie Zahlen behandelt, die niedrigste Position ist somit am weitesten Rechts. Ein Beispiel für die Binärvektordarstellung:

$$00101$$

- **Polynomdarstellung**

Alternativ kann ein Element eines Galoisfeldes  $GF(2^m)$  als Polynom mit binären Koeffizienten (modulo dem Modularpolynom) dargestellt werden, z.B.

$$a_m x^{m-1} + a_{m-1} x^{m-2} + \dots + a_3 x^2 + a_2 x + a_1 \quad (1.2)$$

In dieser Darstellung erfolgen Berechnungen dem allgemeinen Regeln für Polynome mit binären Koeffizienten. Im Vergleich entsprechen die Koeffizienten den Stellen des Binärvektors. Ein Beispiel für die Polynomdarstellung:

$$x^5 + x^2 + 1$$

- **Exponentendarstellung**

Eine weitere Darstellung ist als Reihe von Potenzen  $\alpha^i \bmod p$ . Diese ermöglicht eine einfache Abbildung von Multiplikationen  $\alpha^a \times \alpha^b = \alpha^{(a+b) \bmod 2^m-1}$  und Divisionen  $\alpha^a \div \alpha^b = \alpha^{(a-b) \bmod 2^m-1}$ , jedoch benötigt die Addition und Subtraktion eine andere Darstellungsform. Ein direktes Ablesen der Koeffizienten der Polynomdarstellung bzw. der Stellen der Binärvektordarstellung ist nicht möglich. Der Wert 0 ist in Exponentendarstellung nicht darstellbar, es gibt kein  $i$  mit  $\alpha^i = 0$ . Ein Beispiel für die Exponentendarstellung:

$$\alpha^5$$

Um die Zusammenhänge zwischen den Darstellungsformen zu verdeutlichen, hier ein Beispiel für das Galoisfeld  $GF(2^3)$  mit dem Modularpolynom  $p(x) = 1 + x + x^3$

Exponent	Binär	Polynom
-	000	0
$\alpha^0$	001	1
$\alpha^1$	010	$x$
$\alpha^2$	100	$x^2$
$\alpha^3$	011	$1 + x$
$\alpha^4$	110	$x + x^2$
$\alpha^5$	111	$1 + x + x^2$
$\alpha^6$	101	$1 + x^2$

Man kann hier erkennen, dass die Exponentendarstellung keine Darstellungsoption für den Wert 0 hat. In Implementierungen wird dies umgangen, indem dieser Wert den ersten Wert außerhalb des Galoisfelds belegt und gesondert behandelt wird. Dies verdeutlicht folgende Tabelle:

Binär	Exponent	Exponent in Binärdarstellung
000	-	<b>111</b>
001	$\alpha^0$	000
010	$\alpha^1$	001
100	$\alpha^2$	010
011	$\alpha^3$	011
110	$\alpha^4$	100
111	$\alpha^5$	101
101	$\alpha^6$	110

Der Wert  $111 = 7$  ist kein gültiger Wert für einen Exponenten und wird in der Implementierung für den Wert 0 eingesetzt.

**Rechenarten** Als Operationen im Galoisfeld  $GF(2^m)$  werden in dieser Arbeit die Addition, Subtraktion, Multiplikation und Division verwendet. Dabei sind die Addition und Subtraktion als elementweises XOR in der Vektordarstellung beschreibbar. Addition und Subtraktion sind im Galoisfeld  $GF(2^m)$  dabei dieselbe Operation. Die Multiplikation und Division können in der Exponentendarstellung als Addition und Subtraktion der (natürlichen) Exponenten modulo  $2^m - 1$  dargestellt werden. In der Polynomdarstellung entsprechen sie der Polynommultiplikation bzw. -division modulo  $p$ . Da die Vektordarstellung besonders für Addition und Subtraktion geeignet ist und die Exponentendarstellung besonders für Multiplikation und Division, können Elemente zwischen den Darstellungsformen umgewandelt werden. Ein Hilfsmittel zur Addition und Subtraktion in der Exponentendarstellung ist der Zechsche Logarithmus, dieser ermöglicht eine Addition durch lediglich eine Transformation durchzuführen, an Stelle einer Hin- und Rücktransformation von Exponentendarstellung zu Vektordarstellung.

Beispiele im  $GF(2^4)$ :

$$\begin{aligned} 1101 + 0111 &= 1010 \\ \alpha^3 \times \alpha^5 &= \alpha^8 \\ \alpha^3 \times \alpha^{14} &= \alpha^{(17 \bmod 15)} = \alpha^2 \\ \alpha^3 \div \alpha^{14} &= \alpha^{(-11 \bmod 15)} = \alpha^4 \end{aligned}$$

**Zechscher Logarithmus** Der Zechsche Logarithmus[Hub90] wird verwendet, um Additionen in der Exponentialdarstellung durchzuführen, ohne in die Binärdarstellung wechseln zu müssen. Der Vorteil zu einer Umrechnung in die Binärdarstellung ist, dass statt zwei Tabellen nur eine Tabelle notwendig ist. Das alternative Verfahren mit der Binärtransformation ist aufwendiger und verwendet eine Tabelle zur Umwandlung von Exponenten- zur Binärdarstellung, führt in dieser die Berechnung durch und verwendet anschließend erneut eine Tabelle zur Umrechnung zurück in die Exponentialdarstellung. Der Zechsche Logarithmus  $Z_\alpha(n)$  eines Wertes  $n$  zu einer Basis  $\alpha$  ist

$$\begin{aligned} Z_\alpha(n) &= \log_\alpha(1 + \alpha^n) \\ \alpha^{Z_\alpha(n)} &= 1 + \alpha^n \end{aligned} \tag{1.4}$$

Um eine Addition von  $\alpha^x$  und  $\alpha^y$  zu ermöglichen, kann folgende Formel verwendet werden:

$$\begin{aligned} \alpha^x + \alpha^y &= \alpha^x \times (1 + \alpha^{y-x}) \\ &= \alpha^x \times \alpha^{Z_\alpha(y-x)} \\ &= \alpha^{x+Z_\alpha(y-x)} \end{aligned} \tag{1.6}$$

Im Galoisfeld  $GF(2^m)$  ist die Subtraktion identisch zur Addition, somit ist für die Subtraktion kein  $-1$  Element benötigt, welches bei reellen Zahlen zum Einsatz kommt.

**Verwendete Beziehungen im Galoisfeld  $GF(2^m)$**  In dieser Arbeit werden folgende Beziehungen des Galoisfelds  $GF(2^m)$  in Berechnungen verwendet und werden daher gesondert hervorgehoben. Seien  $a, b$  und  $c$  Elemente eines Galoisfeldes  $GF(2^m)$ ,  $m, i, j \in \mathcal{N}$

- Addition und Subtraktion sind im Galoisfeld  $GF(2^m)$  dieselbe Operation.

$$a - b = a + b \tag{1.8}$$

- Die Verdopplung jedes beliebigen Elements ist 0.

$$\begin{aligned} 2 \times a &= a + a = a - a \\ &= \vec{0} \end{aligned} \tag{1.10}$$

- Das Quadrieren einer Summe entspricht der Summe der quadrierten Summanden. Bei Potenzen, bei welchen die Basis eine Summe ist, können gerade Faktoren aus dem Exponenten

gekürzt und als Exponent jedes einzelnen Summanden hinzugefügt werden.

$$\begin{aligned}(a+b)^2 &= a^2 + 2ab + b^2 \\ &= a^2 + b^2 \\ ((a+\dots+b)+c)^2 &= (a+\dots+b)^2 + 2 \times (a+\dots+b) \times c + c^2 \\ &= a^2 + \dots + b^2 + c^2 \\ (\sum a_i)^2 &= \sum a_i^2 \\ (\sum a_i)^{2j} &= (\sum a_i^2)^j\end{aligned}\tag{1.12}$$

## 2 BCH Code

In diesem Kapitel wird ein begrenzter Überblick zum BCH Code gegeben. Eine umfassendere Erklärung ist beispielsweise zu finden in [Pet60][LC04][TH13].

**Eigener Anteil** Dieses Kapitel enthält zunächst in der Literatur bekannte Beschreibungen über BCH Codes. Die Neuheit in diesem Kapitel ist, dass ein verbesserter Ansatz zur Bestimmung der Positionen eines 4-Bit Fehlers vorgestellt wird, welcher es ermöglicht, die Lösung eines Gleichungssystems zweiten Grades einzusparen und damit die Hardware zu reduzieren. Außerdem wird für das Verfahren nach Tzschach ein Sonderfall aufgezeigt, welcher zu berücksichtigen ist.

Ein binärer BCH Code [BRC60] im engeren Sinne kann durch H-Matrix in der folgenden Form definiert werden

$$H = \begin{bmatrix} \alpha^0, & \alpha^1, & \alpha^2, & \alpha^3, & \dots & \alpha^{n-1} \\ \alpha^0, & \alpha^3, & \alpha^6, & \alpha^9, & \dots & \alpha^{(n-1) \times 3} \\ \dots & & & & & \\ \alpha^0, & \alpha^{1 \times (2 \times m - 1)}, & \alpha^{2 \times (2 \times m - 1)}, & \alpha^{3 \times (2 \times m - 1)}, & \dots & \alpha^{(n-1) \times (2 \times m - 1)} \end{bmatrix}$$

Dabei sind  $\alpha^0, \dots, \alpha^{2^M-2}$  Elemente im Galoisfeld  $GF(2^M)$ ,  $n$  die Länge des Codes und  $m$  die Anzahl der korrigierbaren Bits. Die Exponenten von  $\alpha$  sind modulo  $2^M - 1$  zu interpretieren und für  $n$  gilt  $n \leq 2^M - 1$ .

Durch einen solchen BCH Code können alle bis zu  $m$ -Bit Fehler korrigiert werden, alternativ können alle bis zu  $(2 \times m)$ -Bit Fehler erkannt werden.

Das Fehlersyndrom wird wie folgt bestimmt:

$$w \times H = S = \begin{bmatrix} s_1 \\ s_3 \\ \dots \\ s_{2 \times m - 1} \end{bmatrix}$$

Das Syndrom  $S$  besteht dabei aus den  $m$  Syndromkomponenten  $s_1, s_3, \dots, s_{2 \times m - 1} \in GF(2^M)$ , welche dem Produkt einzelner Zeilen der Matrix  $H$  mit dem übertragenen Wort  $w$  entsprechen. In einem binären BCH Code gilt  $s_{2 \times i} = s_i^2$ . Sind zwei Syndromkomponenten auseinander errechenbar, bieten sie keine zusätzliche Korrigierbarkeit oder Erkennbarkeit von Stellen. Daher sind die Zeilen der H-Matrix lediglich solche, welche ungeraden Potenzen entsprechen und die Syndromkomponenten sind lediglich solche mit ungeradem Index. Wird ein Codewort mit der H-Matrix multipliziert, ist das Syndrom der Nullvektor.

Ergibt diese Gleichung für ein übertragenes Wort den Nullvektor, so wird davon ausgegangen,

dass kein Fehler aufgetreten ist. Es kann jedoch nicht ausgeschlossen werden, dass kein durch den Code unerkennbarer Fehler aufgetreten ist. Ein Fehler, welcher ein Codewort in ein Codewort überführt, ist generell nicht erkennbar. Fehlervektoren solcher Fehler sind zudem selbst Codeworte, da die Differenz zweier Codeworte auch ein Codewort ist. Die Anzahl dieser generell unerkennbaren Fehlervektoren ist zudem im BCH Code gleich der Anzahl der Codewörter minus 1 (minus 1, da der Nullvektor kein Fehlervektor ist).

Falls das Syndrom ungleich dem Nullvektor ist, ist das empfangene Wort kein Codewort. Es ist also ein Fehler aufgetreten und erkannt worden. Für jedes mögliche Codewort ist ein Fehlervektor berechenbar, durch welchen dieses fehlerhafte Wort erzeugt werden könnte. Ohne Annahmen ist es daher nicht eindeutig, welches Codewort einem übertragenen Wort zugrunde liegt. Ein solches übertragenes Wort kann potentiell aus einem beliebigen Codewort mit einem entsprechenden Fehlervektor generiert werden. Daraus ergibt sich, dass die vollständige fehlerfreie Korrektur eines Codes mit mehr als einem Codewort nicht generell möglich ist. Für ein fehlerhaftes Codewort kommt ohne Annahmen jedes Codewort als Ursprungswort in Betracht.

Üblicher Weise wird angenommen, dass Fehler mit geringer Anzahl an Bits wahrscheinlicher sind als Fehler mit hoher Anzahl an Bits. In dieser Arbeit wird ein Verfahren vorgestellt, welches die Korrektur von Fehlern mit geringer Bitzahl schneller erkennen und korrigieren kann, als die bekannten Verfahren.

Im Allgemeinen wird eine Korrektur zu jenem Codewort durchgeführt, welches die geringste Hammingdistanz zu dem übertragenen Wort besitzt. Dieses Konzept wird in den folgenden Sektionen erläutert.

## 2.1 Fehlermodell

Es existieren verschiedene Modelle, die Fehlerauftritte beschreiben. Für den BCH Code wird ein Fehlermodell verwendet, welches Fehler unabhängig voneinander pro Position in Betracht zieht.

Wir nehmen an, dass Fehler pro Bit zufällig, unabhängig voneinander auftreten können und Bits bei einem Fehler "kippen". Dabei wird eine 1 zu einer 0 und eine 0 zu einer 1. Die Fehlerwahrscheinlichkeit hängt nicht von der Position des Bits ab.

Dadurch ergibt sich, dass man mit der Bernoulli Verteilung die Wahrscheinlichkeiten für verschiedene Fehler unterscheiden kann. Ist die Wahrscheinlichkeit  $p_e$  dafür, dass in einem Bit bei einer Übertragung ein Fehler auftritt gegeben, z.B.  $p_e = 10^{-6}$ , dann kann daraus die Wahrscheinlichkeit für  $x$ -Bit Fehler  $p_{e_x}$  berechnet werden.

$$p_{e_x} = \binom{n}{x} \times p_e^x \times (1 - p_e)^{n-x}$$

Im Folgenden werden exemplarisch die Wahrscheinlichkeiten für (genau) 1-Bit, 2-Bit und 3-Bit Fehler angegeben. Für ein Wort mit  $n$  Bit ist die Wahrscheinlichkeit, dass kein Fehler auftritt entsprechend  $(1 - p_e)^n$ . Bei einer Wortlänge von 256 Bit ist bei  $p_e = 10^{-6}$  die Wahrscheinlichkeit, dass kein Fehler auftritt bei ca. 99,97%. Dabei liegt die Wahrscheinlichkeit für einen 1-Bit Fehler  $p_{e_1}$  bei

$$p_{e_1} = n \times p_e \times (1 - p_e)^{n-1}$$

Bei einer Wortlänge von 256 Bit bei  $p_e = 10^{-6}$  ca. 0,026%. Ein 2-Bit Fehler tritt mit einer Wahr-

scheinlichkeit  $p_{e_2}$  von

$$p_{e_2} = \frac{n \times (n-1)}{2} \times p_e^2 \times (1-p_e)^{n-2}$$

auf. Bei 256 Bit bei  $p_e = 10^{-6}$  ist die Wahrscheinlichkeit ca. 0,00000326%. Ein 3-Bit Fehler tritt mit einer Wahrscheinlichkeit  $p_{e_3}$  von

$$p_{e_3} = \frac{n \times (n-1) \times (n-2)}{6} \times p_e^3 \times (1-p_e)^{n-3}$$

auf. Bei 256 Bit bei  $p_e = 10^{-6}$  ist die Wahrscheinlichkeit ca. 0,0000000000276%.

Da die Auftretswahrscheinlichkeit von Fehlern mit geringer Bitzahl (in üblichen Fällen) größer ist als die von Fehlern mit höherer Bitzahl, wird bei der BCH Korrektur davon ausgegangen (wie allgemein bei Fehlercodes), dass der Fehler mit der geringsten Bitzahl aufgetreten ist, da dieser am wahrscheinlichsten ist.

In bestimmten Fällen können diese Annahmen jedoch nicht zutreffen. So kann es sein, dass bei bestimmten Fehlerwahrscheinlichkeiten und Codelängen eine fehlerfreie Übertragung unwahrscheinlicher ist als mindestens ein 1-Bit Fehler. Eine ausführliche Betrachtung dazu ist im Kapitel Anwendbarkeit von Codierungsverfahren ( Kapitel 5.1 ) zu finden.

## 2.2 Minimaler Hammingabstand

In dieser Sektion wird der minimale Hammingabstand und dessen Bedeutung für den BCH Code erklärt. Dabei wird gezeigt, wie sich die Fehlerkorrektur und Fehlererkennung aus dem minimalen Hammingabstand ergeben.

Die Anzahl der fehlerhaften Stellen (bzw. Einsen im Fehlervektor) bezeichnet man als Hammingdistanz zwischen Codewort und erhaltenem Wort. Man nimmt üblicher Weise an, dass das fehlerhafte Wort den kleinsten Hammingabstand zu dem ursprünglichen Codewort unter allen möglichen Codeworten hat.

Somit wird beim Auftreten eines fehlerhaften Wortes in das Codewort korrigiert, welches den geringsten Hammingabstand zum fehlerhaften Wort hat. Wie hoch die Wahrscheinlichkeit ist, dass ein falsch korrigierter Fehler auftritt, ist somit abhängig von der Dichte des Codes, dem Anteil der Codeworte an allen Wörtern zu  $2^n$  (binärer Code), wobei  $n$  die Länge des Codes ist. Ebenso lässt sich aussagen, je mehr Prüfbits ein Code beinhaltet, desto geringer ist die Wahrscheinlichkeit, dass ein nicht korrigierbarer Fehler auftritt.

Kann ein Code  $m$ -Bit Fehler korrigieren, so bedeutet dies, dass für jedes Codewort  $C$  und jedem bis zu  $m$ -Bit Fehler  $F$  das fehlerhafte Wort  $C + F$  einen geringeren Hammingabstand zu  $C$  hat, als zu jedem anderen Codewort.

Allgemein ist es so möglich, bis zu  $m$ -Bit Fehler zu korrigieren (1-Bit Fehler, 2-Bit Fehler, ... und  $m$ -Bit Fehler werden immer korrekt korrigiert) oder bis zu  $(2 \times m)$ -Bit Fehler zu erkennen (es wird nur erkannt, dass ein Fehler festgestellt wurde, der genaue Fehler wird nicht festgestellt). Bei kombinierter Erkennung mit Korrektur von  $k$  Bit ( $k < m$ ), können zusätzlich zur Korrektur von  $k$ -Bit Fehler bis  $(m + (m - k))$ -Bit erkannt werden.



**Erklärung** Dies lässt sich einfach durch den minimalen Hammingabstand zwischen Codewörtern erklären. Der minimale Hammingabstand wird bei der Konstruktion eines BCH Codes festgelegt.

$$\#Erkennungsbits = Hammingabstand_{min} - 1$$

Ist der minimale Hammingabstand z.B. 7, so bedeutet dies, dass die Anzahl der Bits 7 ist, die mindestens verändert werden müssen, um von einem Codewort zu einem anderen zu gelangen. Somit ergeben Fehler bis 6-Bit kein Codewort und können erkannt werden. Falls ein Fehler ein Codewort in ein anderes Codewort verändert, kann dieser Fehler nicht festgestellt werden. Erkannt werden können alle Fehler, welche ein Codewort in ein nicht-Codewort ändern. Daher können alle Fehler, deren Bit Anzahl kleiner als der Hammingabstand sind (also bis zu 6-Bit Fehler) immer erkennbar.

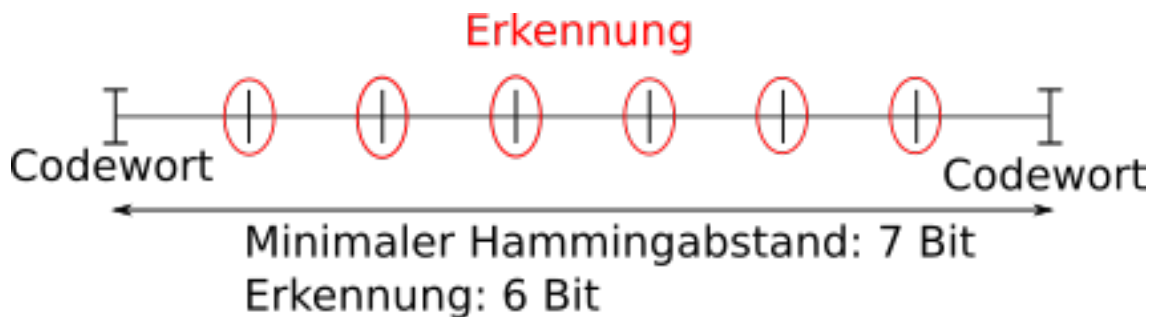


Abbildung 2.1: Fehlererkennung schematisch anhand der Hammingdistanz

Abbildung 2.1 zeigt einen minimalen Hammingabstand von 7 Bit, durch welchen Fehler mit bis zu 6 Bit immer erkannt werden. Dies ändert sich, wenn der Abstand zur Korrektur verwendet wird.

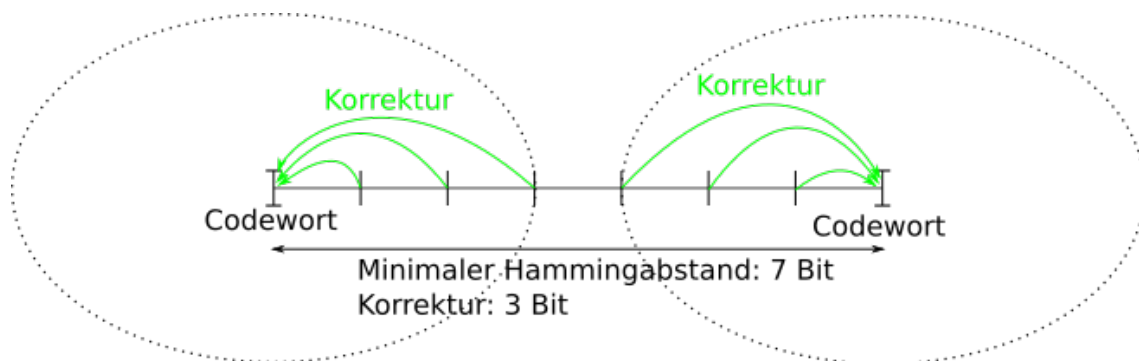


Abbildung 2.2: Fehlerkorrektur schematisch anhand der Hammingdistanz

Wird der Code zur Korrektur statt zur Erkennung verwendet, werden Fehler immer zum nächsten Codewort korrigiert. Also jenes Codewort, von welchem aus der potentielle Fehlervektor die geringste Bitzahl besitzt. Dies basiert auf der Annahme, dass Fehler mit geringer Bitanzahl wahrscheinlicher sind als Fehler mit hoher Bitanzahl. Wie in Abbildung 2.2 zu erkennen ist, können bei

einem Hammingabstand von 7 Bit alle bis zu 3-Bit Fehler immer korrigiert werden. Nehmen wir jedoch beispielsweise einen 6 Bit Fehler an, ist es nicht auszuschließen, dass ein Codewort von diesem fehlerhaften Wort einen Abstand von einem Bit besitzt (aufgrund des minimalen Hammingabstandes von 7 Bit). Man würde einen solchen Fehler falsch korrigieren, falls ein näheres anderes Codewort existiert. Bei einem minimalen Hammingabstand von 7 kann eine richtige Korrektur nur bei Fehlern bis  $\frac{7-1}{2} = 3$  Bit garantiert werden.

Ist der minimale Hammingabstand gerade, so gibt es Fehler, welche nicht korrigiert werden, da diese denselben Abstand zwischen zwei Codeworten haben können. Im Falle des Hammingabstandes von 8 Bit existieren nicht eindeutig korrigierbare 4-Bit Fehler, welche jeweils einen 4-Bit Abstand von zwei Codeworten besitzen kann.

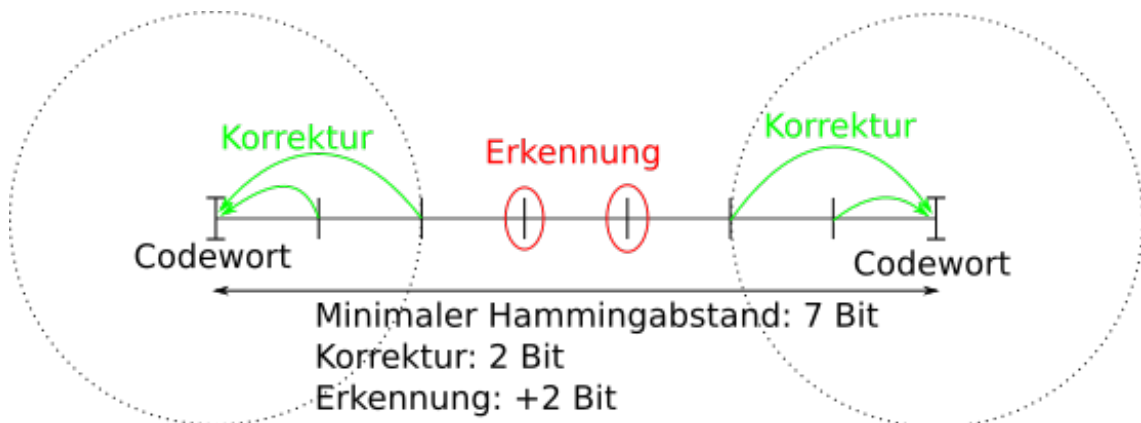


Abbildung 2.3: Fehlererkennung und Korrektur schematisch anhand der Hammingdistanz

Anstatt zu entscheiden, ob Fehler nur korrigiert oder nur erkannt werden sollen, können stattdessen beide Optionen kombiniert werden. Abbildung 2.3 zeigt eine Korrektur mit zusätzlicher Fehlererkennung. Im Vergleich zu der vorherigen Abbildung 2.2 wird hier eine Korrektur von weniger Bits gewählt als potentiell möglich. Im konkreten Beispiel mit einem minimalen Hammingabstand von 7 Bit wählen wir hier eine Korrektur von Fehlern bis 2 Bit, statt wie zuvor 3 Bit. Die 3-Bit Fehler werden in diesem Fall erkannt, aber nicht korrigiert. Da dies auf 3-Bit Fehler von allen Codewörtern zutrifft und ein 4-Bit Fehler von einem Codewort mindestens 3 Bit von jedem anderen Codewort entfernt ist (minimaler Hammingabstand von 7 Bit), können nun sowohl 3-Bit als auch 4-Bit Fehler erkannt werden. Rechnerisch ergibt sich, dass jedes Bit, welches weniger korrigiert wird, zwei Bits zusätzliche Erkennung erlaubt.

Konstruieren wir einen Code indem wir eine Bitanzahl Erkennung und Korrektur vorgeben, so kostet jedes Bit Erkennung 1 Bit minimalen Hammingabstand und jedes Bit Korrektur 2 Bit minimalen Hammingabstand. Somit ergibt sich die Formel:

$$Hammingabstand_{min} = 1 + 2 \times \#Korrekturbits + \#Erkennungsbits$$

In unserem Beispiel 2.3 ist der minimale Hammingabstand damit  $1 + 2 \times 2 + 2 = 7$  Bit.

Diese Formel ist für Fehlerkorrektur und -erkennung allgemeingültig. Man kann also das Beispiel aus Abbildung 2.2 als 3-Bit Korrektur mit 0-Bit zusätzlicher Erkennung beschreiben und das Beispiel aus Abbildung 2.1 als 0-Bit Korrektur mit zusätzlicher 6-Bit Fehlererkennung.

Während die minimale Hammingdistanz per Konstruktion des Codes festgelegt wird, ist die Aufteilung in Erkennung und Korrektur flexibel. So ist es möglich, für verschiedene übertragene Worte erst im Nachhinein (nachdem die Worte bereits übertragen wurden) verschiedene Anzahlen an korrigierbaren und erkennbaren Bits zu wählen.

## 2.3 BCH Korrektur

In diesem Abschnitt wird der BCH Code anhand des bekannten Verfahrens der BCH Korrektur nach Okano Imai [OI87] erklärt. In diesem wird die Anzahl der aufgetreten Fehler bestimmt und diese im Anschluss korrigiert.

Ein dabei zu lösendes Problem stellt die Unterscheidung verschiedener Fehleranzahlen dar. Der bekannte generelle Ansatz berechnet absteigend Determinanten von quadratischen Matrizen mit Größe entsprechend der Anzahl der zu überprüften Fehleranzahl, um die aufgetretene Fehleranzahl festzustellen.

Anschließend werden für Fehler mit bis zu 4 Bits die Fehlerstellen durch das Lösen des Lokatorpolynoms bestimmt. Das Lokatorpolynom entspricht dabei einer Gleichung mit Grad in Höhe der Anzahl der Fehlerstellen. Dessen Nullstellen entsprechen dabei den Fehlerstellen und werden durch Lösung dieser Gleichung bestimmt. Da bei höheren als 4-Bit Fehlern Gleichungen mit Grad 5 oder höher auftreten, welche nicht mehr allgemein algebraisch lösbar sind, arbeitet das Verfahren nur mit bis zu 4-Bit Fehlern. Für Fehler höherer Bitanzahl kann der Berlekamp-Massey Algorithmus verwendet werden, welcher iterativ über die Länge des übertragenen Wortes sequentiell die Positionen auf Fehler prüft. Die üblichen Schritte zur Korrektur eines BCH Codes sind wie folgt:

1. Prüfe, ob alle Syndromkomponenten gleich dem Nullvektor sind.  
Ist dem so, kann kein Fehler erkannt werden.  
Andernfalls wird ein Fehler erkannt.
2. Bestimme die Anzahl der Fehlerbits.
3. Stelle die Positionen der Fehler durch Lösen des Lokatorpolynoms fest.
4. Korrigiere das erhaltene Wort, indem die Bits an den Fehlerstellen invertiert werden.

Diese Schritte werden im Folgenden durch eigene Abschnitte dargestellt.

**Syndromkomponenten** Die genannten Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, \dots$  werden durch dabei eine Multiplikation des zu korrigierenden Wortes  $w$  mit der H-Matrix  $H$  ermittelt  $w \times H = S = [s_1, s_3, s_5, \dots]$ . Ist das Syndrom insgesamt der Nullvektor, so ist kein erkennbarer Fehler aufgetreten. Jedes fehlerlos übertragene Codewort ergibt bei der Multiplikation mit der H-Matrix den Nullvektor. Bei jeglichem durch den Code erkennbaren Fehler ist das Syndrom ungleich dem Nullvektor.

### 2.3.1 Ermittlung der Anzahl der Fehlerstellen

In diesem Unterabschnitt wird ein bekanntes Verfahren zur Erkennung der Anzahl der Fehlerstellen vorgestellt, bei welchem Determinanten in absteigender Folge berechnet werden. Nach einer

kurzen Erklärung der Determinanten wird dargestellt, wie diese zur Identifikation der Fehleranzahl genutzt werden. Zusätzlich wird exemplarisch gezeigt, wie sich die Determinanten bei höheren Fehleranzahlen verhalten. Spezifischer wird anschließend auf die Fälle von 1-Bit und 2-Bit Korrektur mit zusätzlicher Fehlererkennung erarbeitet und gezeigt, wie dieses unter Verwendung der Determinanten verwendet werden kann.

Ein großer Nachteil des beschriebenen Verfahrens ist, dass die Berechnung der Determinanten aufwändig ist. Da sich die Anzahl der Terme in exponentieller Größenordnung zu der Anzahl der zu korrigierenden/erkennenden Fehler befindet, ist das Verfahren für hohe Fehleranzahlen nicht durchführbar.

Ein weiterer Nachteil des bekannten Verfahrens ist, dass es weniger Fehler erkennen kann, als die Kapazitäten des BCH Codes hergeben. Ein BCH Code mit beispielsweise 3 Syndromkomponenten  $(s_1, s_3, s_5)$  kann bis zu 6-Bit Fehler erkennen, jedoch kann nur die Determinante für bis zur Determinante  $det(M(4))$  aufgestellt werden, wodurch keine 5-Bit und 6-Bit Fehler als solche identifiziert werden können.

### 2.3.1.1 Determinanten zur Bestimmung der Fehleranzahl

Zur Ermittlung der Anzahl der Fehler nach Peterson [Pet60] können Determinanten der folgenden Form verwendet werden:

$$det(M(p)) = det \begin{pmatrix} m_{1,1} & \dots & m_{1,p} \\ \dots & \dots & \dots \\ m_{p,1} & \dots & m_{p,p} \end{pmatrix}$$

für  $p > 1$ , wobei:

$$\begin{aligned} m_{i,j} &= 0, \text{ falls } (j-1) > 2 * (i-1) \\ m_{i,j} &= 1, \text{ falls } (j-1) = 2 * (i-1) \\ m_{i,j} &= s_{(i-1)*2-(j-1)}, \text{ andernfalls} \end{aligned} \tag{2.2}$$

hier sind  $s_j$  mit ungeraden  $j$  Syndromkomponenten eines binären BCH Codes. Für gerade  $j$  gilt:  $s_{2j} = s_j^2$ , diese können somit aus den Syndromkomponenten berechnet werden. Zur Veranschaulichung dienen die folgenden Beispiele:

$$det(M(3)) = det \begin{pmatrix} m_{1,1} & m_{1,2} & m_{1,3} \\ m_{2,1} & m_{2,2} & m_{2,3} \\ m_{3,1} & m_{3,2} & m_{3,3} \end{pmatrix} = det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 \\ s_2 & s_1 & 1 \\ s_4 & s_3 & s_2 \end{pmatrix}$$

$$det(M(3)) = (1 \times s_1 \times s_2) + (1 \times 1 \times s_3) = s_1^3 + s_3$$

$$det(M(4)) = det \begin{pmatrix} 1 & 0 & 0 & 0 \\ s_2 & s_1 & 1 & 0 \\ s_4 & s_3 & s_2 & s_1 \\ s_6 & s_5 & s_4 & s_3 \end{pmatrix}$$

$$det(M(4)) = s_1^3 s_3 + s_1 s_5 + s_1^6 + s_3^2$$

$$\det(M(5)) = \det \begin{pmatrix} 1, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ s_2, & s_1, & 1, & 0, & 0 \\ s_4, & s_3, & s_2, & s_1, & 1 \\ s_6, & s_5, & s_4, & s_3, & s_2 \\ s_8, & s_7, & s_6, & s_5, & s_4 \end{pmatrix}$$

$$\det(M(5)) = s_1^{10} + s_1^7 s_3 + s_1^5 s_5 + s_1^3 s_7 + s_1^2 s_3 s_5 + s_1 s_3^3 + s_3 s_7 + s_5^2$$

$$\det(M(7)) = \det \begin{pmatrix} 1, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ s_2, & s_1, & 1, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ s_4, & s_3, & s_2, & s_1, & 1, & 0, & 0 \\ s_6, & s_5, & s_4, & s_3, & s_2, & s_1, & 1 \\ s_8, & s_7, & s_6, & s_5, & s_4, & s_3, & s_2 \\ s_{10}, & s_9, & s_8, & s_7, & s_6, & s_5, & s_4 \\ s_{12}, & s_{11}, & s_{10}, & s_9, & s_8, & s_7, & s_6 \end{pmatrix}$$

Ist die Determinante  $\det(M(p))$  einer solchen Matrix  $M(p)$  ungleich dem Nullvektor, dann existiert eine eindeutige Lösung für das lineare Gleichungssystem, welchem die Matrix entspricht. Für Details zu diesem Gleichungssystem und eine Erklärung dessen Herleitung verweisen wir auf das Buch von Peterson [Pet60]. Zusammengefasst bedeutet diese eindeutige Lösung, dass es einen eindeutigen Fehler mit  $p$ -Bit oder  $p-1$ -Bit gibt, welcher die Werte der in  $M(p)$  verwendeten Syndromkomponenten (bis  $s_p$ ) ergibt. Ein solches Ergebnis mit  $\det(M(p)) \neq 0$  schließt geringere Fehler kleiner  $p-1$ -Bit aus, jedoch bleibt offen, ob für ein größeres  $p$  nicht ebenfalls eine eindeutige Lösung existiert (welche mehr Syndromkomponenten einbeziehen würde). Eine Determinante  $\det(M(p)) = \vec{0}$  schließt aus, dass ein Fehler mit  $p-1$  oder  $p$  Bits aufgetreten ist.

Es gilt:

- Ist  $\det(M(p)) = \vec{0}$ , dann ist kein  $(p-1)$ -Bit und kein  $p$ -Bit Fehler aufgetreten.
- Andernfalls ( $\det(M(p)) \neq \vec{0}$ ) ist ein  $(p-1)$ -Bit oder  $p$ -Bit (oder höherer) Fehler aufgetreten.

Beispiele:

- Gilt  $\det(2) = s_1 = 0$ , dann kann kein 1-Bit und kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein.
- Gilt  $\det(3) = s_1^3 + s_3 = 0$ , dann kann kein 2-Bit und kein 3-Bit Fehler aufgetreten sein.
- Gilt  $\det(4) = \det(4) = s_1^3 s_3 + s_1 s_5 + s_1^6 + s_3^2 = 0$ , dann kann kein 3-Bit und kein 4-Bit Fehler aufgetreten sein.
- Gilt  $\det(5) = s_1 s_3^3 + s_5^2 + s_1^7 s_3 + s_1^2 s_3 s_5 + s_1^{10} + s_1^3 s_7 + s_1^5 s_5 + s_3 s_7 = 0$ , dann kann kein 4-Bit und kein 5-Bit Fehler aufgetreten sein.

Die Determinante kann somit als untere Abschätzung der Fehleranzahl genutzt werden kann, indem Determinanten in absteigender Folge überprüft werden. Um einem  $p$ -Bit Fehler eindeutig zu identifizieren, muss gelten:

$$\begin{aligned} \det(M(p)) &\neq \vec{0} \\ \det(M(p+1)) &\neq \vec{0} \\ \det(M(i)) &= \vec{0} \quad \forall i > p+1 \end{aligned} \tag{2.4}$$

Die maximale Fehlerlänge, die derartig überprüft werden kann, ist bei der Konstruktion der H-Matrix durch die Anzahl der Syndromkomponenten bestimmt.

höchste Syndromkomponente	höchste best. Determinante	korrigierbare Fehleranzahl
$s_1$	$\det(M(2))$	1
$s_3$	$\det(M(3))$	2
$s_5$	$\det(M(4))$	3
$s_7$	$\det(M(5))$	4
$\vdots$	$\vdots$	$\vdots$
$s_p$	$\det(M(\frac{p+3}{2}))$	$\frac{p+1}{2}$

Tabelle 2.3.1.1 zeigt den Zusammenhang der höchsten enthaltenen Syndromkomponenten zur höchsten bestimmbaren Determinante und die sich ergebene erkennbare Fehleranzahl. Während durch die Determinante  $\det(M(\frac{p+3}{2}))$  theoretisch ein Fehler mit  $\frac{p+3}{2}$ -Bit oder  $\frac{p+1}{2}$ -Bit identifiziert wird, kann der höhere beider Fehler ohne weiteres nicht von dem niedrigeren unterschieden werden.

Um die Anzahl der Fehler zu bestimmen, können nun die Determinanten  $\det(M(x)) \stackrel{?}{=} 0$  für alle Werte  $x \in 2.. \frac{p+3}{2}$  bestimmt werden. Ist ein  $q$ -Bit Fehler aufgetreten, so ist  $\det(M(q+1))$  ungleich Null und alle Determinanten höherer Werte sind gleich Null.

Da eine Determinante immer zwei Fehlerwerte identifiziert, wird im Folgenden betrachtet, wie diese Eigenschaft genutzt werden kann.

**Vereinfachte Gleichungen für übliche Fälle** Aus den Determinanten ergeben sich für spezifische Fälle einfache Gleichungen, welche für die Erkennung niedriger Fehleranzahlen Anwendung finden.

- **0-Bit Fehler von anderen Fehlern unterscheiden:** Entspricht das Syndrom dem Nullvektor so wurde kein Fehler festgestellt.

$$S = \vec{0} \tag{2.6}$$

Es ist jedoch nicht ausgeschlossen, dass ein unerkennbarer Fehler aufgetreten sein.

- **Bis 1-Bit Fehler von 2-Bit und 3-Bit Fehlern unterscheiden:** Ein 1-Bit Fehler kann von 2-Bit und 3-Bit Fehlern unterschieden werden, indem die Gleichung

$$s_1^3 \stackrel{?}{=} s_3 \tag{2.8}$$

geprüft wird. Gilt die Gleichung, kann kein 2-Bit Fehler und kein 3-Bit Fehler aufgetreten sein. Gilt die Gleichung nicht, kann kein (0-Bit oder) 1-Bit Fehler aufgetreten sein. Dieses Verhalten kann wie folgt gezeigt werden.

**1-Bit Fall,** die Gleichung gilt.

$$\alpha^{3i} = \alpha^{3i} \tag{2.10}$$

**2-Bit Fall**, Gleichung gilt nicht, da beide Fehlerstellen  $\alpha^i, \alpha^j$  ungleich sein müssen und  $\forall i: \alpha^i \neq 0$ .

$$\begin{aligned}
 (\alpha^i + \alpha^j)^3 &\stackrel{?}{=} \alpha^{3i} + \alpha^{3j} \\
 \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} &\stackrel{?}{=} \alpha^{3i} + \alpha^{3j} \\
 \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} &\stackrel{?}{=} 0 \\
 \alpha^{i+j} \times (\alpha^i + \alpha^j) &\neq 0
 \end{aligned} \tag{2.12}$$

**3-Bit Fall**, Gleichung gilt nicht, da alle Fehlerstellen  $\alpha^i, \alpha^j, \alpha^k$  paarweise verschieden sind.

$$\begin{aligned}
 (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k)^3 &\stackrel{?}{=} \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
 \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+k} + \\
 \alpha^{j+2k} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{j+2k} &\stackrel{?}{=} \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
 \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{i+2k} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{j+2k} &\stackrel{?}{=} 0 \\
 (\alpha^i + \alpha^j)(\alpha^i + \alpha^k)(\alpha^j + \alpha^k) &\neq 0
 \end{aligned} \tag{2.14}$$

- **Bis 2-Bit Fehler von 3-Bit und 4-Bit Fehlern unterscheiden:** Die in Sektion 3.2.3 vorgestellte Gleichung kann genutzt werden, um Fehler bis 2-Bit von 3-Bit und 4-Bit Fehlern zu unterscheiden.

$$(s_1^5 + s_5) \times (s_1) \stackrel{?}{=} (s_1^3 + s_3) \times (s_3) \tag{2.16}$$

Gilt die Gleichung, kann kein 3-Bit oder 4-Bit Fehler aufgetreten sein. Gilt die Gleichung nicht, kann kein bis zu 2-Bit Fehler aufgetreten sein. Diese Gleichung von in anderer Form ebenfalls in der Arbeit von Okano-Imai verwendet.

- **Gerade und ungerade Fehleranzahlen:** Mit einem Paritätsbit kann einfach zwischen gerader und ungerader Fehleranzahl unterschieden werden. Das Paritätsbit muss dabei Teil der vom BCH Code gesicherten Bits sein.

Durch die Verwendung der Formeln  $S \stackrel{?}{=} \vec{0}$  und  $(s_1^5 + s_5) \times (s_1) \stackrel{?}{=} (s_1^3 + s_3) \times (s_3)$  zusammen mit einem Paritätsbit ist es möglich, für Fehler bis 4-Bit das erwartete Korrekturverfahren eindeutig bestimmen zu können. Zusätzlich ermöglicht das Paritätsbit eine Erkennung jedes Fehlers mit ungerader Anzahl an Bits und schränkt somit die Menge der unerkennbaren Fehler weiter ein.

### 2.3.1.2 Allgemeine Bestimmung der Fehleranzahl

In diesem Abschnitt betrachten wir den Fall, dass alle verschiedenen Fehleranzahlen unterschieden werden sollen. Da die Aussage der Determinante  $det(M(p))$  den kleinstmöglichen Fehler angibt, ist die im Verfahren von Peterson verwendete Methode, mit absteigenden  $p$  zu Prüfen. Das Konzept hier ist, dass bei einem geringen Fehler ohnehin sämtliche  $p$  überprüft werden müssen und bei einer hohen Fehlerbitanzahl so die Prüfungen für geringe  $p$  entfallen, wobei jedoch eine

hohe Bitfehleranzahl unwahrscheinlicher sind als eine geringe Bitfehlerzahl. Hier kann ein Paritätsbit zusätzlich verwendet werden, um gerade und ungerade Bitfehler einfach und eindeutig zu unterscheiden.

**Ohne Parität** Zunächst zeigen wir einen möglichen Algorithmus zur Berechnung ohne Paritätsbit bei einem bis  $n$ -Bit Fehler korrigierenden Code.

1. Überprüfe Syndrom auf Nullvektor. Falls dies zutrifft, wurde keine Fehler festgestellt. Beende den Algorithmus.
2. Setze  $i = n + 1$ , wobei  $n$  der größte korrigierbare Fehler ist (um einen  $n$ -Bit Fehler von einem  $(n - 1)$ -Bit Fehler ohne Paritätsbit zu unterscheiden, muss  $\det(M(n + 1))$  berechnet werden)
3. Während  $i > 1$ :
  - a) Prüfe  $\det(M(i)) \stackrel{?}{\neq} 0$ :  
Falls dies zutrifft, nehme einen  $(i - 1)$ -Bit Fehler an und beende den Algorithmus.  
Andernfalls setze  $i = i - 1$  und setze fort.
4. Falls der Algorithmus nicht beendet wurde, gebe einen nicht korrigierbaren Fehler aus.

**Am Beispiel** einer bis zu 3-Bit Korrektur (bzw. mindestens 6-Bit Fehlererkennung) zeigen wir nun, wie dies aussehen würde und weshalb die entsprechenden Fehler zu bestimmten Punkten angenommen werden können.

1. Prüfe, ob das Syndrom der Nullvektor ist.
  - Falls dies zutrifft, wurde kein Fehler gefunden; beende die Korrektur
  - Andernfalls setze fort
2. Prüfe, ob die Determinante für den 4-Bit und 3-Bit Fehler ungleich Null ist:  $\det(M(4)) \stackrel{?}{\neq} 0$ 
  - Falls dies zutrifft wurde ein mindestens 3-Bit Fehler festgestellt. Entsprechend der Annahme, dass nur Fehler bis 3 Bit in Betracht gezogen werden, wird dieser Fehler als 3-Bit Fehler korrigiert und ein möglicher 4-Bit oder höherer Fehler ignoriert. Der Algorithmus endet hier.
  - Andernfalls wurde kein Fehler ab 3-Bit festgestellt, setze fort
3. Prüfe, ob die Determinante für den 3-Bit und 2-Bit Fehler ungleich Null ist:  $\det(M(3)) \stackrel{?}{\neq} 0$ 
  - Falls dies zutrifft, wurde ein mindestens 2-Bit Fehler festgestellt. Da zuvor 3-Bit und höhere Fehler ausgeschlossen wurden, nehme einen 2-Bit Fehler an und korrigiere diesen. Der Algorithmus endet hier.
  - Andernfalls wurde kein 2-Bit Fehler festgestellt, setze fort
4. Prüfe, ob die Determinante für den 2-Bit und 1-Bit Fehler ungleich Null ist:  $\det(M(2)) = s_1 \stackrel{?}{\neq} 0$



- Falls dies zutrifft, wurde ein mindestens 1-Bit Fehler festgestellt. Da zuvor 2-Bit und höhere Fehler ausgeschlossen wurden, nehme einen 1-Bit Fehler an und korrigiere diesen.
- Andernfalls trat nicht korrigierbarer Fehler auf. Gebe einen Fehler aus.

Bei dieser Feststellung müssten für eine  $n$ -Bit Korrektur bis zu  $n$  Determinanten berechnet werden (die Determinanten  $\det(M(n+1)), \dots, \det(M(2))$ ).

**Mit Parität** Wird zusätzlich ein Paritätsbit verwendet, können gerade und ungerade Fehler voneinander unterschieden werden. Da bei jeder berechneten Determinante ein  $p$ -Bit bzw.  $p-1$ -Bit Fehler festgestellt werden kann und genau einer der beiden Fehler durch den Paritätswert auszuschließen ist, genügt es zur  $n$ -Bit Korrektur von  $n$  lediglich jede zweite Determinante zu überprüfen ( $\det(M(n)), \det(M(n-2)), \dots, \det(M(2))$ , je nachdem, ob  $n$  ungerade oder gerade ist).

1. Prüfe das Paritätsbit auf Korrektheit. Ist dies nicht korrekt, so muss die Anzahl der fehlerhaften Bits ungerade sein. Ist die Parität nicht korrekt:

- Setze  $i$  auf die nächste ungerade Zahl  $\leq n$  (also  $i = n$ , falls  $n$  ungerade, sonst  $i = n-1$ ).  $i$  ist somit Ungerade.
- Während  $i > 1$ :
  - Prüfe  $\det(M(i)) \stackrel{?}{\neq} 0$ :  
Falls dies zutrifft, wurde ein  $(i-1)$ -Bit oder  $i$ -Bit Fehler festgestellt. Entsprechend dem Paritätsbit ist die ungerade Zahl  $i$  die Fehleranzahl. Beende den Algorithmus.  
Andernfalls setze  $i = i-2$  und setze fort.
- Prüfe  $s_1 \neq \vec{0}$ . Falls dies zutrifft und keine größere Fehleranzahl festgestellt wurde, nehme entsprechend der Parität einen 1-Bit Fehler an und beende den Algorithmus.
- Gebe einen ungeraden, nicht korrigierbaren Fehler mit mehr als  $n$  Bit aus, falls kein Fehler bis hier erkannt wurde.

Ist die Parität korrekt, so ist die Fehleranzahl gerade und es ist auch möglich, dass kein Fehler aufgetreten ist (0-Bit Fehler). Ist die Parität korrekt:

- Überprüfe Syndrom auf Nullvektor  $S = \vec{0}$ . Falls dies zutrifft und die Parität korrekt ist, wurde kein Fehler festgestellt. Beende den Algorithmus.
- Setze  $i$  auf die nächste gerade Zahl  $\leq n$ .
- Während  $i \geq 2$ :
  - Prüfe  $\det(M(i)) \stackrel{?}{\neq} 0$ :  
Falls dies zutrifft, wurde ein  $(i-1)$ -Bit oder  $i$ -Bit Fehler festgestellt. Entsprechend dem Paritätsbit ist die gerade Zahl  $i$  die Fehleranzahl. Beende den Algorithmus.  
Andernfalls setze  $i = i-2$  und setze fort.
- Gebe einen geraden, nicht korrigierbaren Fehler aus, falls kein Fehler bis hier erkannt wurde.

### 2.3.1.3 Determinanten bei höheren Fehlern

Um zu klären, wie sich die Determinanten verhalten, falls höhere Fehler auftreten, wurde exemplarisch ein Test durchgeführt (Code Anhang 5.10 und Ergebnis Anhang 5.11).

Bei diesem exemplarischen Test wird ein BCH Code mit 4 Syndromkomponenten verwendet und für aufsteigende Fehlerzahlen ausgegeben, ob die Determinanten  $M(2), M(3), M(4), M(5)$  jeweils gleich oder ungleich 0 sind. Es werden pro Fehleranzahl die Determinanten der ersten 500 vorgefundenen Fehler dargestellt.

Fehler	1000	Fehler	1100	Fehler	1110	0110
1	127	2	500	3	496	4

Fehleranzahl	1111	0111	1011	1101	1110	0110
4	492	4	4	0	0	0
5	491	4	2	3	0	0
6	489	4	2	2	3	0
7	487	4	5	3	1	0
8	487	4	2	3	4	0
9	488	4	2	1	5	0
10	484	4	3	5	4	0
11	486	3	5	4	2	0
<b>12</b>	<b>484</b>	<b>1</b>	<b>2</b>	<b>9</b>	<b>3</b>	<b>1*</b>
13	479	5	6	6	4	0
14	487	4	4	3	2	0
15	480	4	5	5	6	0
16	485	3	7	2	3	0
17	483	3	5	6	3	0
18	481	4	6	4	3	0
19	484	5	4	5	2	0
20	486	4	5	3	2	0

**Tabelle 2.1:** Tabellen mit Auflistung der Determinanten der ersten bis 500 Fehler für bestimmte Fehleranzahlen. Die Ergebnisse der Determinanten werden als Folge von 4 Zahlen dargestellt, eine für jede Determinante aus  $M(2), M(3), M(4), M(5)$ . Eine 0 besagt, dass die Determinante gleich 0 ist. Eine 1 sagt aus, dass die Determinante ungleich 0 ist. Die hervorgehobene Zeile wird im Detail erklärt.

In Tabelle 2.1 werden die Ergebnisse aus dem Anhang 5.10 zusammengefasst. In der Spalte *Fehler* bzw. *Fehleranzahl* wird die Anzahl der Fehler, für die die Ergebnisse der Determinanten dargestellt werden, aufgezählt. Die kleinen Tabellen stellen die 1-Bit, 2-Bit und 3-Bit Fehler dar, da nur wenige Ergebnisse auftreten. Im 1-Bit Fall existieren 127 1-Bit Fehler, für welche  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) = 0, \det(M(4)) = 0, \det(M(5)) = 0$  gilt, welches als 1000 dargestellt wird. Im 2-Bit Fall existieren mehr als 500 Fehler (hier werden höchstens 500 Fehler betrachtet), bei allen gilt  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) = 0, \det(M(5)) = 0$ , dargestellt als 1100. Im 3-Bit Fall haben 496 der 500 Fehler die Form 1110, die für restlichen 4 die Form 0110. Daraus ist ersichtlich, dass es 3-Bit Fehler gibt, für welche  $\det(M(2))$  gleich 0 ist. Dies zeigt, aus

welchem Grund Determinanten im bekannten Verfahren in absteigender Reihenfolge berechnet werden, da die höheren Determinanten eindeutig sind. In der großen Tabelle werden nun der 4-Bit Fehler und die höheren Fehler dargestellt. Die hervorgehobene Zeile für Fehleranzahl **12** zeigen beispielsweise die für 500 Fehler berechneten Determinanten

- **484**-mal die Werte  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) \neq 0$  (Spalte 1111),
- **1**-mal  $\det(M(2)) = 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) \neq 0$  (Spalte 0111),
- **2**-mal  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) = 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) \neq 0$  (Spalte 1011),
- **9**-mal  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(3)) = 0, \det(M(4)) \neq 0$  (Spalte 1101),
- **3**-mal  $\det(M(2)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) = 0$  (Spalte 1110),
- und **1**-mal  $\det(M(2)) = 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(3)) \neq 0, \det(M(4)) = 0$  (Spalte 0110).

Das Ergebnis 0110 ist hier eine Besonderheit da es einen der wenigen Sonderfälle zeigt, bei welchem bei einem höheren Fehler mehr als eine einzelne Determinante gleich Null ist. Werden nicht nur für 500 Fehler Determinanten berechnet, sondern für alle, würde sich dieser Fall auch vereinzelt in anderen Fehlerzahlen vorfinden.

Generell ist aus der Tabelle ersichtlich, dass bei höheren Fehlern ( $> 3$ -Bit) der Großteil aller Determinanten ungleich 0 ist. Es ist eine Tendenz erahnbar, dass die Wahrscheinlichkeit von Determinanten gleich 0 mit steigender Fehleranzahl leicht größer zu werden scheint. Determinanten mit einem Wert gleich 0 treten selten auf, und noch seltener sind Determinanten mit mehr als einem Wert gleich 0.

Da es sich jedoch nur um einen Ausschnitt aller Determinanten handelt, ist dieser Tabelle mit Vorsicht zu betrachten. Um beispielsweise zu berechnen, welche Fehleranzahlen mit welcher Wahrscheinlichkeit erkennbar sind, falls nur eine 3-Bit Korrektur durchgeführt und die höchste Determinante zur Erkennung verwendet wird, müsste alle Determinanten vollständig berechnet werden, da die angegebenen ersten 500 Werte ggf. nicht repräsentativ sind.

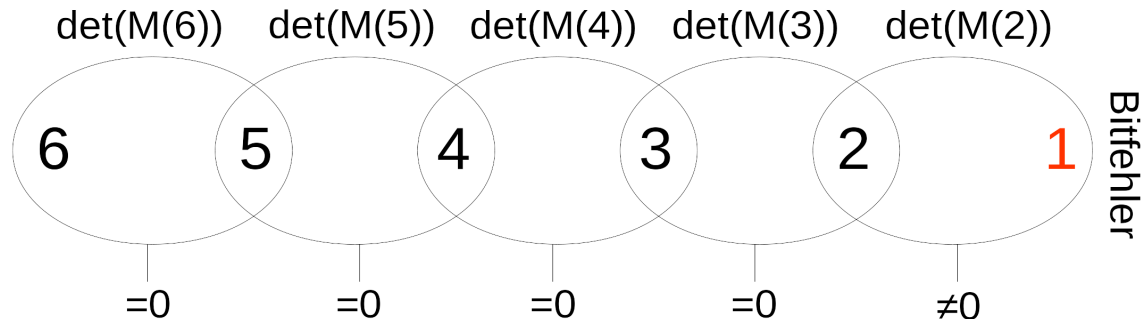
#### 2.3.1.4 Fehlerstellen bei 1-Bit Korrektur und weiterer Erkennung

In diesem Abschnitt wird unter Verwendung des bekannten Verfahrens zur Erkennung von Fehlern detailliert gezeigt, wie die Determinanten im Falle einer 1-Bit Korrektur zur Identifikation höherer Fehler genutzt werden können.

Das Konzept ist, 1-Bit Fehler zu korrigieren und zu erkennen, ob ein höherer Fehler aufgetreten ist. Dabei ist es irrelevant, welcher andere Fehler aufgetreten ist. Es muss nur unterschieden werden, ob eine Übertragung fehlerlos (Syndrom gleich Nullvektor) war, ob genau ein 1-Bit Fehler aufgetreten ist oder ob ein höherer Fehler aufgetreten ist.

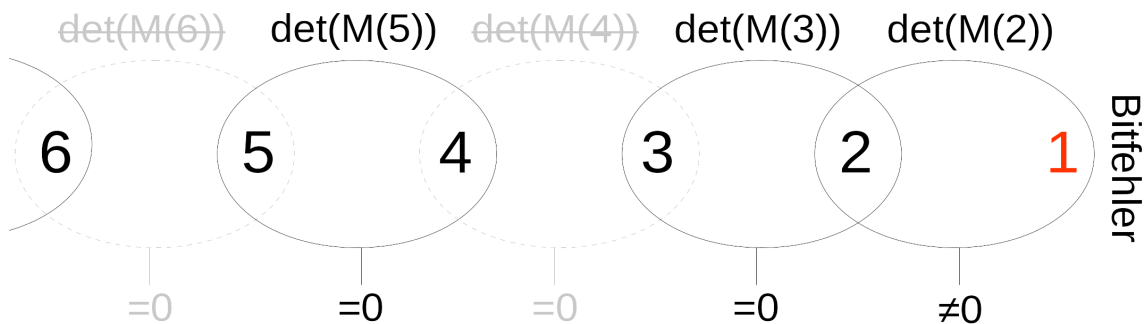
Es gilt hier die Annahme, dass das Syndrom  $S$  ungleich dem Nullvektor ist, ansonsten ist kein erkennbarer Fehler aufgetreten. Im Fall eines 1-Bit Fehlers muss somit grundsätzlich  $\det(M(2)) = s_1 \neq \vec{0}$  und  $\det(M(1)) = 1 \neq \vec{0}$  sein und für alle  $p > 2$  muss gelten  $\det(M(p)) = \vec{0}$ .

**Ohne Parität** Werden ohne Paritätsbit alle entsprechend Codekonstruktion verfügbaren Determinanten berechnet, so ergibt sich das Bild in Abbildung 2.4.



**Abbildung 2.4:** Identifikation eines 1-Bit Fehlers bei Erkennung bis 6-Bit Fehler. Die beiden im Kreis unter den Determinanten enthaltenen Zahlen entsprechen den durch diese Determinante erkennbare Bit-Fehler. Unter den Kreisen befinden sich die erwarteten Werte dieser Determinante im Falle eines 1-Bit Fehlers.

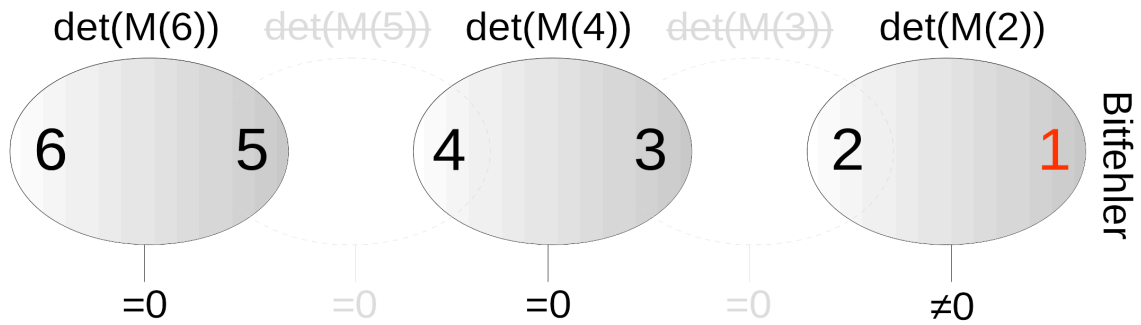
Ist der Wert mindestens einer der Determinanten nicht wie angegeben, kann kein 1-Bit Fehler aufgetreten sein. Der Fehler kann folgend anhand der Überlappung der höchsten beiden benachbarten Determinanten ungleich 0 identifiziert werden. Soll keine Korrektur von höheren Bitfehlern vorgenommen werden, ist nicht relevant, welche die Fehleranzahl genau aufgetreten ist. Es genügt die Erkenntnis, dass ein höherer Fehler erkannt wurde. Eine Überlappung der Determinanten ist für diesen Fall nicht notwendig, muss somit nur ungefähr die Hälfte der Determinanten berechnet werden. Dies wird in Abbildung 2.5 gezeigt.



**Abbildung 2.5:** Identifikation eines 1-Bit Fehlers unter Berechnung nur notwendiger Determinanten bei ungerader maximal zu erkennenden Fehleranzahl. Ausgegraute Matrizen müssen nicht berechnet werden, da ihre Werte durch andere Matrizen abgedeckt werden.  $det(M(3))$  muss berechnet werden, da sonst ein 1-Bit Fehler nicht von einem 2-Bit Fehler unterschieden werden kann.

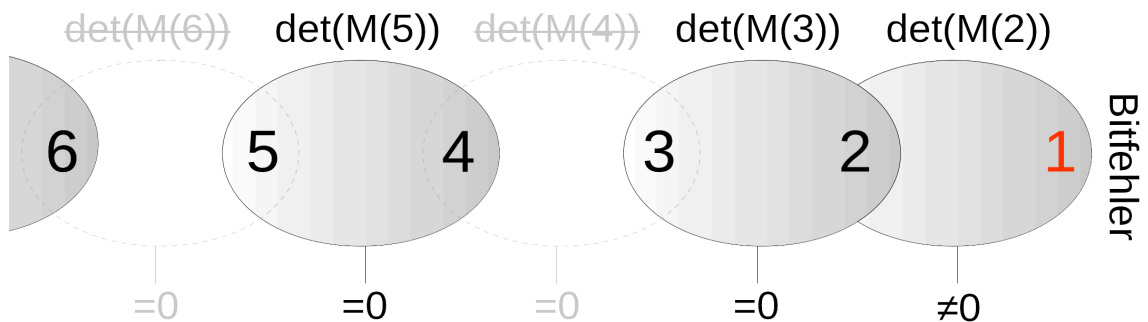
Die Überlappung der Determinanten für den 2-Bit Fehler ist notwendig, da  $det(M(2)) \neq \vec{0}$  auf einen 1-Bit oder 2-Bit Fehler hinweist und  $det(M(3)) = \vec{0}$  benötigt wird, um den 2-Bit Fehler auszuschließen. Die Determinante  $det(M(3)) = s_1^3 + s_3$  mit 0 zu vergleichen entspricht dem bekannten Verfahren,  $s_1^3 + s_3 = 0$  bzw.  $s_1^3 = s_3$  zu überprüfen, um einen 1-Bit Fehler von einem 2-Bit





**Abbildung 2.7:** Identifikation eines 1-Bit Fehlers unter Berechnung nur notwendiger Determinanten bis zum 6-Bit Fall unter Verwendung der Parität. In diesem Fall kann zwischen den beiden Fehler, welche eine Determinante identifiziert mittels Parität unterschieden werden. Als Schema kann dies für gerade maximale Fehleranzahlen verwendet werden.

Bei gerader Parität und Syndrom ungleich Nullvektor kann kein 1-Bit Fehler aufgetreten sein und ein höherer Fehler wurde festgestellt. Eine Berechnung der Determinanten ist in diesem Fall unnötig. Sollen höhere Fehler ebenfalls korrigiert werden, kann die Parität genutzt werden, um die jeweils 2 durch eine Determinante abgedeckten Fehler zu unterscheiden (der Fehler wird durch die größte Determinante ungleich 0 identifiziert). Falls kein erkannter Fehler aufgetreten ist, ist das Syndrom der Nullvektor. Ist ein Fehler aufgetreten und die Parität ist gerade (eine gerade Fehleranzahl), so ist klar, dass ein vom 1-Bit Fehler verschiedener Fehler aufgetreten sein muss.

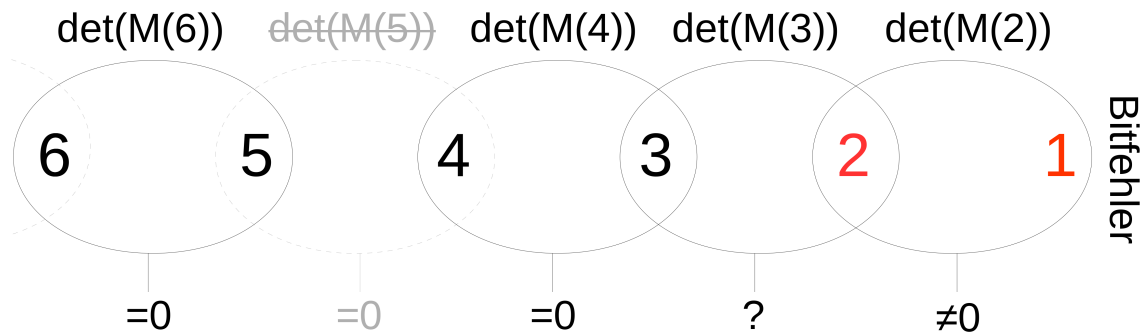


**Abbildung 2.8:** Identifikation eines 1-Bit Fehlers unter Verwendung der Parität, wobei die höchste zu erkennende Fehleranzahl ungerade ist. Es findet erneut eine Überschneidung statt.

Bei einer ungeraden maximal zu erkennenden Fehleranzahl wird eine Fehleranzahl erneut durch zwei Determinanten abgedeckt. In Abbildung 2.8 beispielsweise die 2-Bit Fehler. Diese doppelt abgedeckte Stelle kann durch Wahl anderer Determinanten an einer anderen Stelle auftreten. Da Determinanten kleinerer Matrizen allgemein einfacher zu berechnen sind, ist es effizienter, die ungeraden Determinanten ab  $det(M(3))$  zu berechnen.

### 2.3.1.5 Fehlerstellen bei 2-Bit Korrektur und weiterer Erkennung

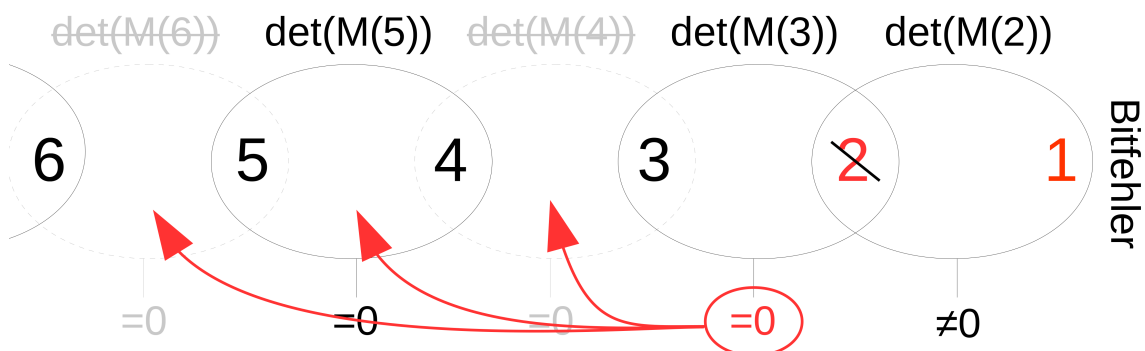
Im Falle einer 2-Bit Korrektur mit zusätzlicher Erkennung höherer Fehleranzahlen muss identifiziert werden, ob ein 1-Bit Fehler, ein 2-Bit Fehler oder ein Fehler mit höherer Bitzahl vorliegt. Unter den höheren Fehlern wird nicht unterschieden, welche Fehleranzahl der Fehler hat, es ist nur erforderlich festzustellen, dass der Fehler mehr als 2-Bit enthalten muss. Generell muss  $\det(M(2)) = s_1 \neq \vec{0}$  gelten, welches sowohl bei 1-Bit als auch bei 2-Bit Fehlern eintritt.



**Abbildung 2.9:** Vereinfachtes Schema 2-Bit Korrektur mit Erkennung weiterer Bitfehler. der Wert von  $\det(M(3))$  entscheidet, ob ein 1-Bit Fehler ( $\det(M(3)) = 0$ ) oder 2-Bit Fehler ( $\det(M(3)) \neq 0$ ) vorliegt.

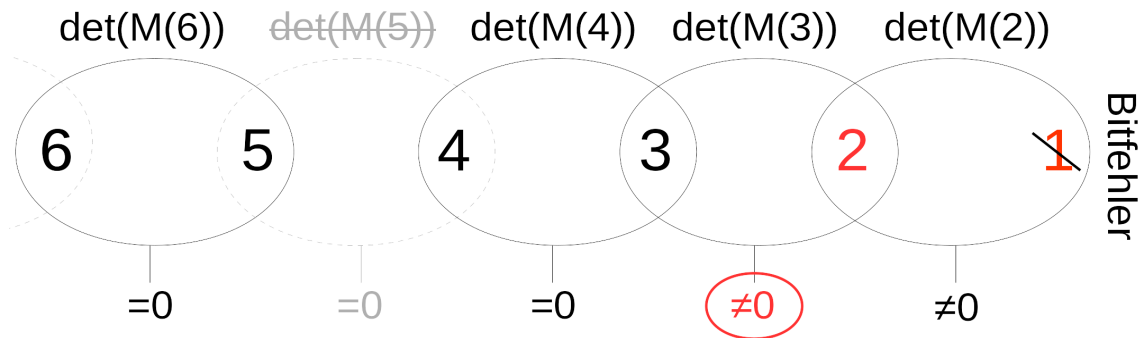
**Ohne Parität** Um ohne Parität 1-Bit Fehler von 2-Bit Fehlern zu unterscheiden, ist nun zusätzlich der Wert von  $\det(M(3))$  zu berechnen. Dies entspricht dem bekannten Verfahren zur Unterscheidung von 1-Bit und 2-Bit Fehlern, bei welchem  $s_1^3 = s_3$  geprüft wird. Für diesen gibt es nun folgende Möglichkeiten:

- Bei  $\det(M(3)) = 0$  ist kein 2-Bit Fehler oder 3-Bit Fehler aufgetreten, daher nehmen wir einen 1-Bit Fehler an und testen auf 4-Bit und höhere Fehler. Wie in Abbildung 2.10 abgebildet, ist in diesem Fall der 3-Bit Fehler ausgeschlossen, Determinanten müssen erst ab dem 4-Bit Fehler ( $\det(M(5))$ ) überprüft werden.



**Abbildung 2.10:** Identifikation eines 1-Bit Fehlers im Falle der 2-Bit Korrektur. Ist  $\det(M(3)) = 0$  festgestellt worden, sind nur noch ungerade Matrizen ab  $\det(M(5))$  zu testen. Ist die maximal erkennbare Fehleranzahl ungerade, ist es somit möglich die Berechnung einer Determinante zu sparen

- Bei  $\det(M(3)) \neq 0$  ist mindestens ein 2-Bit Fehler aufgetreten. In diesem Fall muss geprüft werden, ob ein 3-Bit oder höherer Fehler aufgetreten ist. Da  $\det(M(3)) \neq 0$  auch auf einen 3-Bit Fehler hinweisen kann, muss in diesem Fall  $\det(M(4)) = 0$  geprüft werden. Ist die maximale Fehleranzahl ungerade, muss im Falle eines 2-Bit Fehlers eine zusätzliche Determinante mehr überprüft werden, als im Falle eines 1-Bit Fehlers.



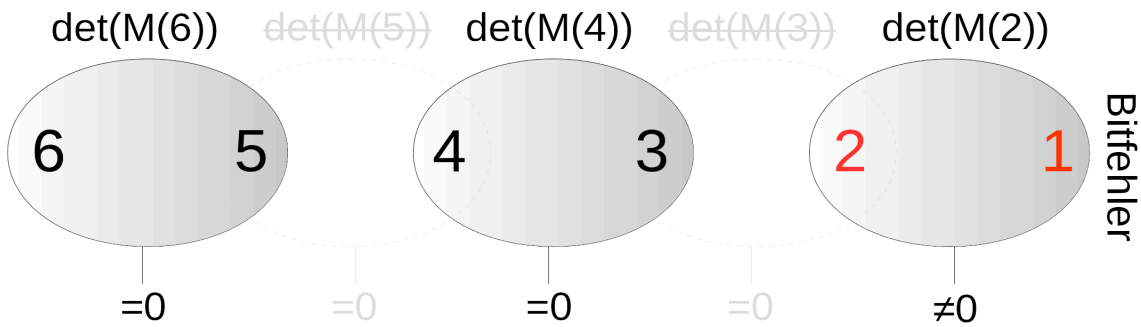
**Abbildung 2.11:** Identifikation eines 2-Bit Fehlers im Falle der 2-Bit Korrektur. Durch  $\det(M(3)) \neq 0$  ist der 1-Bit Fehler auszuschließen.

Wie bereits erläutert, ist entsprechend der Überlappung der Abdeckung der Determinanten bei 1-Bit Fehlern eine ungerade maximale Fehlerzahl optimal (keine Überlappungen), im Falle eines 2-Bit Fehlers ist eine gerade maximale Fehlerzahl optimal. Da bei der Konstruktion eines BCH-Codes entschieden werden muss, welche Fehlerzahl maximal betrachtet wird, stellt sich nun die Frage, ob eine gerade oder ungerade Zahl geeigneter ist.

- Ist die maximal erkennbare Fehlerzahl gerade, kann ein vereinfachtes Verfahren verwendet werden (siehe Abbildung 2.9), welches sowohl für den 1-Bit als auch für den 2-Bit Fehler verwendbar ist. Dies erlaubt es, die Berechnung aller Determinanten parallel anzustoßen, ohne das Ergebnis von  $\det(M(3))$  zu benötigen.
- Ist die maximal erkennbare Fehlerzahl ungerade, kann im Falle eines 1-Bit Fehlers nach Abbildung 2.10 eine Determinante weniger berechnet werden. Da üblicher Weise 1-Bit Fehler häufiger auftreten als 2-Bit Fehler, ist üblicher Weise mit einer Ersparnis zu rechnen. Allerdings ist erst nach Berechnung von  $\det(M(3))$  klar, ob mit einem 1-Bit Fehler zu rechnen ist. Im Falle eines 2-Bit Fehlers müsste zusätzlich  $\det(M(4)) = 0$  geprüft werden.

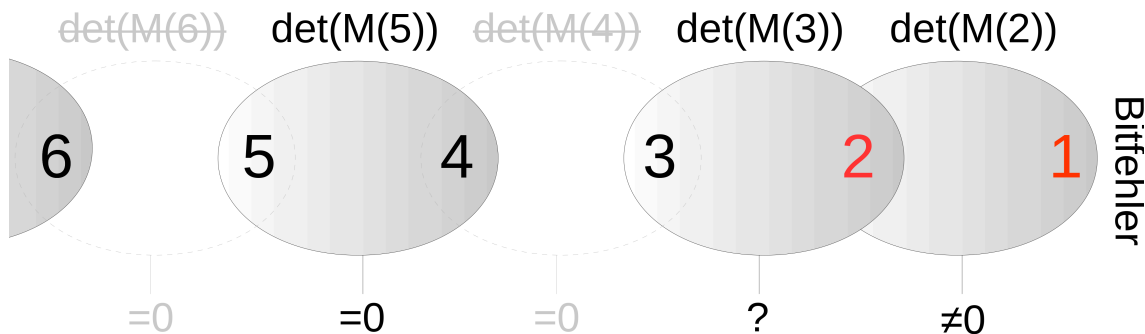
**Mit Parität** Ist zusätzlich ein Paritätsbit gegeben, so können gerade von ungeraden Fehleranzahlen unterschieden werden. Ist das Syndrom ungleich dem Nullvektor, kann anhand des Paritätsbits zu Beginn entschieden werden, ob ein 1-Bit oder 2-Bit Fehler angenommen wird. Bei einer geraden Fehleranzahl kommt kein 1-Bit Fehler in Betracht, bei einer ungeraden Fehleranzahl kann kein 2-Bit Fehler eingetreten sein.





**Abbildung 2.12:** Identifikation eines 2-Bit Fehlers im Falle der 2-Bit Korrektur mit Parität. Anhand der Parität kann zwischen den Fehleranzahlen, welche durch Determinanten abgedeckt werden, unterschieden werden.

Ist die maximal erkennbare Fehleranzahl gerade, kann das Schema in Abbildung 2.12 verwendet werden. Ist diese hingegen ungerade, so kann wie in Abbildung 2.13 verfahren werden.



**Abbildung 2.13:** Identifikation eines 2-Bit Fehlers im Falle der 2-Bit Korrektur mit Parität bei ungerader maximaler Fehleranzahl. Bei gerader Parität wird ein 2-Bit Fehler erwartet, wodurch  $\det(M(3)) \neq 0$  gelten muss. Ist die Parität ungerade wird ein 1-Bit Fehler erwartet, bei welchem  $\det(M(3)) = 0$  gilt. Tritt eine dieser Bedingungen nicht ein, z.B. gerade Parität und  $\det(M(3)) = 0$  oder ungerade Parität und  $\det(M(3)) \neq 0$ , dann ist ein höherer Fehler eingetreten.

### 2.3.2 Bestimmen der Fehlerstellen

In diesem Abschnitt wird gezeigt, wie die Positionen der fehlerhaften Bits im BCH Code bestimmt werden können, wenn die Anzahl der Fehlerstellen bekannt ist. Zu den bekannten Korrekturansätzen wird ein Konzept nach Okano Imai gezeigt, mit welchem im Galoisfeld  $GF(2^m)$  bei 3 Syndromkomponenten mit Breite  $m$  eine Tabelle mit Eingangs- und Ausgangswortsbreite  $m$  verwendet werden kann, um die 3 Fehlerstellen zu bestimmen. In dem Verfahren nach Okano Imai wird die 4-Bit Korrektur auf eine Berechnung von 4 Gleichungen zweiten Grades und eine Gleichung dritten Grades zurückgeführt. Zu diesen Gleichungen sind Implementierungen in Hardware bekannt. In der vorliegenden Arbeit konnte gezeigt werden, dass eine Gleichung zweiten Grades eingespart werden kann, was auch die Hardwareimplementierung vereinfacht.

Jeder Fehlerposition  $i$  ist im Galoisfeld ein eindeutiger Wert  $\alpha^i$  zugeordnet, welcher in der ersten Zeile der H-Matrix abzulesen ist. Die Exponenten  $i$  von  $\alpha^i$  sind modulo  $2^m - 1$  zu interpretieren,

wobei  $n = 2^m - 1$  die Länge des Codes ist. Sei  $k$  die maximal zu korrigierende Anzahl an Fehlern. Bei einem  $t$ -Bit Fehler sind die Fehlerpositionen durch Lösen der folgenden Gleichungen bestimmbar.

$$\begin{aligned} \alpha^{i_1} + \alpha^{i_2} + \dots + \alpha^{i_t} &= s_1 \\ \alpha^{3 \times (i_1)} + \alpha^{3 \times (i_2)} + \dots + \alpha^{3 \times (i_t)} &= s_3 \\ &\dots \\ \alpha^{(k \times 2 + 1) \times i_1} + \alpha^{(k \times 2 + 1) \times i_2} + \dots + \alpha^{(k \times 2 + 1) \times i_t} &= s_{2 \times k + 1} \end{aligned} \quad (2.18)$$

Die Werte  $i_1, \dots, i_t$  sind hier die Positionen der Fehler. Dieses Gleichungssystem ergibt sich aus der Multiplikation des Fehlervektors  $r$  mit der H-Matrix  $r \times H = S$ . Ein Lösungsverfahren besteht darin, ein Lokatorpolynom  $p(x)$  zu bilden, dessen Nullstellen die Lösungen des Gleichungssystems sind.

$$p(x) = (x + \alpha^{i_1}) \times (x + \alpha^{i_2}) \times \dots \times (x + \alpha^{i_t}) \quad (2.19)$$

Die Nullstellen sind somit durch

$$0 = (x + \alpha^{i_1}) \times (x + \alpha^{i_2}) \times \dots \times (x + \alpha^{i_t}) \quad (2.20)$$

bestimmt. Die Werte der Nullstellen sind  $\alpha^{i_1}, \dots, \alpha^{i_t}$ .

Da im Falle der Fehlerkorrektur die Werte  $\alpha^{i_1}, \dots, \alpha^{i_t}$  unbekannt sind, muss zur Ermittlung dieser Stellen diese Nullstellengleichung derartig umgeformt werden, dass alle Werte  $\alpha^{i_1}, \dots, \alpha^{i_t}$  durch Syndromkomponenten dargestellt werden. Nach solchen Umformungen ist es möglich, aus den Syndromen die Werte der Nullstellen und somit die Fehlerstellen zu berechnen. Vereinfachte Lösungen für dieses Problem existieren für bis zu den 4-Bit Fall.

An dieser Stelle weisen wir darauf hin, dass allgemeine Lösungen für algebraische Gleichungen bis 4ten Grades möglich sind, aber nach dem Satz von Abel-Ruffini [Bew02] nicht allgemein für Gleichungen 5ten Grades oder höher.

Da die Syndromkomponenten immer eindeutig einem Fehler entsprechend, kann eine große Tabelle verwendet werden, welche jedes Syndrom einer Fehlerkombination zuweist. Eine solche Tabelle würde jedoch für hohe Fehlerzahlen unplausibel groß werden, da jede Kombination an Syndromkomponentenwerten in eine Kombination an Fehlerwerten überführt werden muss.

Die folgenden Erklärungen folgen zunächst den Ansätzen von Okano Imai.

### 2.3.2.1 Bestimmung der Fehlerstellen für den 1-Bit Fall

Für den 1-Bit Fehler ist das Lokatorpolynom nach Umformung

$$p(x) = s_1 + x \quad (2.21)$$

mit der Nullstelle

$$x = s_1 = \alpha^i \quad (2.22)$$

Da der Wert von  $\alpha^X$  für jede verschiedene Fehlerstelle  $X$  verschieden ist, kann somit die Position des Fehlers  $i$  anhand einer Tabelle durch die Syndromkomponente  $s_1$  eindeutig bestimmt werden.

### 2.3.2.2 Bestimmung der Fehlerstellen für den 2-Bit Fall

Im Falle eines 2-Bit Fehlerfalls ist das Lokatorpolynom

$$p(x) = (x + \alpha^i)(x + \alpha^j) \quad (2.23)$$

Für den 2-Bit Fehlerfall ist das Gleichungssystem der Syndromkomponenten umfangreicher als bei 1-Bit Fehlern:

$$\begin{aligned} \alpha^i + \alpha^j &= s_1 \\ \alpha^{3i} + \alpha^{3j} &= s_3 \end{aligned} \quad (2.25)$$

Das Lokatorpolynom kann wie folgt umgeformt werden. Dabei gilt im binären Fall für alle  $w$ :  $2 \times w = w + w = 0$ , somit für die Umformung  $2s_3 = 0$ .

$$\begin{aligned} 0 &= (x + \alpha^i) \times (x + \alpha^j) \\ &= x^2 + x \times (\alpha^i + \alpha^j) + \alpha^i \times \alpha^j \\ &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{s_1}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{\alpha^i + \alpha^j}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j}}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j} + 2s_3}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + s_3}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \frac{(\alpha^i + \alpha^j)^3 + s_3}{s_1} \\ &= x^2 + x \times s_1 + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1} = 0 \end{aligned} \quad (2.27)$$

Diese Umformungen sind nur möglich, falls  $\alpha^i$  und  $\alpha^j$  verschieden sind (somit  $s_1 \neq 0$ ). Durch  $x = s_1 \times z$  ergibt sich nach Okano Imai [OI87]

$$\begin{aligned} 0 &= (s_1 \times z)^2 + (s_1 \times z) \times s_1 + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1} \\ 0 &= s_1^2 \times z^2 + s_1^2 \times z + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1} \\ 0 &= z^2 + z + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1^3} \\ 0 &= z^2 + z + \left(1 + \frac{s_3}{s_1^3}\right) \end{aligned} \quad (2.29)$$

$$z^2 + z = \left(1 + \frac{s_3}{s_1}\right) = C$$

$$(z+1) \times z = \left(1 + \frac{s_3}{s_1}\right)$$

Durch die Konstruktion der Gleichung existieren für jedes  $C = 1 + \frac{s_3}{s_1}$  zwei Lösungen  $z_1$  und  $z_2$ . Falls  $z_1$  eine Lösung ist, ist  $z_2 = z_1 + 1$  die zweite Lösung.

$$(z_1 + 1) \times z_1 = (z_2 + 1) \times z_2 = \left(1 + \frac{s_3}{s_1}\right)$$

$$(z_1 + 1) \times z_1 = ((z_1 + 1) + 1) \times (z_1 + 1) \tag{2.31}$$

$$(z_1 + 1) \times z_1 = (z_1 + 0) \times (z_1 + 1)$$

$$(z_1 + 1) \times z_1 = z_1 \times (z_1 + 1)$$

Daher lässt sich für jedes  $C$  eine Tabelle mit je einem  $z_1$  generieren, welches das Gleichungssystem löst. Anschließend kann mittels  $s_1 \times z_1 = \alpha^i$  die fehlerhafte Stelle berechnen. Die zweite Stelle ist daher  $\alpha^j = s_1 \times (z_1 + 1) = \alpha^i + s_1$ . Anschließend lassen sich erneut mit einer Tabelle die Werte für  $i$  und  $j$  herausfinden.

Aus der Arbeit meines Kollegen Herrn Nordmann geht folgende Vereinfachung hervor. Da die beiden Lösungen mit  $z_2 = z_1 + 1$  bis auf das +1 identisch sind, kann im binären Fall das letzte Bit weggelassen werden, um den Tabelleninhalt einer Implementierung klein zu halten. Wenn ein Wert aus der Tabelle ausgelesen wird, wird nun jeweils 0 und 1 an den Wert angehängen, um beide Fehlerwerte  $z_1$  und  $z_2$  zu erzeugen. Die Reihenfolge beider Fehler spielt hier keine Rolle.

Der Vorteil dieses Verfahrens gegenüber einer vollständigen Tabelle ist, dass statt einer Tabelle, welche auf ein volles Wort als Eingabe zwei volle Worte als Ausgabe gibt, kann stattdessen nur ein Wort in polynomieller Länge ( $C$ ) als Eingabe einen Wert in polynomieller Länge ( $z_1$ ) erzeugen. Dies stellt für eine Hardwareimplementierung eine große Ersparnis dar.

### 2.3.2.3 Bestimmung der Fehlerstellen für den 3-Bit Fall

Die Positionen  $i, j, k$  von 3-Bit Fehlern werden im binären Fall durch die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5$  bestimmt. Die Syndromkomponenten hängen mit den Fehlerstellen wie folgt zusammen:

$$\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k = s_1$$

$$\alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} = s_3 \tag{2.33}$$

$$\alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} = s_5$$

Das Lokatorpolynom für diesen Fall ist wie folgt:

$$0 = (x + \alpha^i) \times (x + \alpha^j) \times (x + \alpha^k)$$

$$= x^3 + (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k) \times x^2 + (\alpha^{i+j} + \alpha^{j+k} + \alpha^{k+i}) \times x + \alpha^{i+j+k} \tag{2.35}$$

$$= x^3 + \sigma_1 \times x^2 + \sigma_2 \times x + \sigma_3$$

wobei für  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3$  nach Okano-Imai [OI87] gilt:

$$\begin{aligned}\sigma_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k = s_1 \\ \sigma_2 &= \alpha^{i+j} + \alpha^{j+k} + \alpha^{k+i} = \frac{s_1^2 \times s_3 + s_5}{s_1^3 + s_3} \\ \sigma_3 &= \alpha^{i+j+k} = s_1^3 + s_3 + \frac{s_1 \times (s_1^2 \times s_3 + s_5)}{s_1^3 + s_3}\end{aligned}\tag{2.37}$$

Diese Berechnung ist nur möglich, falls  $s_1^3 + s_3 \neq 0$ . Wir nehmen dies zunächst an, dass  $s_1^3 + s_3 \neq 0$  (der Sonderfall wird am Ende des Abschnitts behandelt). Wie im 2-Bit Fall muss das Lokatorpolynom umgeformt werden, damit eine einfache Tabelle erzeugbar ist. Mit  $x = y + \sigma_1$  ergibt sich

$$\begin{aligned}0 &= (y + \sigma_1)^3 + \sigma_1 \times (y + \sigma_1)^2 + \sigma_2 \times (y + \sigma_1) + \sigma_3 \\ &= y^3 + \sigma_1^2 y + \sigma_1 y^2 + \sigma_1^3 + \sigma_1 y^2 + \sigma_1^3 + \sigma_2 y + \sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3 \\ &= y^3 + \sigma_1^2 y + \sigma_2 y + \sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3 \\ &= y^3 + (\sigma_2 + \sigma_1^2) \times y + \sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3 \\ &= y^3 + \eta \times y + \delta\end{aligned}\tag{2.39}$$

Wobei  $\eta = \sigma_2 + \sigma_1^2$  und  $\delta = \sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3$ . Zunächst wird  $\eta \neq 0$  vorausgesetzt.

$$\begin{aligned}0 &= y^3 + \eta \times y + \delta \\ &= \frac{y^3}{\eta^{\frac{3}{2}}} + \frac{\eta \times y}{\eta^{\frac{3}{2}}} + \frac{\delta}{\eta^{\frac{3}{2}}} \\ &= \left(\frac{y}{\eta^{\frac{1}{2}}}\right)^3 + \frac{y}{\eta^{\frac{1}{2}}} + \frac{\delta}{\eta^{\frac{3}{2}}} \\ &= z^3 + z + C\end{aligned}\tag{2.41}$$

Wobei

$$\begin{aligned}z &= \frac{y}{\eta^{\frac{1}{2}}} = \frac{x + \sigma_1}{(\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{1}{2}}} \\ C &= \frac{\delta}{\eta^{\frac{3}{2}}} = \frac{\sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3}{(\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{3}{2}}}\end{aligned}\tag{2.43}$$

Für den Fall  $\eta = 0$  ist eine solche Division nicht möglich. Dieser Fall wird weiter unten geklärt. Anhand der Gleichung  $z^3 + z = C$  kann wiederum eine Tabelle erstellt werden, in welcher für jedes  $C$  die drei Lösungen  $z_1, z_2, z_3$  für  $z$  eingetragen sind. Diese Tabelle stellen wir hier durch die Funktion  $t_3(C) = [z_1, z_2, z_3]$  dar. Daher ergeben sich die Werte  $x_1, x_2, x_3$  für  $x$  wie folgt aus den  $z$

Werten einer solchen Tabelle:

$$\begin{aligned}x_1 &= z_1 \times (\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{1}{2}} + \sigma_1 \\x_2 &= z_2 \times (\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{1}{2}} + \sigma_1 \\x_3 &= z_3 \times (\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{1}{2}} + \sigma_1\end{aligned}\tag{2.45}$$

Die Positionen der Fehlerstellen  $i, j, k$  können durch folgenden Zusammenhang bestimmt werden.

$$\alpha^i = x_1, \quad \alpha^j = x_2, \quad \alpha^k = x_3\tag{2.46}$$

### Tabelle mit zwei Werten

Anstelle der Tabelle  $t_3$ , welche 3 Werte zu einem  $C$  ausgibt, kann die Ausgabe der Tabelle auf 2 Werte ( $z_1, z_2$ ) reduziert werden. Berechnet man aus diesen  $x_1, x_2$ , so gilt durch die Syndromgleichung:

$$\begin{aligned}s_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k \\s_1 &= x_1 + x_2 + x_3 \\x_3 &= x_1 + x_2 + s_1\end{aligned}\tag{2.48}$$

Die dritte Fehlerstelle ist somit aus den anderen beiden Fehlerstellen berechenbar.

Eine Tabelle kann durch eine XOR Verknüpfung der Bits (mit Negation) einzelner Positionen der Eingabe berechnet werden. Ist die Länge der Eingabe  $M$  (entsprechend dem  $GF(2^M)$ ), so kann jedes Bit der Ausgabe der Tabelle durch eine Schaltung der Tiefe um  $\log_2(M)$  XOR-Gattern bestimmt werden. Jedes Bit der Ausgabe kann dabei parallel und unabhängig voneinander berechnet werden, dies benötigt beispielsweise eine OR Schaltung über die Eingaben, welche dieses Bit auf 1 setzen. Die Tiefe einer solchen Schaltung würde höchstens  $M$  Stufen betragen ( $\log_2(2^M)$ ). Die derartige Reduktion der Tabelle auf 2 statt 3 Ausgaben (bis auf eventuelle Optimierungen, welche dies ermöglicht) bewirkt keine Einsparung von Laufzeit. Eine Einsparung an Fläche der Schaltung zur Bestimmung von  $z_3$  ist jedoch zu erwarten.

### Tabelle mit einem Wert

Statt eine Tabelle mit 2 oder 3 Werten pro Konstante zu erzeugen, kann eine Tabelle mit lediglich einer Ausgabe verwendet werden. Die Tabelle wird in diesem Fall verwendet, um einen festen Wert  $z_1$  auszugeben. Aus diesem Wert  $z_1$  wird wie zuvor eine Fehlerstelle berechnet.

$$\alpha^i = z_1 \times (\sigma_2 + \sigma_1^2)^{\frac{1}{2}} + \sigma_1\tag{2.50}$$

Diese Fehlerstelle kann nun genutzt werden, um die restlichen Stellen wie einen 2-Bit Fehler zu

berechnen.

$$\begin{aligned}
s'_1 &= s_1 + \alpha^i = \alpha^j + \alpha^k \\
s'_3 &= s_3 + \alpha^{3i} = \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
s'_5 &= s_5 + \alpha^{5i} = \alpha^{5j} + \alpha^{5k} \\
&\vdots \\
s'_{2m-1} &= s_{2m-1} + \alpha^{(2m-1)i} = \alpha^{(2m-1)j} + \alpha^{(2m-1)k}
\end{aligned} \tag{2.52}$$

Trat der 3-Bit Fehler an den Stellen  $i, j, k$  auf, so entsprechen die berechneten Werte  $s'_1, s'_3, s'_5$  den Syndromkomponenten eines 2-Bit Fehlers an den Stellen  $j, k$ . In einem Folgeschritt kann somit ein Verfahren zur Korrektur von 2-Bit Fehlern verwendet werden, um die Fehlerstellen  $j, k$  aus  $s'_1, s'_3, s'_5$  zu berechnen und den 3-Bit Fehler an den Stellen  $i, j, k$  durch diese zu korrigieren.

Dieses Verfahren kann iterativ verwendet werden, um durch Berechnung einer Fehlerstelle einen einfacheren Algorithmus zu nutzen, um die nächste Fehlerstelle zu berechnen.

Zur Effizienz muss jedoch gesagt werden, dass dieses Verfahren allgemein langsamer ist, als die Verwendung einer Tabelle mit 3 Werten pro Eingabe. Bei diesem Ansatz muss eine erste Fehlerstelle vollständig bestimmt werden, bevor die weiteren Fehlerstellen durch eine zusätzliche 2-Bit Korrektur bestimmt werden können. Die Laufzeit der Tabelle ist identisch, da alle 3 Werte getrennt voneinander berechnet werden können und die Laufzeit der Tabelle weiterhin logarithmisch von der Länge und Anzahl der Eingaben abhängt. In einer Hardwarestruktur wäre es durch die Vereinfachung möglich, einen Teil des Platzes zu sparen, da es theoretisch möglich ist, existierende Hardware zur 2-Bit Korrektur zu nutzen.

**Betrachtung**  $s_1^3 + s_3 = 0$ :

Falls die  $s_1^3 + s_3 = 0$  gilt, ist eine Division durch  $s_1^3 + s_3$  nicht möglich. In diesem Fall gilt

$$\begin{aligned}
0 &= s_1^3 + s_3 \\
s_1^3 &= s_3 \\
(\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k)^3 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
\alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
\alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} &= 0 \\
(\alpha^i + \alpha^j) \times (\alpha^i + \alpha^k) \times (\alpha^j + \alpha^k) &= 0
\end{aligned} \tag{2.54}$$

Im 3-Bit Fehlerfall müssen  $i, j, k$  verschieden sein, somit muss jede Summe  $\alpha^x + \alpha^y \forall x, y \in \{i, j, k\}, x \neq y$  ungleich 0 sein. Das bedeutet, dass  $s_1^3 + s_3 = 0$  nur gelten kann, wenn kein 3-Bit Fehler aufgetreten ist. Sollte somit  $s_1^3 + s_3 = 0$  eintreten, kann die Bestimmung der Fehlerpositionen abgebrochen werden. Dies wird in den Fällen relevant, in welchen die Anzahl der Fehler nicht im Voraus bestimmt wurde.

**Ausnahme  $\eta = 0$ :**

Falls  $\eta = \sigma_2 + \sigma_1^2 = 0$  gilt, war eine Division durch  $\eta^{\frac{1}{2}}$  nicht möglich.

$$\begin{aligned}
0 &= \eta \\
&= \sigma_2 + \sigma_1^2 \\
&= \left( \frac{s_1^2 \times s_3 + s_5}{s_1^3 + s_3} \right) + s_1^2
\end{aligned} \tag{2.56}$$

Es gilt dann

$$\begin{aligned}
0 &= y^3 + \eta \times y + \delta \\
&= y^3 + \delta \\
y &= \sqrt[3]{\delta}
\end{aligned} \tag{2.58}$$

Somit kann  $y$  direkt durch die dritte Wurzel berechnet werden. Für die Fehlerstellen  $x$  ergibt sich somit:

$$\begin{aligned}
x &= \sqrt[3]{\delta} + \sigma_1 \\
&= \sqrt[3]{\sigma_2 \sigma_1 + \sigma_3 + \sigma_1} \\
&= \sqrt[3]{\left( \frac{s_1^2 \times s_3 + s_5}{s_1^3 + s_3} \right) \times s_1 + \left( s_1^3 + s_3 + \frac{s_1 \times (s_1^2 \times s_3 + s_5)}{s_1^3 + s_3} \right) + s_1} \\
&= \sqrt[3]{2 \times \frac{s_1 \times (s_1^2 \times s_3 + s_5)}{s_1^3 + s_3} + s_1^3 + s_3 + s_1} \\
&= \sqrt[3]{s_1^3 + s_3 + s_1}
\end{aligned} \tag{2.60}$$

**2.3.2.4 Bestimmung der Fehlerstellen für den 4-Bit Fall**

Der folgende Abschnitt beschäftigt sich mit der Lösung von Gleichungen vierten Grades im Körper  $GF(2^m)$  mit dem Ziel, eine effiziente Hardwareimplementierung oder Softwarelösung zu ermöglichen. Ziel dieser Untersuchung ist es, das zunächst beschriebene Verfahren zur Bestimmung von 4-Bit Fehler zu vereinfachen.

Es ist bekannt, dass eine Gleichung vierten Grades im Körper der reellen Zahlen unter Verwendung einer Hilfsgleichung dritten Grades und Gleichungen zweiten Grades algebraisch lösbar ist. In den Grundzügen wird von Okano Imai [OI87] ein Ansatz zur Lösung von Gleichungen vierten Grades für das Galoisfeld  $GF(2^m)$  auf etwa einer Seite beschrieben. Diese Grundüberlegungen werden zunächst detailliert ausgearbeitet und gezeigt, dass eine Gleichung zweiten Grades eingespart werden kann, was auch zu einer Hardwareeinsparung führt. Dabei wird auch gezeigt, dass bei der Bestimmung der Koeffizienten des Lokatorpolynoms nach Wicker zusätzlich ein Sonderfall zu beachten ist.

Insgesamt wird im 4-Bit Fall im  $GF(2^m)$  ein Lokatorpolynom gebildet, zu welchem anschließend die Nullstellen bestimmt werden, um die Fehlerstellen  $i, j, k, l$  zu erhalten. Zunächst werden die Koeffizienten des Lokatorpolynoms aus den Syndromkomponenten bestimmt, anschließend



wird nach Okano Imai eine Aufteilung in zwei quadratische Gleichungen durch Lösung einer Gleichung dritten Grades und zwei Gleichungen zweiten Grades vorgenommen. Die Lösungen dieser quadratischen Gleichungen bilden zusammen die Lösungen des Lokatorpolynoms vierten Grades.

Der Abschnitt ist wie folgt gegliedert. Zunächst wird beschrieben, wie das Lokatorpolynom aus den Syndromkomponenten bestimmt werden kann. Im Anschluss wird gezeigt, wie das Verfahren zur Lösung des Lokatorpolynoms dargestellt wird. Es werden unterschiedliche Lösungsverfahren zur Bestimmung der Nullstellen des Lokatorpolynoms vierten Grades entwickelt und verglichen. Das Gesamtverfahren wird somit algorithmisch beschrieben.

**Bestimmung des Lokatorpolynoms** Nach Okano-Imai [OI87] ist das Lokatorpolynom bei einem 4-Bit Fehler

$$\begin{aligned} p(x) &= (x + \alpha^i)(x + \alpha^j)(x + \alpha^k)(x + \alpha^l) \\ &= x^4 + \sigma_1 x^3 + \sigma_2 x^2 + \sigma_3 x + \sigma_4 = 0 \end{aligned} \quad (2.62)$$

wobei gilt

$$\begin{aligned} \sigma_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l \\ \sigma_2 &= \sum_{x < y} \alpha^x \alpha^y \\ \sigma_3 &= \sum_{x < y < z} \alpha^x \alpha^y \alpha^z \\ \sigma_4 &= \alpha^i \alpha^j \alpha^k \alpha^l \end{aligned} \quad (2.64)$$

In dieser Darstellung sind die Nullstellen von  $p(x)$  die Werte  $\alpha^i, \alpha^j, \alpha^k, \alpha^l$ . Dieses Lokatorpolynom kann zusätzlich in einer anderen Variante dargestellt werden:

$$\begin{aligned} p'(x) &= (1 + x \times \alpha^i)(1 + x \times \alpha^j)(1 + x \times \alpha^k)(1 + x \times \alpha^l) \\ &= 1 + \sigma'_1 x + \sigma'_2 x^2 + \sigma'_3 x^3 + \sigma'_4 x^4 = 0 \end{aligned} \quad (2.66)$$

wobei gilt

$$\begin{aligned} \sigma'_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l = \sigma_1 \\ \sigma'_2 &= \sum_{x < y} \alpha^x \alpha^y = \sigma_2 \\ \sigma'_3 &= \sum_{x < y < z} \alpha^x \alpha^y \alpha^z = \sigma_3 \\ \sigma'_4 &= \alpha^i \alpha^j \alpha^k \alpha^l = \sigma_4 \end{aligned} \quad (2.68)$$

Hier sind die Nullstellen von  $p'(x)$  gleich  $\alpha^{-i}, \alpha^{-j}, \alpha^{-k}, \alpha^{-l}$ . Wir betrachten im Folgenden die erste Variante des Lokatorpolynoms aus Gleichung 2.62. Nach Wicker[Wic95] gilt für die Koeffi-

zienten des Lokatorpolynoms:

$$\begin{aligned}
 \sigma_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l = s_1 \\
 \sigma_2 &= \sum_{x<y} \alpha^x \alpha^y = \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} \\
 \sigma_3 &= \sum_{x<y<z} \alpha^x \alpha^y \alpha^z = (s_1^3 + s_3) + s_1 + \sigma_2 \\
 \sigma_4 &= \alpha^i \alpha^j \alpha^k \alpha^l = \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3) \sigma_2}{s_1}
 \end{aligned} \tag{2.70}$$

Im Fall, dass  $s_1 = 0$  gilt, ist die Berechnung von  $\sigma_4$  derartig nicht möglich. Dieser Fall  $s_1 = 0$  kann ab 3-Bit Fehlern auftreten, wenn sich alle  $\alpha^x$  der Fehlerstellen zu 0 aufaddieren. Es wurde im Rahmen dieser Arbeit festgestellt, dass ein solches  $s_1 = 0$  im Fall eines 4-Bit Fehlers auftreten kann und diese Formel nach Wicker eine Fallentscheidung benötigt, um generell verwendbar zu sein. Eine alternative, allgemeingültige Formel zur Darstellung von  $\sigma_4$  durch die Syndromkomponenten nach Tzschach [TH13] (entsprechend der Darstellung von Okano Imai [OI87]) kann stattdessen genutzt werden:

$$\begin{aligned}
 A &= s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5) \\
 \sigma_1 &= s_1 \\
 \sigma_2 &= \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{A} \\
 \sigma_3 &= \frac{s_1(s_1^3 s_5 + s_1 s_7) + s_3(s_1^6 + s_3^2)}{A} \\
 \sigma_4 &= \frac{s_1^3(s_1^7 + s_7) + s_3(s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5(s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5)}{A}
 \end{aligned} \tag{2.72}$$

**Vergleich der Formeln zur Berechnung des Lokatorpolynoms** Diese Formel für  $\sigma_4$  berechnet sich anders als die Formel nach Wicker und benötigt keine Division durch  $s_1$ . Im Folgenden wird gezeigt, dass diese Formeln äquivalent sind im Fall  $s_1 \neq 0$ .

$$\begin{aligned}
 \sigma_2 &= \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} = \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{A} \\
 \sigma_{4,wicker} &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3) \sigma_2}{s_1} = \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3) \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)}}{s_1} \\
 &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3)}{s_1} + \frac{(s_1^3 + s_3)(s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
 &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3)(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)) + (s_1^3 + s_3)(s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
 &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3)(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} + \frac{(s_1^3 + s_3)(s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
 &\quad \vdots
 \end{aligned} \tag{2.74}$$

$$\begin{aligned}
&= \frac{(s_5)(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)) + (s_1^2 s_3)(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&\quad + \frac{(s_1^3)(s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)) + (s_3)(s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&= \frac{(s_5 s_3 (s_1^3 + s_3)) + (s_5 s_1 (s_1^5 + s_5)) + (s_1^2 s_3^2 (s_1^3 + s_3)) + (s_1^3 s_3 (s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&\quad + \frac{(s_1^4 (s_7 + s_1^7)) + (s_1^3 s_3 (s_1^5 + s_5)) + (s_3 s_1 (s_7 + s_1^7)) + (s_3^2 (s_1^5 + s_5))}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&= \frac{s_5 s_3 s_1^3 + s_5 s_3^2 + s_5 s_1^6 + s_5^2 s_1 + s_1^5 s_3^2 + s_1^2 s_3^3 + s_1^8 s_3 + s_1^3 s_3 s_5}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&\quad + \frac{s_1^4 s_7 + s_1^{11} + s_1^8 s_3 + s_1^3 s_3 s_5 + s_3 s_1 s_7 + s_3 s_1^8 + s_3^2 s_1^5 + s_3^2 s_5}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&= \frac{s_1^6 s_5 + s_1 s_5^2 + s_1^2 s_3^3 + s_1^8 s_3 + s_1^3 s_3 s_5 + s_1^4 s_7 + s_1^{11} + s_1 s_3 s_7}{s_1(s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5))} \\
&= \frac{\mathbf{s}_1}{\mathbf{s}_1} \times \frac{s_1^5 s_5 + s_5^2 + s_1 s_3^3 + s_1^7 s_3 + s_1^2 s_3 s_5 + s_1^3 s_7 + s_1^{10} + s_3 s_7}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} \\
&= \frac{s_1^3 (s_7 + s_1^7) + s_3 (s_1 s_3^2 + s_1^7 + s_7) + s_5 (s_1^5 + s_5 + s_1^2 s_3)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} \\
&= \frac{s_1^3 (s_7 + s_7) + s_3 (s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5 (s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5)}{A} = \sigma_{4, \text{tزشach}}
\end{aligned}$$

Die Formeln sind somit außer dem  $s_1 = 0$  Fall der Formel nach Wicker mathematisch äquivalent. Eine Überprüfung der Korrektheit der Formeln kann durch Einsetzen der variablen Fehlerstellen  $\alpha^i, \alpha^j, \alpha^k, \alpha^l$  geschehen. Dabei werden die Syndromkomponenten in die spezifischen Gleichungen der Fehlerstellen im 4-Bit Fall aufgeschlüsselt und die Formeln für  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4$  mit diesen nach Wicker bzw. Tzschach ausgerechnet. Das Ergebnis muss gleich der Formeln der Werte von  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4$  entsprechend dem Lokatorpolynom sein 2.64 sein. Bei Divisionen sind dabei die Fälle zu betrachten, in denen der Divisor 0 wird.

Aus Implementierungssicht stellt sich nun die Frage, ob eine der beiden Formeln effizienter zu berechnen ist. Jenseits des Problemfalls  $s_1 = 0$  baut die Formel für  $\sigma_4$  nach Wicker auf den vorherigen Berechnungen von  $\sigma_2$  auf. Je nach Implementierung könnte dies einen Vorteil gegenüber den längeren Gleichungen nach Okano Imai ergeben. Daher sollen beide Optionen verglichen werden. In der Formel nach Tzschach 2.72 wird ein Wert  $A$  berechnet, welcher in allen Koeffizienten  $\sigma$  zur Berechnung verwendet wird. Hingegen in der Formel nach Wicker 2.70 wird  $\sigma_2$  in der Berechnung der Folgewerte verwendet. Der Wert  $A$  ist der Divisor in der Berechnung von  $\sigma_2$ , die Berechnung von  $\sigma_2$  ist somit aufwändiger. Bei einer parallelen Implementierung könnten Divisor und Dividend aufgrund nahezu identischer Struktur nahezu gleich schnell berechnet werden (die exponenzierten Werte von  $s_1$  können durch Tabellen ausgelesen werden), der zusätzliche Aufwand sollte somit mit der Division einzuschätzen sein. Für  $\sigma_4$  ist die Berechnung nach Tzschach aufwändiger, der Dividend besteht aus drei Summanden, welche jeweils aus Produkten einer Syndromkomponente mit einer weiteren Summe bestehen. Diese Formel ist daher aufwändiger zu

berechnen, als A. Die Formel nach Wicker kann wie folgt aufgebrochen werden:

$$\begin{aligned}
 \sigma_4 &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3) \sigma_2}{s_1} \\
 &= \frac{(s_5 + s_1^2 s_3)}{s_1} + \frac{(s_1^3 + s_3)}{s_1} \sigma_2 \\
 &= s_1 s_3 + \frac{s_5}{s_1} + \frac{(s_1^3 + s_3)}{s_1} \sigma_2
 \end{aligned} \tag{2.76}$$

Hier ist zu erwarten, dass die Teile der Formel  $s_1 s_3 + \frac{s_5}{s_1}$  und  $\frac{(s_1^3 + s_3)}{s_1}$  schneller zu berechnen sind, als  $\sigma_2$  und A. Nach Berechnung von  $\sigma_2$  muss noch eine Multiplikation und eine Addition durchgeführt werden. Die erwarteten längsten Pfade in den Berechnungen stufen wir wie folgt ein:

- Nach dem Verfahren nach Wicker :

$$(s_1(s_7 + s_1^7) + X)/Y * Z + W$$

wobei  $X = s_3(s_1^5 + s_5)$ ,  $Y = s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)$ ,  $Z = (s_1^3 + s_3)/s_1$  und  $W = s_1 s_3 + s_5/s_1$ .

- Nach dem Verfahren nach Tzschach :

$$(s_3(s_1 s_3^2 + X) + Y + Z)/A$$

wobei  $X = s_1^7 + s_7$ ,  $Y = s_3^3(s_1^7 + s_7)$ ,  $Z = s_5(s_1^2 s_3 + s_1^5 + s_5)$  und  $A = s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)$

Die Berechnung der Variablen  $X, Y, Z, W, A$  ist dabei jeweils nicht Teil des längsten Pfades, hier kann erwartet werden, dass die Werte dieser Variablen innerhalb des längsten Pfades bereits zur Verfügung stehen.

Diese Untersuchung genügt nicht, um den Schluss zu ziehen, dass eine Variante schneller zu berechnen ist. Beide Vorgehen erscheinen bei dieser Betrachtung plausibel. Eine exakte Bestimmung der schnellsten Variante erfordert den Vergleich konkreter Implementierungen, welche wir an dieser Stelle nicht geben. Hier besteht durchaus die Möglichkeit, dass die Schnelligkeit des Verfahrens von den konkreten Fehlern abhängt. Wir verfolgen hier somit vorerst beide Formeln und verwenden eine Fallunterscheidung  $s_1 \stackrel{?}{=} 0$  für die Formel nach Wicker (2.70). Diese Fallunterscheidung erfolgt folgendermaßen. Ist  $s_1 \neq 0$ , werden die Formeln nach Wicker (2.70) verwendet. Falls  $s_1 = 0$ , verwenden wir die Formel nach Tzschach (2.72) und setzen  $s_1 = 0$  wie folgt ein.

$$\begin{aligned}
 \sigma_4 &= \frac{s_1^3(s_1^7 + s_7) + s_3(s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5(s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} \\
 \sigma_{4, s_1=0} &= \frac{0(0 + s_7) + s_3(0 + 0s_3^2 + s_7) + s_5(0 + 0s_3 + s_5)}{s_3(0 + s_3) + 0(0 + s_5)} \\
 &= \frac{s_7 s_3 + s_5^2}{s_3^2}
 \end{aligned} \tag{2.78}$$

In Fall  $s_1 = 0$  ist die Formel für  $\sigma_4$  besonders kurz. Zusammenfassend werden nun die Verfahren zur Bestimmung der Koeffizienten des Lokatorpolynoms kurz dargestellt.

### Bestimmung der Koeffizienten des Lokatorpolynoms nach Wicker mit Fallunterscheidung

$$\begin{aligned}
 \sigma_1 &= s_1 \\
 \sigma_2 &= \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)} \\
 \sigma_3 &= (s_1^3 + s_3) + s_1 + \sigma_2 \\
 \sigma_4 &= \begin{cases} \frac{s_7 s_3 + s_5^2}{s_3^2}, & \text{falls } s_1 = 0 \\ \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3) \sigma_2}{s_1}, & \text{sonst} \end{cases}
 \end{aligned} \tag{2.80}$$

### Bestimmung der Koeffizienten des Lokatorpolynoms nach Tzschach

$$\begin{aligned}
 A &= s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5) \\
 \sigma_1 &= s_1 \\
 \sigma_2 &= \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{A} \\
 \sigma_3 &= \frac{s_1(s_1^3 s_5 + s_1 s_7) + s_3(s_1^6 + s_3^2)}{A} \\
 \sigma_4 &= \frac{s_1^3(s_1^7 + s_7) + s_3(s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5(s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5)}{A}
 \end{aligned} \tag{2.82}$$

Im Folgenden betrachten wir die Lösung des Lokatorpolynoms.

**Lösen des Lokatorpolynoms** In diesem Abschnitt wird eine detaillierte Beschreibung der von Okano Imai [OI87] kurz dargestellten Verfahrensschritte gegeben. Dabei wird das Lokatorpolynom vierten Grades in zwei Polynome zweiten Grades unterteilt.

$$\begin{aligned}
 p(x) &= (x^2 + px + q)(x^2 + p'x + q') = 0 \\
 &= x^4 + (p + p')x^3 + (pp' + q + q')x^2 + (pq' + p'q)x + qq' \\
 \sigma_1 &= p + p' \\
 \sigma_2 &= pp' + q + q' \\
 \sigma_3 &= pq' + p'q \\
 \sigma_4 &= qq'
 \end{aligned} \tag{2.84}$$

Da das Lokatorpolynom aus einem Produkt der vier Linearfaktoren besteht, welche den Nullstellen entsprechen, ist diese Unterteilung in zwei Gleichungen zweiten Grades immer möglich. Die Lösung der Gleichung vierten Grades kann damit auf die Lösung der Gleichungen zweiten Grades zurückgeführt werden, welche die Lösungen des Lokatorpolynoms sind.

Es existieren drei verschiedene Möglichkeiten zur Faktorisierung in zwei Gleichungen zweiten Grades. Eine Hilfsgleichung dritten Grades wird verwendet, um eine dieser drei Faktorisierungen

zu bestimmen. Der gesuchte Wert dieser Hilfsgleichung ist dabei ein Produkt  $pp'$ , welches ermöglicht, im Anschluss Werte für  $q, q', p, p'$  zu ermitteln. Die Werte für  $pp'$  ergeben sich aus den Faktorisierungen des Lokatorpolynoms:

**Aufteilung A**

$$\begin{aligned}
 p(x) &= ((x + \alpha^i)(x + \alpha^j))(x + \alpha^k)(x + \alpha^l) \\
 &= (x^2 + (\alpha^i + \alpha^j)x + \alpha^i\alpha^j)(x^2 + (\alpha^k + \alpha^l)x + \alpha^k\alpha^l) \\
 p_a &= (\alpha^i + \alpha^j) \quad p'_a = (\alpha^k + \alpha^l) \\
 A &= p_ap'_a = (\alpha^i + \alpha^j)(\alpha^k + \alpha^l)
 \end{aligned} \tag{2.86}$$

**Aufteilung B**

$$\begin{aligned}
 p(x) &= ((x + \alpha^i)(x + \alpha^k))(x + \alpha^j)(x + \alpha^l) \\
 &= (x^2 + (\alpha^i + \alpha^k)x + \alpha^i\alpha^k)(x^2 + (\alpha^j + \alpha^l)x + \alpha^j\alpha^l) \\
 p_b &= (\alpha^i + \alpha^k) \quad p'_b = (\alpha^j + \alpha^l) \\
 B &= p_bp'_b = (\alpha^i + \alpha^k)(\alpha^j + \alpha^l)
 \end{aligned} \tag{2.88}$$

**Aufteilung C**

$$\begin{aligned}
 p(x) &= ((x + \alpha^i)(x + \alpha^l))(x + \alpha^k)(x + \alpha^j) \\
 &= (x^2 + (\alpha^i + \alpha^l)x + \alpha^i\alpha^l)(x^2 + (\alpha^k + \alpha^j)x + \alpha^k\alpha^j) \\
 p_c &= (\alpha^i + \alpha^l) \quad p'_c = (\alpha^k + \alpha^j) \\
 C &= p_cp'_c = (\alpha^i + \alpha^l)(\alpha^k + \alpha^j)
 \end{aligned} \tag{2.90}$$

Diese Hilfsgleichung dritten Grades setzt sich wie folgt zusammen.

$$h(\lambda) = (\lambda + A)(\lambda + B)(\lambda + C) = 0 \tag{2.92}$$

Die Nullstellen dieser Gleichung sind die Werte  $A, B, C$ . Die Funktion  $h$  ist dabei wie folgt durch die Koeffizienten  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4$  des Lokatorpolynoms vierten Grades darstellbar.

$$\begin{aligned}
 h(\lambda) &= (\lambda + A)(\lambda + B)(\lambda + C) \\
 &= \lambda^3 + (A + B + C)\lambda^2 + (AB + AC + BC)\lambda + ABC \\
 (A + B + C) &= 0 \\
 h(\lambda) &= \lambda^3 + (AB + AC + BC)\lambda + ABC \\
 &= \lambda^3 + \eta\lambda + \delta \\
 \eta &= AB + AC + BC = \sigma_2^2 + \sigma_1\sigma_3 \\
 \delta &= ABC = \sigma_3^2 + \sigma_1^2\sigma_4 + \sigma_1\sigma_2\sigma_3
 \end{aligned} \tag{2.94}$$

Diese Hilfsgleichung kann durch das Verfahren zur Lösung von Gleichungen dritten Grades gelöst

werden (siehe Abschnitt 2.3.2.3). Die Lösungen  $A, B, C$  von  $h(\lambda) = 0$  ergeben die möglichen Werte für den Wert  $pp'$ . Für die Folgeschritte wird lediglich eine Lösung  $pp'$  benötigt. Zur einfachen Darstellung nehmen wir in unserer Erklärung an, diese berechnete Lösung sei  $A$  mit

$$\begin{aligned} A &= (\alpha^i + \alpha^j)(\alpha^k + \alpha^l) = pp' \\ p' &= \frac{A}{p} \end{aligned} \quad (2.96)$$

Dadurch können  $q, q', p, p'$  für die Faktorisierung  $p(x) = (x^2 + px + q)(x^2 + p'x + q') = 0$  berechnet werden. Es gilt:

$$\begin{aligned} \sigma_1 &= p + p' \\ \sigma_1 + p + p' &= 0 \\ \sigma_1 + p + \frac{pp'}{p} &= 0 \\ p_{(1,2)}^2 + \sigma_1 p_{(1,2)} + pp' &= 0 \end{aligned} \quad (2.98)$$

Die beiden Lösungen  $p_1$  und  $p_2$  entsprechen den Werten  $p$  und  $p'$ , aus der Gleichung geht jedoch nicht hervor, wie diese Werte zugeordnet sind. Ob  $p_1$  der Wert  $p$  oder der Wert  $p'$  ist, muss noch somit bestimmt werden.

$$\begin{aligned} q + q' + pp' &= \sigma_2 \\ qq' &= \sigma_4 \\ q' &= \frac{\sigma_4}{q} \\ q + \frac{\sigma_4}{q} + A &= \sigma_2 \\ q_{(1,2)}^2 + (A + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 &= 0 \end{aligned} \quad (2.100)$$

Die Werte  $q_1$  und  $q_2$  entsprechen den Werten  $q$  und  $q'$ , auch hier ist die Zuordnung durch die Berechnung nicht vorgegeben. Um die Werte  $p_1, p_2, q_1, q_2$  im Anschluss den Werten  $p, p', q, q'$  zuzuordnen, wird die Gleichung  $\sigma_3 = pq' + p'q$  verwendet. Eine mögliche Belegung kann wie folgt bestimmt werden:

- Setze  $p = p_1, p' = p_2$
- Teste, ob  $\sigma_3 = pq_2 + p'q_1$  gilt
- Falls der Test erfolgreich ist, dann gilt  $q = q_1, q' = q_2$  ansonsten gilt  $q = q_2, q' = q_1$ .

Somit wurden  $p, p', q, q'$  bestimmt und es können die Lösungen der beiden Teilgleichungen

$$\begin{aligned} x^2 + px + q &= 0 \\ x^2 + p'x + q' &= 0 \end{aligned} \quad (2.102)$$

gelöst werden, um die vier Fehlerstellen  $i, j, k, l$  zu erhalten. Hierzu wird das Verfahren zum Lösung quadratischer Gleichungen verwendet, deren Lösung bereits beschrieben wurde.

**Algorithmus zur Bestimmung der Fehlerstellen nach Okano Imai** Der Gesamtvorgang zur Berechnung der Fehlerstellen eines 4-Bit Fehlers nach Okano Imai ist somit:

- Berechne die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
- Berechne  $A = s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)$ ,  $\sigma_1 = s_1$ ,  
 $\sigma_2 = (s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))/A$ ,  
 $\sigma_3 = (s_1(s_1^3 s_5 + s_1 s_7) + s_3(s_1^6 + s_3^2))/A$ ,  
 $\sigma_4 = (s_1^3(s_1^7 + s_7) + s_3(s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5(s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5))/A$
- Berechne ein  $\lambda = pp'$  mit  $\lambda^3 + (\sigma_2^2 + \sigma_1 \sigma_3)\lambda + (\sigma_3^2 + \sigma_1^2 \sigma_4 + \sigma_1 \sigma_2 \sigma_3) = 0$
- Berechne die Lösungen  $p = p_1, p' = p_2$  von  $p_{(1,2)}^2 + \sigma_1 p_{(1,2)} + pp' = 0$
- Berechne die Lösungen  $q_1, q_2$  von  $q_{(1,2)}^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 = 0$
- Wenn  $\sigma_2 = pq_2 + p'q_1$  gilt dann ist  $q = q_1, q' = q_2$ , sonst gilt  $q = q_2, q' = q_1$ .
- Berechne die Lösungen  $i, j$  für  $x^2 + px + q = 0$
- Berechne die Lösungen  $k, l$  für  $x^2 + p'x + q' = 0$

Durch diese Berechnungen ergeben sich die Lösungen  $i, j, k, l$  des Lokatorpolynoms vierten Grades. Dabei müssen 1 Gleichung dritten Grades und 4 Gleichungen zweiten Grades gelöst werden.

**Algorithmus zur Bestimmung der Fehlerstellen nach Okano Imai und Wicker mit Fallunterscheidung** Wird die in dieser Arbeit vorgeschlagene Anpassung des Verfahrens nach Wicker verwendet, wird durch eine Fallunterscheidung entschieden, wie die Koeffizienten des Lokatorpolynoms im 4-Bit Fehlerfall bestimmt werden:

- Berechne die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
- Berechne  $\sigma_1 = s_1, \sigma_2 = \frac{s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5)}{s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)}, \sigma_3 = (s_1^3 + s_3) + s_1 + \sigma_2$
- Falls  $s_1 \neq 0$ , berechne  $\sigma_4 = \frac{(s_5 + s_1^2 s_3) + (s_1^3 + s_3)\sigma_2}{s_1}$  sonst berechne  $\sigma_4 = \frac{s_7 s_3 + s_5^2}{s_3^2}$
- Berechne ein  $\lambda = pp'$  mit  $\lambda^3 + (\sigma_2^2 + \sigma_1 \sigma_3)\lambda + (\sigma_3^2 + \sigma_1^2 \sigma_4 + \sigma_1 \sigma_2 \sigma_3) = 0$
- Berechne die Lösungen  $p = p_1, p' = p_2$  von  $p_{(1,2)}^2 + \sigma_1 p_{(1,2)} + pp' = 0$
- Berechne die Lösungen  $q_1, q_2$  von  $q_{(1,2)}^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 = 0$
- Wenn  $\sigma_2 = pq_2 + p'q_1$  gilt dann ist  $q = q_1, q' = q_2$ , sonst gilt  $q = q_2, q' = q_1$ .
- Berechne die Lösungen  $i, j$  für  $x^2 + px + q = 0$
- Berechne die Lösungen  $k, l$  für  $x^2 + p'x + q' = 0$

Die Lösungen  $i, j, k, l$  entsprechen den Lösungen des Lokatorpolynoms vierten Grades. Hier werden als Teilprobleme ebenfalls 1 Gleichung dritten Grades und 4 Gleichungen zweiten Grades gelöst.



**Alternative Herangehensweise** In diesem Abschnitt stellen wir eine **eigene** Erweiterung der bekannten Verfahren vor, welche die Anzahl der zu berechnenden quadratischen Gleichungen um eins reduziert. Dieses Verfahren wurde in [SH22] veröffentlicht. Statt  $q, q'$  und  $p, p'$  jeweils über eine Gleichung zweiten Grades zu berechnen, kann nach folgendem Ansatz umgeformt werden, so dass nur eine Gleichung zweiten Grades zur Bestimmung von  $q, q', p, p'$  zu lösen ist.

$$\begin{aligned}
\sigma_2 &= pp' + q + q' \\
q' &= \sigma_2 + pp' + q \\
\sigma_3 &= pq' + p'q \\
\sigma_3 &= p(\sigma_2 + pp' + q) + p'q \\
\sigma_3 &= p(\sigma_2 + pp') + (p' + p)q \\
\sigma_3 &= p(\sigma_2 + pp') + \sigma_1 q \\
q &= \frac{p(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1} \\
q &= (\sigma_2 + pp') + q' \\
\sigma_3 &= pq' + p'q \\
\sigma_3 &= pq' + p'(\sigma_2 + pp' + q') \\
\sigma_3 &= (p + p')q' + p'(\sigma_2 + pp') \\
\sigma_3 &= \sigma_1 q' + p'(\sigma_2 + pp') \\
q' &= \frac{p'(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1}
\end{aligned} \tag{2.104}$$

Entweder werden  $q, q'$  parallel berechnet, oder  $q'$  kann durch  $q' = q + (\sigma_2 + pp')$  aus  $q$  berechnet werden. Es gibt damit folgende Möglichkeiten  $q, q'$  aus  $p, p'$  zu berechnen:

1.

$$\begin{aligned}
q &= \frac{p(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1} \\
q' &= \frac{p'(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1}
\end{aligned} \tag{2.106}$$

2.

$$\begin{aligned}
q &= \frac{p(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1} \\
q' &= \sigma_2 + pp' + q
\end{aligned} \tag{2.108}$$

3.

$$\begin{aligned}
q' &= \frac{p'(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1} \\
q &= (\sigma_2 + pp') + q'
\end{aligned} \tag{2.110}$$

Dies erspart das Lösen einer der quadratischen Gleichungen und die anschließende Zuordnung von  $p_{(1,2)}$  zu  $q_{(1,2)}$ . Diese Gleichung ist nur verwendbar, falls  $\sigma_1 \neq 0$  gilt. Dies entspricht der Fallunterscheidung, welche im Verfahren zur Koeffizientenberechnung nach Wicker vorgeschlagen wird.

Für den Sonderfall  $\sigma_1 = 0$  ergibt sich

$$\begin{aligned}\sigma_1 &= s_1 = p + p' = 0 \\ p &= p' \\ pp' &= pp' \\ p &= \sqrt{pp'}\end{aligned}\tag{2.112}$$

Somit sind  $p, p'$  direkt aus  $pp'$  ableitbar. Die Werte für  $q$  und  $q'$  müssen nun über die quadratische Gleichung bestimmt werden.

$$q_{(1,2)}^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 = 0\tag{2.114}$$

Dabei kann frei gewählt werden, ob  $q = q_1, q' = q_2$  oder ob  $q = q_2, q' = q_1$  als Zuordnung gewählt wird. Im Folgenden wird die Veränderung in beiden zuvor beschriebenen Verfahren (2.3.2.4, 2.3.2.4) angewendet und der veränderte Ablauf beschrieben.

**Vereinfachter Ablauf der Bestimmung der Fehlerstellen** Als Modifikation des bekannten Ansatzes stellen wir somit folgenden Ablauf vor. Mit diesem Vorgehen wird eine quadratische Gleichung bei der Berechnung der Fehlerstellen eingespart.

- Berechne die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
- Berechne  $A = s_3(s_1^3 + s_3) + s_1(s_1^5 + s_5)$ ,  $\sigma_1 = s_1$ ,  
 $\sigma_2 = (s_1(s_7 + s_1^7) + s_3(s_1^5 + s_5))/A$ ,  
 $\sigma_3 = (s_1(s_1^3 s_5 + s_1 s_7) + s_3(s_1^6 + s_3^2))/A$ ,  
 $\sigma_4 = (s_1^3(s_1^7 + s_7) + s_3(s_1^7 + s_1 s_3^2 + s_7) + s_5(s_1^5 + s_1^2 s_3 + s_5))/A$
- Berechne ein  $\lambda = pp'$  mit  $\lambda^3 + (\sigma_2^2 + \sigma_1 \sigma_3)\lambda + (\sigma_3^2 + \sigma_1^2 \sigma_4 + \sigma_1 \sigma_2 \sigma_3) = 0$
- Falls  $s_1 \neq 0$ :
  - Berechne die Lösungen  $p = p_1, p' = p_2$  von  $p_{(1,2)}^2 + \sigma_1 p_{(1,2)} + pp' = 0$
  - Berechne parallel  $q = \frac{p(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1}$  und  $q' = \frac{p'(\sigma_2 + pp') + \sigma_3}{\sigma_1}$
- Sonst
  - $p = p' = \sqrt{pp'}$
  - Berechne die Lösungen  $q = q_1, q' = q_2$  von  $q_{(1,2)}^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 = 0$
- Berechne die Lösungen  $i, j$  für  $x^2 + px + q = 0$
- Berechne die Lösungen  $k, l$  für  $x^2 + p'x + q' = 0$

**Zweiter vereinfachter Ablauf der Bestimmung der Fehlerstellen**

- Berechne die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
- Berechne  $\sigma_1 = s_1, \sigma_2 = \frac{s_1(s_7+s_1^7)+s_3(s_1^5+s_5)}{s_3(s_1^3+s_3)+s_1(s_1^5+s_5)}, \sigma_3 = (s_1^3 + s_3) + s_1 + \sigma_2$
- Falls  $s_1 \neq 0$ , berechne  $\sigma_4 = \frac{(s_5+s_1^2s_3)+(s_1^3+s_3)\sigma_2}{s_1}$  sonst berechne  $\sigma_4 = \frac{s_7s_3+s_5^2}{s_3^2}$
- Berechne ein  $\lambda = pp'$  mit  $\lambda^3 + (\sigma_2^2 + \sigma_1\sigma_3)\lambda + (\sigma_3^2 + \sigma_1^2\sigma_4 + \sigma_1\sigma_2\sigma_3) = 0$
- Falls  $s_1 \neq 0$ :
  - Berechne die Lösungen  $p = p_1, p' = p_2$  von  $p_{(1,2)}^2 + \sigma_1 p_{(1,2)} + pp' = 0$
  - Berechne parallel  $q = \frac{p(\sigma_2+pp')+\sigma_3}{\sigma_1}$  und  $q' = \frac{p'(\sigma_2+pp')+\sigma_3}{\sigma_1}$
- Sonst
  - $p = p' = \sqrt{pp'}$
  - Berechne die Lösungen  $q = q_1, q' = q_2$  von  $q_{(1,2)}^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(1,2)} + \sigma_4 = 0$
- Berechne die Lösungen  $i, j$  für  $x^2 + px + q = 0$
- Berechne die Lösungen  $k, l$  für  $x^2 + p'x + q' = 0$

**2.3.3 Schaltung 4-Bit Korrektur**

Folgende Schaltungen entstammen der Arbeit von Okano Imai [OI87]. In dieser wurden Schaltungen für die Berechnung der 4-Bit Fehlerpositionen und der benötigten Komponenten erstellt. Zusätzlich wird aus eigener Arbeit eine Vereinfachung der Schaltung dargestellt, welche eine Gleichung zweiten Grades einspart.

Werte werden hier in der Form der Exponentialdarstellung verwendet, jeder Wert  $x$  wird als Exponent  $i$  der Basis  $\alpha$  dargestellt, wobei  $\alpha^i \bmod (2^m - 1) = x$ . Ist  $x = 0$  ein Nullelement, existiert kein solches  $i$ , in der Hardwareschaltung wird dieses Nullelement durch den nicht verwendeten Vektor  $i = (111\dots111)$  dargestellt. Dieser Vektor wird nicht durch andere Exponenten benötigt, da durch die Berechnung  $\alpha^i \bmod (2^m - 1)$  im Galoisfeld  $GF(2^m)$  die Belegung  $(111\dots111) \bmod (2^m - 1) = (2^m - 1) \bmod (2^m - 1) = 0$  außerhalb des Modulo liegt und somit durch den Wert  $i = 0$  abgedeckt werden kann. Der Vektor  $(111\dots111)$  wird daher verwendet, um das Nullelement darzustellen. Diese Verwendung erfordert Sonderbetrachtungen in den Additions- bzw. Multiplikationsoperationen.

Eine Alternative wäre hier, einen weiteren binären Kanal mitzuführen, welcher  $x = 0$  darstellt.

Multiplikation und Division können in der Exponentialdarstellung durch Additionsoperatoren dargestellt werden und sind daher effizient. Additionen erfordern eine Umwandlung der Werte durch eine Tabelle und sind daher aufwändiger.

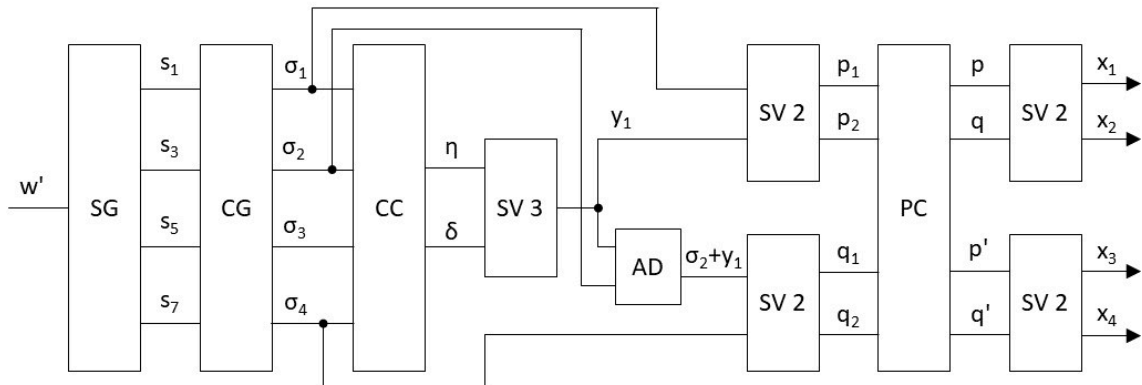
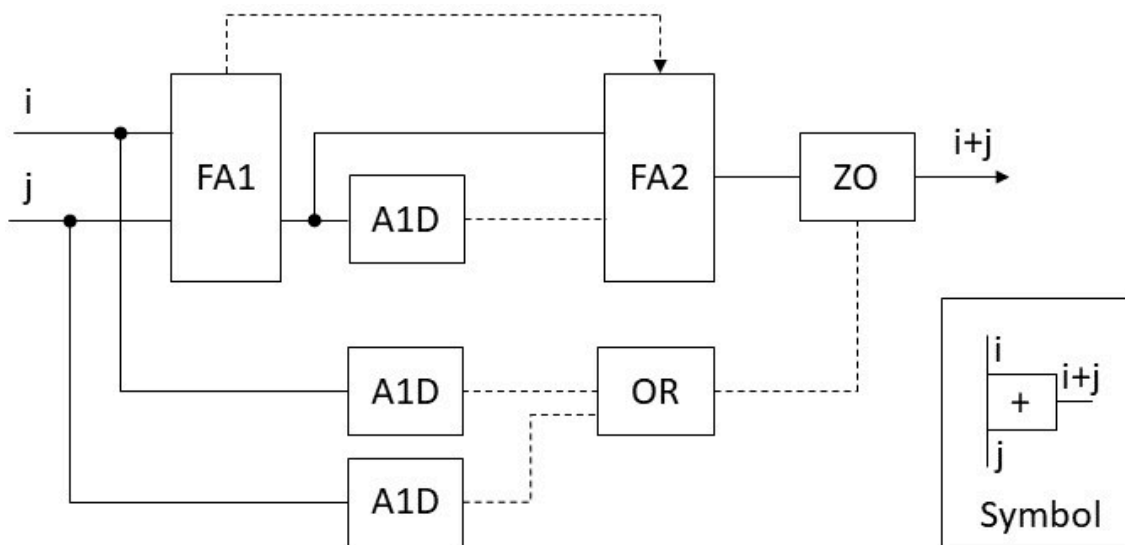


Abbildung 2.14: Nach Okano-Imai: Schaltung zur Bestimmung der Fehlerstellen eines 4-Bit Fehlers

In der Abbildung 2.14, der Schaltung zur Lösung eines 4-Bit Fehlers, werden die folgenden Elemente verwendet.

- **SG** Schaltung zur Bestimmung der Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$ .
- **CG** Schaltung zur Berechnung der Koeffizienten  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4$  im 4-Bit Fall.
- **CC** Schaltung zur Berechnung der Werte  $\eta = \sigma_2^2 + \sigma_1\sigma_3$  und  $\delta = \sigma_3^2 + \sigma_1^2\sigma_4 + \sigma_1\sigma_2\sigma_3$ , der Koeffizienten der Hilfsgleichung dritten Grades.
- **SV 3** Schaltung zur Lösung der Hilfsgleichung dritten Grades Es wird lediglich die Lösung  $Y_1$  verwendet.
- **AD** Addierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.17.
- **SV 2** Schaltung Zur Lösung einer Gleichung zweiten Grades.
- **PC** Schaltung zur Bestimmung eines korrekten Pairs  $p, q$  und  $p', q'$ .

Die Schaltung zur Lösung des 4-Bit Fehlers geht nach dem zuvor erklärten Prinzip vor. Zunächst werden durch **SG** die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$  aus dem übertragenen Wort  $w'$  berechnet. Im Anschluss werden die Koeffizienten  $\sigma_1, \sigma_2, \sigma_3, \sigma_4$  durch **CG** aus diesen berechnet. Aus diesen wird die Hilfsgleichung dritten Grades erzeugt **CC** und gelöst **SV 3**. Im Anschluss werden die Werte  $p_1, p_2, q_1, q_2$  durch Gleichungen 2ten Grades durch **SV 2** Schaltungen berechnet. Aus diesen werden in **PC**  $p, q, p', q'$  bestimmt und durch Gleichungen 2ten Grades **SV 2** die Lösungen  $x_1, x_2, x_3, x_4$  bestimmt.



**Abbildung 2.15:** Nach Okano-Imai: + Multiplizierer im Galoisfeld. Durchgezogene Kanäle haben eine Breite von  $m$  Bit, gestrichelte Kanäle eine Breite von einem Bit

Der Multiplizierer im Galoisfeld, Abbildung 2.15, verwendet die folgenden Elemente.

- **FA1, FA2** Volladdierer mit Übertrag. Der zweite Volladdierer **FA2** erhält durch **A1D** ein einzelnes Bit als zweiten zu addierenden Wert (dieses wird an niedrigster Stelle verwendet) und den Übertrag des **FA1**.
- **A1D** Prüfelement auf Nullelement. Die Schaltung besitzt  $m$  Eingänge und einen Ausgang. Die Schaltung entspricht einem *AND*-Baum über die Eingänge. Der Ausgang ist 1 genau dann, wenn der Eingangsvektor  $'11\dots 11'$  ist.
- **OR** Ein OR Gatter.
- **ZO** Leitet den  $m$ -Bit Eingang weiter, falls der ein Bit Eingang 0 ist. Ansonsten wird der Nullvektor ausgegeben.

Eine Multiplikation wird durch Additionen dargestellt, die Elemente **FA1, FA2** stellen Volladdierer dar. **A1D** prüft ob ein Wert 0 ist (also mit dem Wert  $'11\dots 11'$  belegt ist). Die Schaltung benutzt somit den ersten Volladdierer, um  $i$  und  $j$  aufzuaddieren und den zweiten, um die  $\text{mod } 2^m - 1$  Operation zu implementieren. Durch diese müssen für Ergebnisse ab  $2^m - 1$  der Wert  $2^m - 1$  abgezogen werden, oder wie einfacher möglich, das Komplement, der Wert 1 ohne Überlauf aufaddiert werden, um einen Korrekten Wert zu erhalten. Dies ist in einem von zwei Fällen nötig. Entweder, wenn es einen Überlauf gab oder wenn der Wert genau der Vektor  $'11\dots 11'$  ist. Da beides nicht gleichzeitig auftreten kann, wird ein zweiter Volladdierer verwendet, in den der Überlauf des ersten Volladdierers und falls  $i + j = '11\dots 11'$  ist  $'00\dots 001'$  aufaddiert. Ist einer der Werte von  $i$  oder  $j$  ein Nullelement, so wird durch das Element **ZO** am Ende ein Nullelement ausgegeben.

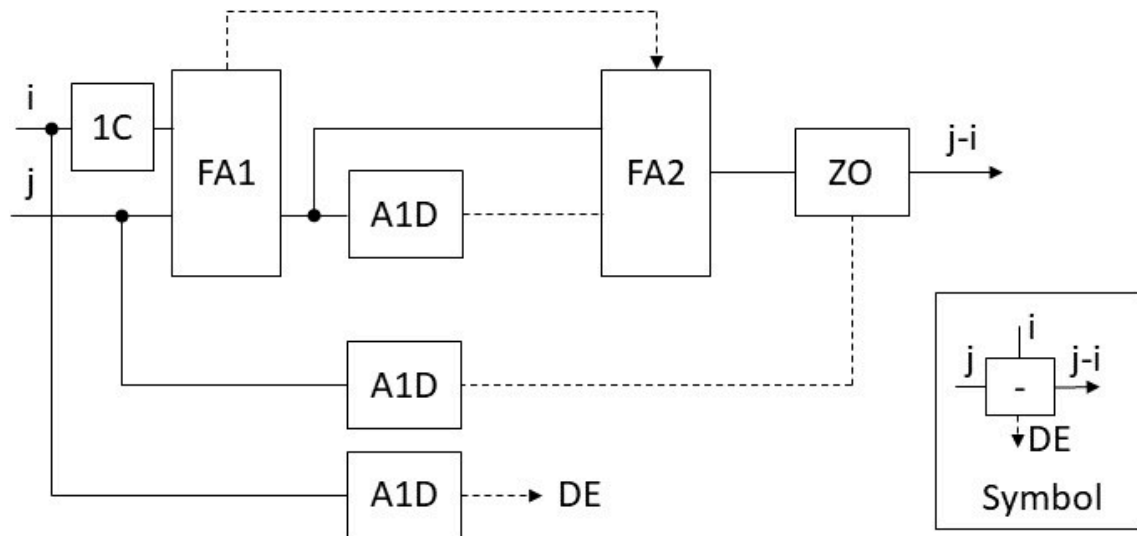


Abbildung 2.16: Nach Okano-Imai: - Dividierer im Galoisfeld.

Der Dividierer im Galoisfeld, Abbildung 2.16, verwendet zusätzlich zu denen des Multiplizierers folgendes Element.

- **1C** Invertierer im Einserkomplement. Aufgrund der Modulo Berechnung der Exponenten entspricht dies dem Inversen bezüglich der Multiplikation.

Der Dividierer berechnet  $\log_{\alpha}(\frac{\alpha^j}{\alpha^i}) = j - i$  und wird ähnlich des Multiplizierers konzipiert, wobei der Eingang  $i$  durch **1C** invertiert wird. Dies sorgt für die Berechnung von  $j - i$ . Allerdings wird im Fall, dass  $i$  ein Nullelement ist, über DE ein Fehler ausgegeben.

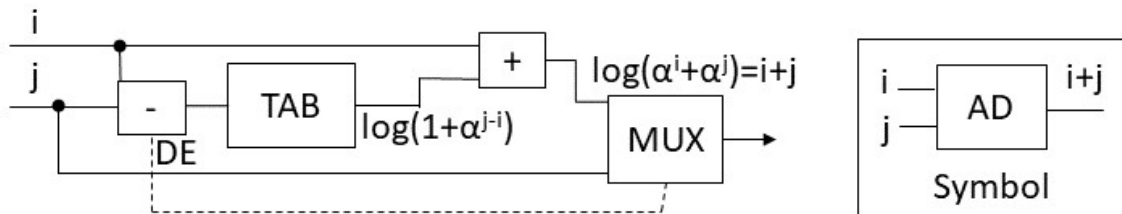


Abbildung 2.17: Nach Okano-Imai: **AD** Addierer im Galoisfeld.

Der Addierer im Galoisfeld, Abbildung 2.17 verwendet folgende Elemente.

- **+** Multiplizierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.15.
- **-** Dividierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.16.
- **TAB** Tabelle des Zechschen Logarithmus. Zu jeder Eingabe  $x$  wird  $\log_{\alpha}(1 + \alpha^x)$  ausgegeben. Als kombinatorische Schaltung implementierbar.
- **MUX** Multiplexer zwischen zwei Eingängen, ist der Eingang mit einem Bit 0, wird der obere Kanal ausgegeben, ansonsten der untere. Hier gilt: Ist  $DE = 0$ , so wird  $i + j$  ausgegeben, ansonsten  $j$ .

Der Addierer muss nun die Exponentialdarstellung in eine Addition in Vektordarstellung überführen. Hier wird der Zeche Logarithmus [Hub90] verwendet, um die Berechnung zu vereinfachen. Zunächst wird  $j - i$  berechnet, dieser wird über eine Tabelle **TAB** zu  $\log(1 + \alpha^{j-i})$  überführt, also dem Nachfolger von  $j - i$  entsprechend der Vektordarstellung. Wird dieser Wert mit  $i$  multipliziert, ergibt sich

$$\begin{aligned}
 & \alpha^i \times \alpha^{\log(1+\alpha^{j-i})} \\
 &= \alpha^i \times (1 + \alpha^{j-i}) \\
 &= \alpha^i + \alpha^{j-i+i} \\
 &= \alpha^i + \alpha^j
 \end{aligned}
 \tag{2.116}$$

Es ergibt sich, dass dies der Addition entspricht. Falls  $i$  ein Nullelement ist, wird ein Multiplexer **MUX** verwendet, um  $j$  auszugeben. Im Fall, dass  $j$  ein Nullelement ist, ergibt die Tabelle den Exponenten zum Wert 1, somit wird insgesamt  $i$  ausgegeben.

Eine Alternative wäre die Umrechnung beider Inputs  $i$  und  $j$  zur Vektordarstellung durch jeweils eine Tabelle, dann eine Addition  $\text{mod } 2^m - 1$  und anschließend eine Rückumwandlung in die Exponentialdarstellung durch eine weitere Tabelle. Hier stellt sich die Frage, welche Variante in Hardware schneller ist und welche günstiger in der Herstellung ist.

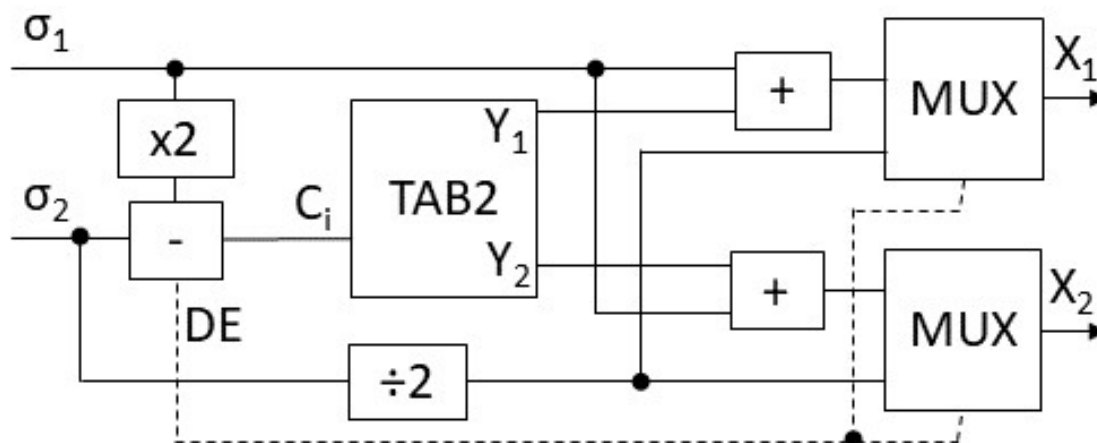


Abbildung 2.18: Nach Okano-Imai: **SV 2** Schaltung zur Lösung einer Gleichung zweiten Grades.

Die Schaltung zur Lösung von Gleichungen zweiten Grades, Abbildung 2.18 verwendet die folgenden Elemente.

- - Dividierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.16.
- + Multiplizierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.15.
- x2 Quadrierer im Galoisfeld. Für Exponenten entspricht dies dem Verdoppeln (modulo beachten) Als shiften (Positionen der einzelnen Bits werden eine Stelle höher geleitet) und modulo (unter Berücksichtigung des Übertrages) implementierbar.

- $\div 2$  Wurzel im Galoisfeld. Für Exponenten entspricht dies dem Halbieren (modulo beachten). Kann als niedriger shiften und modulo (unter Berücksichtigung des Übertrages) implementiert werden.
- **TAB2 C** Tabelle für 2-Bit Korrektur mit zwei Ausgaben. Da  $Y_2 = Y_1 \text{ XOR } '00.001'$  gilt, müssen nicht beide Werte in der Tabelle gespeichert werden, es ist ausreichend, die Ausgabe zu kopieren und die letzte Bitposition zu invertieren.
- **MUX** Multiplexer zwischen zwei Eingängen, ist der Eingang mit einem Bit 0, wird der obere Kanal ausgegeben, ansonsten der untere.

Diese Schaltung erwartet die Koeffizienten des entsprechenden Polynoms zweiten Grades als Eingabe. Während dieses in der Korrektur von 2-Bit Fehlern verwendet werden kann, haben wir dort ein anderes Verfahren dargestellt. Dies liegt daran, dass im Falle einer 2-Bit Fehlerkorrektur die Syndromkomponenten  $s_1, s_3$  zur Verfügung stehen und eine Berechnung der Koeffizienten nicht notwendig ist, da  $C$  aus den Syndromkomponenten effizient berechnet werden kann. Diese Schaltung hier ist jedoch trotzdem relevant, da zur Lösung des Lokatorpolynoms vierten Grades Hilfs-gleichungen zweiten Grades gelöst werden müssen, bei welchen lediglich die Koeffizienten der quadratischen Gleichung vorhanden sind. Es wird gerechnet  $C = \sigma_2 \div \sigma_1^2$  und aus diesem werden per Tabelle die Hilfwerte  $Y_1$  und  $Y_2$  ausgegeben, welche per Multiplikation mit  $\sigma_1$  (entspricht  $s_1$ ) in die Fehlerstellen umgewandelt werden. Ist eine Division nicht möglich ( $\sigma_1$  ist Nullelement), so sind beide Lösungen  $\sqrt{\sigma_2}$ .

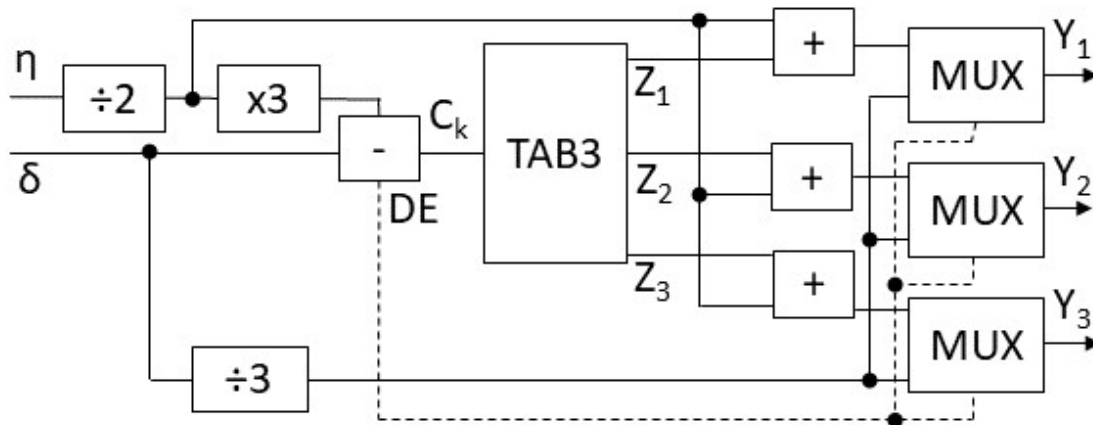


Abbildung 2.19: Nach Okano-Imai: SV 3 Schaltung zur Lösung der Hilfsgleichung dritten Grades.

Die Schaltung zur Lösung der Hilfsgleichung dritten Grades, Abbildung 2.19 verwendet die folgenden Elemente.

- - Dividierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.16.
- + Multiplizierer im Galoisfeld, siehe Abbildung 2.15.
- **x3** Kubischer Exponentierer (hoch drei) im Galoisfeld. Für Exponenten entspricht dies dem Verdreifachen (modulo beachten). als shiften und addieren (modulo beachten) implementierbar.



- $\div 2$  Wurzel im Galoisfeld. Für Exponenten entspricht dies dem Halbieren (modulo beachten). Kann als niedriger shiften und modulo (unter Berücksichtigung des Übertrages) implementiert werden.
- $\div 3$  Dritte Wurzel im Galoisfeld. Für Exponenten entspricht dies dem Dritteln (modulo beachten). Eine Tabelle kann verwendet werden, um eine Division im Galoisfeld zu vermeiden.
- **TAB3** C Tabelle für 3-Bit Korrektur mit drei Ausgaben.
- **MUX** Multiplexer zwischen zwei Eingängen, ist der Eingang mit einem Bit 0, wird der obere Kanal ausgegeben, ansonsten der untere.

Diese Schaltung erhält die Werte  $\eta$  und  $\delta$  der Hilfsgleichung und berechnet die Ergebnisse dieser. Im Allgemeinen Fall kann eine Gleichung dritten Grades drei Koeffizienten besitzen, diese muss umgeformt werden, bevor dieses Verfahren verwendet werden kann. Die Vorgehensweise ist hier  $C_k = \frac{\delta}{\eta^{3+2}}$  zu berechnen und als Eingabe der Tabelle **TAB3** zu verwenden, um die drei verallgemeinerten Lösungen  $Z_1, Z_2, Z_3$  zu erhalten. Diese werden mit  $\sqrt{\eta}$  multipliziert, um die Fehlerpositionen  $Y_1, Y_2, Y_3$  zu erhalten. Ist  $\eta^{3+2}$  das Nullelement, kann die Division nicht durchgeführt werden, in dem Fall wird  $Y_1 = Y_2 = Y_3 = \sqrt[3]{\delta}$  ausgegeben.

**Beschreibung der vereinfachten Schaltung** Wird das in dieser Arbeit entwickelte, alternative Vorgehen (Paragraph 2.3.2.4) zur Berechnung der 4-Bit Korrektur verwendet, so ändert sich die Korrekturschaltung wie folgt:

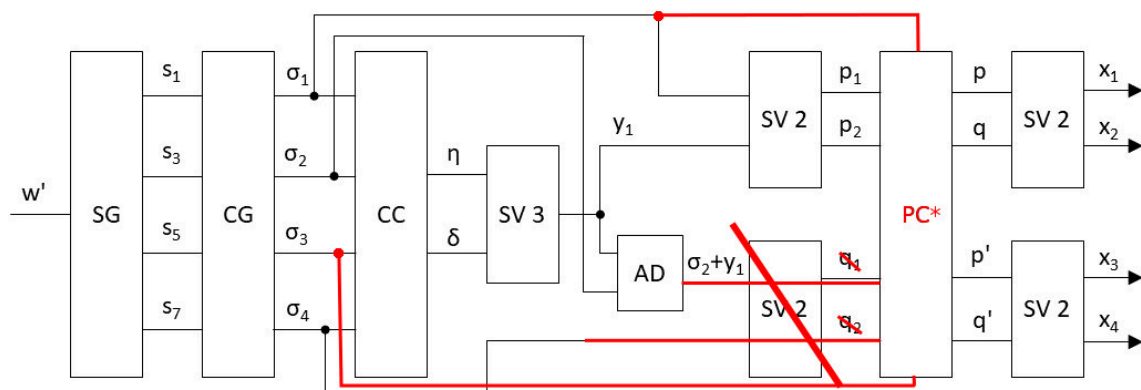


Abbildung 2.20: 4-Bit Korrektur entsprechend eigener Änderungen.

Es entfällt eine Schaltung **SV 2**, welche  $q_0, q_1$  aus  $q_0^2 + (pp' + \sigma_2)q_{(0,1)} + \sigma_4 = 0$  berechnet. Hier wird eine Komponente **SV2** gespart, die Logik von **PC\*** bestimmt somit  $q, q'$  direkt. Dazu wird die Formel  $q = \frac{p_1(\sigma_2+y_1)+\sigma_3}{\sigma_1}, q' = \frac{p_2(\sigma_2+y_1)+\sigma_3}{\sigma_1}$  genutzt, welche im Falle  $s_1 = 0$  jedoch nicht verwendbar ist. Da  $s_1 = 0$  bei 4-Bit Fehlern auftreten kann, wird somit eine Fallunterscheidung durchgeführt (nicht in der Abbildung 2.20 abgebildet). Eine vollständige Schaltung kann somit wie folgt aussehen:

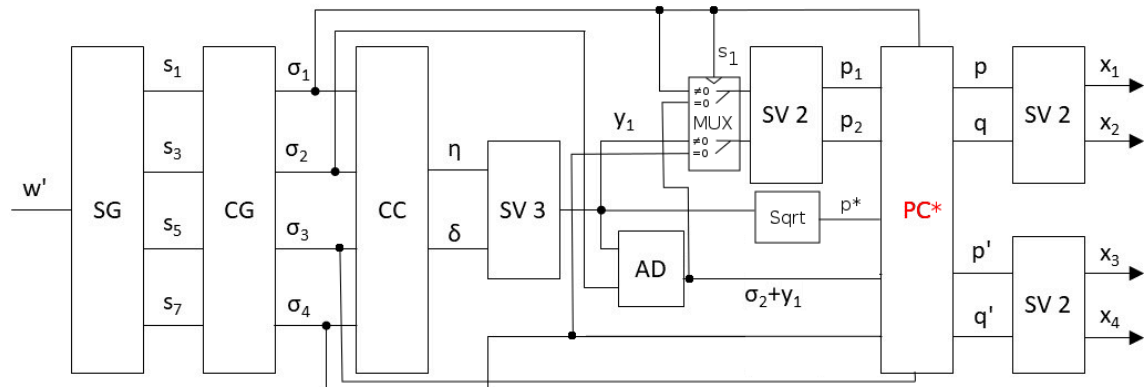


Abbildung 2.21: 4-Bit Korrektur entsprechend eigener Änderungen mit Fallunterscheidung.

Die Änderung der Schaltung findet somit durch die Komponenten **MUX**, **Sqrt** und **PC\*** statt:

- **MUX** erhält  $s_1, \sigma_1, \sigma_2 + y_1, y_1, \sigma_4$  als Eingabe und schaltet die Ausgänge (für **SV 2**)  $\sigma_1$  und  $y_1$ , falls  $s_1 \neq 0$ ;  $\sigma_2 + y_1, \sigma_4$  falls  $s_1 = 0$ .
- **Sqrt** Berechnet die Wurzel von  $y_1$  per Tabelle. Im Fall  $s_1 = 0$  entspricht diese  $\sqrt{y_1} = p = p'$ . Die Ausgabe nennen wir  $p^*$
- **PC\*** bestimmt  $q = \frac{p_1(\sigma_2 + y_1) + \sigma_3}{\sigma_1}, q' = \frac{p_2(\sigma_2 + y_1) + \sigma_3}{\sigma_1}, p = p_1, p' = p_2$ , falls  $s_1 \neq 0$ . Ansonsten setzt **PC\***  $p = p^*, p' = p^*, q = p_1, q' = p_2$ .

Das Konzept im Falle  $s_1 = 0$  ist, dass die Schaltung **SV 2** zur Bestimmung von  $p_1, p_2$  umfunktioniert wird, so dass diese nun  $q_1, q_2$  ausgibt. Da  $p = p'$  gilt, ist irrelevant welche von  $q_1, q_2$  den Werten  $q, q'$  zugewiesen werden.

### 2.3.4 Korrektur

Im Anschluss an die Erkennung der Fehlerpositionen werden diese korrigiert. Da hier mit Binärvektoren gearbeitet werden, genügt es, die entsprechenden Bitpositionen zu invertieren.

### 2.3.5 Zum Dekodierungsverfahren nach Berlekamp/Massey

Der State-of-the-Art Algorithmus zur Dekodierung des BCH Codes wurde durch Berlekamp[Ber68] erfunden. Eine effiziente Implementierung mit Shiftregistern wurde durch Massey[Mas69] entwickelt. Das Verfahren von Berlekamp kann als iteratives Näherungsverfahren beschrieben werden, welches nach einer bestimmten Anzahl von Iterationen ein präzises Lokatorpolynom erzeugt. Dieser ermöglicht es somit, große Fehleranzahlen iterativ zu bestimmen, ohne Determinanten zu berechnen. Im Anschluss müssen aus dem Lokatorpolynom die Positionen der Fehler bestimmt werden. Hierzu wird in der Regel eine Chien Search verwendet, welche in diesem Abschnitt erklärt wird.

Die Anzahl der Iterationen des Berlekamp-Massey-Algorithmus hängt von der Anzahl der aufgetretenen Fehler ab und wird bis zur maximal korrigierbaren Fehleranzahl fortgesetzt. Nach der höchsten erkannten Fehleranzahl ändert sich das Lokatorpolynom in Folgeschritten nicht mehr.

Das Verfahren ähnelt dem Verfahren mit der Determinantenberechnung, beide iterieren über alle korrigierbaren Fehleranzahlen und bestimmen nicht direkt die Positionen der Fehler, sondern ein Zwischenergebnis, welches weiter verarbeitet werden muss.

Zunächst stellen wir den Algorithmus dar, eine Erklärung der verwendeten Ausdrücke und eine detaillierte Berechnung anhand von Beispielen erfolgt im Anschluss.

Die Kurzfassung des Algorithmus ist wie folgt.

1. Setze  $k = 0$ ,  $\Lambda = 1$ ,  $T = 1$ ,  $\Delta = S_1$
2. Wiederhole während  $k < t$ :
  - a) Setze  $\Lambda' = \Lambda$ ,  $\Delta' = \Delta$ ,  $T' = T$ ,  $k = k + 1$
  - b) Setze  $\Lambda = \Lambda' + x \cdot \Delta' \cdot T'$
  - c) Falls  $\Delta' \neq 0$  und  $\deg(\Lambda') \leq k$ : Setze  $T = x \cdot \frac{\Lambda'}{\Delta'}$   
Sonst setze  $T = x^2 \cdot T'$
  - d) Setze  $\Delta$  auf den Wert des Koeffizienten von  $x^{2k+1}$  in  $\Lambda(1 + S(x))$
3. Interpretiere  $\Lambda$  als Lokatorpolynom und berechne die Fehlerstellen.

Wobei

- $t$  die Anzahl der Syndromkomponenten ist ( $(2t)$ -Bit Fehler sind erkennbar bzw. Fehler bis  $t$ -Bit korrigierbar)
- $k$  eine Zählvariable ist, welche von 1 bis  $t$  läuft.
- $\Lambda$  ein Polynom in Abhängigkeit von  $x$  ist, welches iterativ zum Lokatorpolynom entwickelt wird.
- $\Delta$  jeweils ein Koeffizient aus dem Produkt von  $\Lambda$  und  $(1 + S(x))$  ist, welcher als nächster Wert für die Entwicklung von  $\Lambda$  verwendet wird.  $\Delta$  ist 0, falls es keinen zugehörigen Koeffizienten gibt.
- $T$  ist im Regelfall das  $x$ -fache des vorangehenden  $\Lambda$  Wertes dividiert durch den vorangehenden  $\Delta$  Wert. Dieser bildet multipliziert mit  $x$  und dem neuen Wert von  $\Delta$  die Änderung des  $\Lambda$  in jedem Schritt. Vereinfacht kann man die Entwicklung von  $\Lambda$  daher wie folgt darstellen.

$$\Lambda = \Lambda' + x^2 \times \Lambda'' \times \frac{\Delta'}{\Delta''}$$

Ist  $\Delta'' = 0$  oder der Grad von  $\Lambda''$  größer  $k - 1$  ( $\deg(\Lambda'') > k - 1$ ), dann

$$\Lambda = \Lambda' + x^4 \times \Lambda''' \times \frac{\Delta'}{\Delta'''}$$

Sollte  $\Delta'''$  hier wieder 0 sein oder der Grad von  $\Lambda'''$  größer als  $k - 2$ , so kann dieser Vorgang fortgesetzt werden.

- $S(x)$ , aus welchem  $\Delta$  gebildet wird, ist ein Polynom der folgenden Form

$$S(x) = S_1x + S_2x^2 + S_3x^3 + \dots + S_{2t}x^{2t} + S_{2t+1}x^{2t+1} + \dots$$

dieses Polynom hat unendlichen Grad, jedoch sind nur die Koeffizienten zu  $x$  bis höchstens  $x^{2t}$  relevant.

### Chien search

Um aus einem Lokatorpolynom die einzelnen Fehlerstellen zu berechnen, kann das Verfahren Chien Search[Chi64] verwendet werden.

Verallgemeinert setzt die Chien Search iterativ jede mögliche Fehlerposition in das Lokatorpolynom ein und prüft auf eine Nullstelle.

$$\begin{aligned} p(\alpha^0) &\stackrel{?}{=} 0 \\ p(\alpha^1) &\stackrel{?}{=} 0 \\ p(\alpha^2) &\stackrel{?}{=} 0 \\ &\vdots \\ p(\alpha^{n-1}) &\stackrel{?}{=} 0 \end{aligned} \tag{2.118}$$

Genauer besteht ein entscheidender Punkt darin, dass jeder Schritt die Summanden des Vorgängers schritt verwendet. Betrachten wir den Schritt von Position  $i$  zu Position  $i + 1$  bei einem Lokatorpolynom vom Grad  $k$ .

$$\begin{aligned} p(\alpha^i) &= (\alpha^i)^k + \sigma_1(\alpha^i)^{k-1} + \sigma_2(\alpha^i)^{k-2} + \dots + \sigma_{k-1}\alpha^i + \sigma_k \\ p(\alpha^{i+1}) &= (\alpha^{i+1})^k + \sigma_1(\alpha^{i+1})^{k-1} + \sigma_2(\alpha^{i+1})^{k-2} + \dots + \sigma_{k-1}\alpha^{i+1} + \sigma_k \\ p(\alpha^{i+1}) &= (\alpha^i)^k \times \alpha^k + \sigma_1(\alpha^i)^{k-1} \times \alpha^{k-1} + \sigma_2(\alpha^i)^{k-2} \times \alpha^{k-2} + \dots + \sigma_{k-1}\alpha^i \times \alpha + \sigma_k \end{aligned} \tag{2.120}$$

Hier können wir sehen, dass durch einen Schritt jeder Summand mit einem Wert  $\alpha^j$  multipliziert wird, wobei  $j = k - \mathbf{Position\ des\ Summanden}$  ist. Die Summanden  $Q_k, \dots, Q_1$  werden mit jedem Schritt wie folgt multipliziert:

$$Q_{i'} = Q_i \alpha^i \tag{2.122}$$

Für alle  $i \in (k, \dots, 1)$  und  $Q_{i'}$  der Folgewert des Summanden ist. Der Chien Search Algorithmus funktioniert somit wie folgt:

1. Berechne die Initialwerte  $Q_k = 1, Q_{k-1} = \sigma_1, Q_{k-2} = \sigma_2, \dots, Q_1 = \sigma_k$ .
2. Wiederhole für  $j = 0..n$ 
  - a) Prüfe, ob  $\sum_{i=1..k}(Q_i) + \sigma_k \stackrel{?}{=} 0$
  - b) Falls, gebe  $j$  als Fehlerposition aus und setze fort
  - c) Berechne parallel  $Q_i = Q_i \times \alpha^i$  für  $i \in (k, \dots, 1)$

Der Chien Search Algorithmus berechnet mit diesem Vorgehen iterativ die Fehlerstellen, wobei Teilergebnisse jedes Schritts weiter verwendet werden. Werden Worte übertragen, können somit die Positionen in Reihenfolge der Übertragung korrigiert werden.

### 2.3.5.1 Funktionsweise Berlekamp-Massey Algorithmus

Aus dem Buch von Wicker[Wic95] geht folgende Erklärung hervor. Ist bei einem BCH Code ein  $v$ -Bit Fehler aufgetreten und die Positionen der Fehler sind  $i_1, \dots, i_v$ , so setzen sich die Syndromkomponenten wie folgt zusammen.

$$S_j = \sum_{l=0}^v (\alpha^{i_l})^j = \sum_{l=0}^v (X_l)^j, \quad j = 1, \dots, 2t$$

$X_1, \dots, X_v$  sind somit die  $\alpha$  Werte an den entsprechenden Stellen der Fehler. Betrachten wir das Polynom

$$\lambda(x) = \prod_{l=1}^v (1 - X_l x) = \lambda_v x^v + \lambda_{v-1} x^{v-1} + \dots + \lambda_1 x + \lambda_0$$

sind hier die Nullstellen die Inversen der Werte  $X_1, \dots, X_v$ , da es im Produkt für jedes  $x = \frac{1}{X_p}$  einen Faktor gibt, welcher  $(1 - X_p \times \frac{1}{X_p}) = (1 - 1) = 0$  ergibt. Die Koeffizienten von  $\lambda(x)$  sind dabei:

$$\begin{aligned} \lambda_0 &= 1 \\ \lambda_1 &= \sum_{i=1}^v X_i = X_1 + X_2 + \dots + X_{v-1} + X_v \\ \lambda_2 &= \sum_{i<j}^v X_i X_j = X_1 X_2 + X_1 X_3 + \dots + X_1 X_v + X_2 X_3 + X_2 X_4 + \dots + X_{v-2} X_{v-1} + X_{v-2} X_v + X_{v-1} X_v \\ \lambda_3 &= \sum_{i<j<k}^v X_i X_j X_k = X_1 X_2 X_3 + X_1 X_2 X_4 + \dots + X_{v-3} X_{v-2} X_v + X_{v-3} X_{v-1} X_v + X_{v-2} X_{v-1} X_v \\ \lambda_4 &= \sum_{i<j<k<l}^v X_i X_j X_k X_l = X_1 X_2 X_3 X_4 + X_1 X_2 X_3 X_5 + \dots + X_{v-4} X_{v-2} X_{v-1} X_v + X_{v-3} X_{v-2} X_{v-1} X_v \\ &\dots \\ \lambda_v &= \sum_{i=1}^v X_i = X_1 \cdot X_2 \cdot X_3 \cdot \dots \cdot X_{v-2} \cdot X_{v-1} \cdot X_v \end{aligned} \tag{2.124}$$

Dies ergibt sich dadurch, dass das Produkt aller  $(1 - X_l x)$  bei einem Koeffizienten zu  $x^i$  aus  $i$  verschiedenen Produkten aus  $X_l x$  bestehen muss. Daher besteht z.B.  $\lambda_3$  aus der Summe aller Werte  $1^{v-3} \cdot X_i x \cdot X_j x \cdot X_l x = X$  (jeweils ohne das  $x^3$ , da nur der Koeffizient gesucht ist) aus  $\lambda(x)$ . Man

beachte, dass im binären Fall + und - die gleiche Operation darstellen.

$$\begin{aligned} \lambda(x) = \prod_{l=1}^v (1 - X_l x) = & \\ & 1^v + \\ & x \cdot (1^{v-1} \cdot X_1 + 1^{v-1} \cdot X_2 + \dots + 1^{v-1} \cdot X_v) + \\ & x^2 \cdot (1^{v-2} \cdot X_1 X_2 + 1^{v-2} \cdot X_1 X_3 + \dots + 1^{v-2} \cdot X_{v-1} X_v) + \\ & x^3 \cdot (1^{v-3} \cdot X_1 X_2 X_3 + 1^{v-3} \cdot X_1 X_2 X_4 + \dots + 1^{v-3} \cdot X_{v-2} X_{v-1} X_v) + \\ & \dots \\ & x^v \cdot (X_1 \cdot X_2 \cdot X_3 \cdot \dots \cdot X_v) \end{aligned} \quad (2.126)$$

Betrachten wir das Produkt  $\Sigma(x) = \lambda(x) \cdot (1 + S(x))$ , so ist dieses ausgeschrieben

$$\begin{aligned} \lambda(x) \cdot (1 + S(x)) = (1 + S_1 x + S_2 x^2 + \dots + S_{2t} x^{2t})(1 + \lambda_1 x + \lambda_2 x^2 + \dots + \lambda_v x^v) \\ = \lambda(x) \cdot 1 + \lambda(x) \cdot S_1 x + \lambda(x) \cdot S_2 x^2 + \dots + \lambda(x) \cdot S_{2t} x^{2t} \end{aligned} \quad (2.128)$$

Die Koeffizienten von  $x$  können hier nicht direkt abgelesen werden, da  $\lambda(x)$  Potenzen von  $x$  beinhaltet. Nach der Erklärung von Wicker[Wic95] sind nun die Koeffizienten von  $\Sigma(x)$  für ungerade Potenzen von  $x$  gleich 0, falls es sich um einen bis zu  $t$ -Bit Fehler handelt. Der Berlekamp Algorithmus verwendet nun eine Näherung  $\Lambda$  von  $\lambda(x)$ . Durch die Eigenschaft, dass die Koeffizienten für  $\Sigma(x)$  für ungerade Potenzen von  $x$  gleich 0 ist, kann bei  $\Lambda \cdot (1 + S(x))$  iterativ die Differenz  $\Delta$  der jeweiligen Koeffizienten gebildet werden. Diese Differenz  $\Delta$  wird anschließend verwendet, um die Näherung  $\Lambda$  zu verbessern. Für eine detaillierte Erklärung verweisen wir den Leser an dieser Stelle auf das Buch von Berlekamp[Ber68].

### 2.3.5.2 Beispiel Berlekamp-Massey Algorithmus

In diesem Abschnitt folgen wir Beispiel 9-3 aus dem Buch von Wicker[Wic95] und stellen dieses in ausführlich und detailliert dar. Wir betrachten hier den 2-Bit Fehlerkorrigierenden BCH Code mit dem Modularpolynom  $p(x) = 1 + x^2$ . Die H-Matrix dieses Codes sieht wie folgt aus:

$$H = \begin{bmatrix} 00001 & 00101 & 10011 & 11100 & 01101 & 11010 & 1 \\ 00010 & 01011 & 00111 & 11000 & 11011 & 10101 & 0 \\ 00100 & 10110 & 01111 & 10001 & 10111 & 01010 & 0 \\ 01000 & 01001 & 01100 & 11111 & 00011 & 01110 & 1 \\ 10000 & 10010 & 11001 & 11110 & 00110 & 11101 & 0 \\ 00010 & 10110 & 10000 & 11001 & 00111 & 11011 & 1 \\ 01111 & 10111 & 00010 & 10110 & 10000 & 11001 & 0 \\ 00001 & 10010 & 01111 & 10111 & 00010 & 10110 & 1 \\ 00111 & 11011 & 10001 & 01011 & 01000 & 01100 & 1 \\ 10000 & 11001 & 00111 & 11011 & 10001 & 01011 & 0 \end{bmatrix} \quad (2.129)$$

Gegeben ist das übertragene Wort  $r = (001000011001100000000000000000)$  Somit ist

$$H \times r^T = \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix} + \begin{pmatrix} 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix} \quad (2.130)$$

Daher ist  $S_1 = 10100$  und  $S_3 = 01101$ . Daraus folgt, dass

$$\begin{aligned} S_2 = S_1^2 &= 1010000 + 101000000 \text{ mod } 100101 = \\ &100010000 \text{ mod } 100101 = \\ &000111000 \text{ mod } 100101 = \\ &11101 \\ S_4 = S_2^2 &= 11101 + 1110100 + 11101000 + 111010000 \text{ mod } 100101 = \\ &101010001 \text{ mod } 100101 = \\ &001111001 \text{ mod } 100101 = \\ &000110011 \text{ mod } 100101 = \\ &10110 \end{aligned} \quad (2.132)$$

Eine einfachere Art der Berechnung ist möglich, indem man die  $\alpha$  Werte verwendet. Diese entsprechen den Spalten der oberen 5 Zeilen der H-Matrix (Spalten des zu  $S_1$  zugehörigen Teiles der H-Matrix). So ist  $r = \alpha^2 + \alpha^7 + \alpha^8 + \alpha^{11} + \alpha^{12}$ ,  $S_1 = 10100 = \alpha^7$ ,  $S_3 = 01101 = \alpha^8$ . Dadurch ergibt sich  $S_2 = S_1^2 = (\alpha^7)^2 = \alpha^{14}$  und  $S_4 = S_2^2 = \alpha^{28}$ .

Nun können wir den Berlekamp Algorithmus mit diesen Werten verwenden:

1. Setze  $k = 0$ ,  $\Lambda = 1$ ,  $T = 1$ ,  $\Delta = S_1$
2. Wiederhole während  $k < t$ :
  - a) Setze  $\Lambda' = \Lambda$ ,  $\Delta' = \Delta$ ,  $T' = T$ ,  $k = k + 1$
  - b) Setze  $\Lambda = \Lambda' + x \cdot \Delta' \cdot T'$
  - c) Falls  $\Delta' \neq 0$  und  $\deg(\Lambda') \leq k$ : Setze  $T = x \cdot \frac{\Lambda'}{\Delta'}$   
Sonst setze  $T = x^2 \cdot T'$
  - d) Setze  $\Delta$  auf den Wert des Koeffizienten von  $x^{2k+1}$  in  $\Lambda(1 + S(x))$
3. Interpretiere  $\Lambda$  als Lokatorpolynom und berechne die Fehlerstellen.

Dabei ist  $t = 2$  gleich der Anzahl der Syndromkomponenten,  $S(x) = \alpha^7 x + \alpha^{14} x^2 + \alpha^8 x^3 + \alpha^{28} x^4$   
Diesen werden wir nun Schrittweise verfolgen:

- (1.) Setze  $k = 0$ ,  $\Lambda = 1$ ,  $T = 1$ ,  $\Delta = \alpha^7$
- (2.) Prüfe  $0 < 2$
- (2.a) Setze  $\Lambda' = 1$ ,  $\Delta' = \alpha^7$ ,  $T' = 1$ ,  $k = 1$
- (2.b) Setze  $\Lambda = 1 + x \cdot \alpha^7 \cdot 1 = 1 + \alpha^7 x$
- (2.c) Prüfe  $\Delta' = \alpha^7 \neq 0$  und  $\deg(\Lambda') = 0 \leq 1$ ,  
Daher setze  $T = x \cdot \frac{1}{\alpha^7} = \alpha^{31-7} x = \alpha^{24} x$
- (2.d) Wir berechnen den Koeffizienten von  $x^3$  in  $\Lambda(1 + S(x))$ :

$$\begin{aligned}
 \Lambda(1 + S(x)) &= (1 + \alpha^7 x)(1 + S(x)) \\
 &= (1 + \alpha^7 x) \cdot 1 + (1 + \alpha^7 x) \cdot (\alpha^7 x) + (1 + \alpha^7 x) \cdot (\alpha^{14} x^2) \\
 &\quad + (1 + \alpha^7 x) \cdot (\alpha^8 x^3) + (1 + \alpha^7 x) \cdot (\alpha^{28} x^4) + \dots \\
 &= \dots + (\alpha^7 x) \cdot (\alpha^{14} x^2) + (1) \cdot (\alpha^8 x^3) + \dots \\
 &= \dots + (\alpha^7 \cdot \alpha^{14} + \alpha^8) x^3 + \dots
 \end{aligned} \tag{2.134}$$

Der Koeffizient ist somit  $\alpha^{7+14} + \alpha^8$ . Addieren wir die Bitwerte aufeinander, ergibt sich  $\Delta = 11000 + 01101 = 10101 = \alpha^{22}$ .

- **Zwischenstand**  $k = 1$ ,  $\Lambda = 1 + \alpha^7 x$ ,  $T = \alpha^{24} x$ ,  $\Delta = \alpha^{22}$
- (2.) Prüfe  $1 < 2$
- (2.a) Setze  $\Lambda' = 1 + \alpha^7 x$ ,  $\Delta' = \alpha^{22}$ ,  $T' = \alpha^{24} x$ ,  $k = 2$
- (2.b) Setze  $\Lambda = (1 + \alpha^7 x) + x \cdot \alpha^{22} \cdot \alpha^{24} x = 1 + \alpha^7 x + \alpha^{22+24-31} x^2 = 1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2$
- (2.c) Prüfe  $\Delta' = \alpha^{22} \neq 0$  und  $\deg(\Lambda') = 1 \leq 2$ ,  
Daher setze  $T = x \cdot \frac{1 + \alpha^7 x}{\alpha^{22}} = \alpha^{31-22} x + \alpha^{31+7-22} x^2 = \alpha^9 x + \alpha^{16} x^2$
- (2.d) Wir berechnen den Koeffizienten von  $x^5$  in  $\Lambda(1 + S(x))$ :

$$\begin{aligned}
 \Lambda(1 + S(x)) &= (1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2)(1 + S(x)) \\
 &= \dots + (1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2) \cdot (\alpha^8 x^3) + (1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2) \cdot (\alpha^{28} x^4)
 \end{aligned} \tag{2.136}$$

Der Koeffizient von  $x^5$  ist somit  $\alpha^{15+8} + \alpha^{7+28}$ . Addieren wir die Bitwerte aufeinander, ergibt sich  $\Delta = 01111 + 10000 = 11111 = \alpha^{15}$ .

- **Zwischenstand**  $k = 2$ ,  $\Lambda = 1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2$ ,  $T = \alpha^9 x + \alpha^{16} x^2$ ,  $\Delta = \alpha^{15}$
- (2.) Prüfe  $2 < 2$ , daher endet die Wiederholung
- (3.)  $\Lambda$  wird als Lokatorpolynom interpretiert:  $p(x) = 1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2$

Somit wurde das Lokatorpolynom als  $p(x) = 1 + \alpha^7 x + \alpha^{15} x^2$  bestimmt. Die Fehlerstellen müssen zu diesem in einem gesonderten Schritt berechnet werden. Wie zuvor beschrieben, kann dazu Beispielsweise der Chien Search Algorithmus verwendet werden.



## 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

In diesem Kapitel werden Verfahren vorgestellt, welche auf einfache Art und Weise BCH Korrektur und zusätzliche Mehrbiterkennung in einem Prozess kombinieren.

**Eigener Anteil zur Erkennung höherer Fehler** Kernaspekt dieser Arbeit ist es, die Erkennung höherer Fehler in BCH Codes mit besonderem Augenmerk auf Hardwareimplementierung zu vereinfachen. Neu ist hier, dass zunächst eine Korrektur von Bitfehlern erfolgt, welche am wahrscheinlichsten sind. Unter Verwendung dieser Korrekturwerte wird anschließend überprüft, ob ein höherer Fehler vorliegt. Dabei werden für die korrigierbaren Fehleranzahlen spekulative Fehlerpositionen berechnet, und aus diesen die spekulativen höheren Fehlersyndrome ermittelt und mit den tatsächlich aufgetretenen Fehlersyndromen auf Übereinstimmung verglichen. Insbesondere wird untersucht, welcher Zeitaufwand bei einer Berechnung in Software und welches Delay und Fläche in einer Implementierung in Hardware auftreten. Erkenntnisse dieser Arbeit wurden in den Publikationen [SH20], [SH21] und [SH22] veröffentlicht.

Unter der Voraussetzung, dass die Wahrscheinlichkeit für das Auftreten eines einzelnen Bitfehlers in einem übertragenen Codewort gering ist und mehrere fehlerhafte Bits unabhängig voneinander auftreten können, ist die Wahrscheinlichkeit für eine geringe Fehleranzahl nach Bernoulli wesentlich höher ist als bei einer hohen Fehleranzahl. Dadurch ist bei Fehler mit einer bestimmten Auftrittswahrscheinlichkeit z.B. von  $10^{-6}$  bei einer Wortlänge von 256 Bit die Wahrscheinlichkeit für einen 1-Bit Fehler höher als alle anderen Fehler zusammen. Aus diesem Grund stellen wir ein Verfahren vor, durch welches Fehler mit geringer Bitzahl effizienter korrigierbar und von anderen, höheren Fehlern unterscheidbar sind.

### 3.1 1-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

Unter der Annahme, dass Fehler mit einer geringen Anzahl an Bits häufiger vorkommen, wird in diesem Abschnitt eine spezielle Erkennung für 1-Bit Fehler vorgestellt, mit dem Ziel, häufiger auftretende Fehler effizienter korrigieren zu können und trotzdem höhere Fehler von diesen unterscheiden zu können.

Hierbei wird im Gegensatz zu der Prüfung der Fehleranzahl durch Determinanten (Beschrieben in Abschnitt 2.3.1) mit aufsteigenden  $p$  vorgegangen, da für den 1-Bit Fall ohnehin alle Determinanten berechnet werden müssen. Das vorgestellte Verfahren hat dabei den Vorteil, dass die Überprüfung durch eine Vereinfachung der Determinanten wesentlich schneller berechenbar ist, als in dem üblichen Verfahren.

### 3.1.1 1-Bit Fehlererkennung

Ist das Syndrom ungleich dem Nullvektor, so ist ein mindestens ein 1-Bit Fehler aufgetreten. Ist zusätzlich  $s_1 = \vec{0}$ , dann ist ein mindestens 3-Bit Fehler aufgetreten, da alle 1-Bit und 2-Bit Fehler per Konstruktion durch die erste Syndromkomponente des BCH Code erkannt werden können. Ist dies der Fall, oder eine Determinante für ein höheres  $p$  wird ungleich dem Nullvektor, so tritt ein höherer Fehler auf und die 1-Bit Korrektur kann abgebrochen werden.

Da in jedem Schritt eine Gleichung  $det(M(p)) = \vec{0}$  entsteht, kann diese zur Vereinfachung der Determinanten für folgende  $p$  (in steigender Folge) verwendet werden. Rechnerisch kann also die Gleichung  $det(M(p)) = 0$  auf die folgenden Determinanten addiert werden, um eine kompakte Form der Folgedeterminanten zu erreichen.

Durch eine Reihe von Umformungen und Vereinfachungen ergibt sich, dass

$$det(M(p)) = (s_p + s_1^p)^{(p-1)/2}$$

gilt. Die Herleitung ist im Induktionsschritt von Kapitel 3.1.4 zu finden. Dies bedeutet, dass die Überprüfung der Determinante für ein  $p$

$$det(M(p)) = 0$$

unter der Annahme eines 1-Bit Fehlers durch

$$s_p = s_1^p$$

ersetzt werden kann.

Durch diese Erkenntnis kann unter der Annahme eines 1-Bit Fehlers festgestellt werden, dass kein  $(p)$ -Bit oder  $(p-1)$ -Bit Fehler aufgetreten ist.

Die allgemeine Vorgehensweise unseres Ansatzes ist es, die folgenden Gleichungen zu überprüfen.

$$\begin{aligned} s &\stackrel{?}{\neq} 0 \\ s_1 &\stackrel{?}{\neq} 0 \\ s_3 &\stackrel{?}{=} s_1^3 \\ s_5 &\stackrel{?}{=} s_1^5 \\ s_7 &\stackrel{?}{=} s_1^7 \\ s_9 &\stackrel{?}{=} s_1^9 \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.2}$$

Werden diese Gleichungen erfolgreich bis inklusive  $s_p \stackrel{?}{=} s_1^p$  geprüft, so ist entweder ein 1-Bit Fehler aufgetreten oder mindestens ein  $(p+1)$ -Bit Fehler. Bei einem BCH Code, welcher bis zu  $n$ -Bit Fehler korrigieren kann, können die Gleichungen bis  $s_q \stackrel{?}{=} s_1^q$  aufgestellt werden, wobei  $q = n * 2 - 1$ . Ein solcher  $n$ -Bit korrigierender BCH Code kann somit zur 1-Bit Korrektur bei gleichzeitiger

Erkennung von bis zu  $(n * 2 - 1)$ -Bit Fehlern verwendet werden. Sind alle Gleichungen erfüllt, wurde ein 1-Bit Fehler festgestellt und ein möglicher unerkannter Fehler müsste mindestens  $(n * 2)$ -Bit besitzen.

Hingegen, falls sich für einen Fehler mit  $s \neq \vec{0}$  und  $s_1 \neq \vec{0}$  beispielsweise ergibt, dass

$$\begin{aligned} s_3 &= s_1^3 \\ s_5 &= s_1^5 \\ s_7 &\neq s_1^7 \end{aligned} \tag{3.4}$$

ist kein 1-Bit Fehler aufgetreten. Allerdings, da  $\det(M(7)) \neq 0$  gilt (alle vorhergehenden Reduktionen der Determinanten gelten weiterhin), kann gefolgert werden, dass ein mindestens 6-Bit, 7-Bit oder höherer Fehler aufgetreten ist. So kann zusätzlich zu der Aussage, dass kein 1-Bit Fehler aufgetreten ist, zudem noch eine untere Schranke für den aufgetretenen Fehler angegeben werden. Dies ist allerdings nur ein Zugewinn, falls mindestens  $s_3 = s_1^3$ , ansonsten ist ein 2-Bit, 3-Bit oder höherer Fehler aufgetreten, was bereits durch den nicht-Auftritt des 1-Bit Fehlers gegeben ist (falls das Syndrom nicht Null ist).

#### 3.1.2 1-Bit Fehlerkorrektur

Um einen erkannten 1-Bit Fehler zu korrigieren, wird das Bit an der  $x$ -ten Stelle invertiert (die erste Stelle ist  $x = 0$ ), wobei  $\alpha^x = s_1$ . Bei einer 1-Bit Fehlerkorrektur ist  $\alpha^x$  die  $x$ -ten Spalte der H-Matrix. Tritt bei einem Codewort in der  $x$ -ten Stelle ein Fehler auf, so muss das Syndrom gleich der  $x$ -ten Spalte der H-Matrix sein. Dies kann durch eine Tabelle realisiert werden, da für verschiedene  $x$  die Werte für  $\alpha^x$  verschieden sind.

### 3.1.3 Schematische Hardwareimplementierung

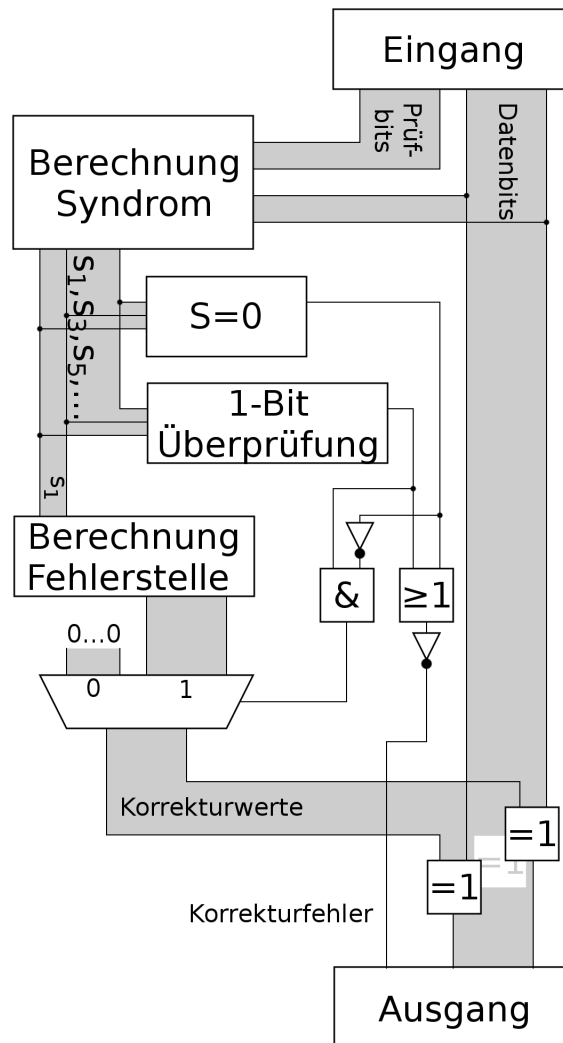


Abbildung 3.1: Schematische Hardwareimplementierung

Abbildung 3.1 zeigt eine schematische Hardwareimplementierung der 1-Bit Korrektur mit zusätzlicher Fehlerüberprüfung. Dabei findet eine Korrektur statt, falls ein 1-Bit Fehler erkannt wurde. Falls ein höherer Fehler festgestellt wird, wird dies lediglich als Korrekturfehler ausgegeben.

### 3.1.4 Beweis der Prüfgleichungen bei der 1-Bit Fehlerkorrektur

In diesem Abschnitt wird bewiesen, dass für den 1-Bit Fehler die Determinante  $\det(M(p))$  für ungerade  $p > 1$  den Wert

$$\det(M(p)) = (s_p + s_1^p)^{(p-1)/2}$$

annimmt. Diese Aussage erlaubt es, die Gleichung  $s_p \stackrel{?}{=} s_1^p$  zu verwenden, um 1-Bit Fehler von höheren Fehlern zu unterscheiden. Um bei Ungleichheit eine Aussage über den mindestens stattdessen aufgetretenen Fehler zu treffen, müssen alle Gleichungen für kleinere  $p$  erfüllt sein, da diese zu der Vereinfachung vorausgesetzt werden.

### Induktionsanfang $n=3$

$$\begin{aligned} \det \begin{pmatrix} 1, & 0, & 0 \\ s_2, & s_1, & 1 \\ s_4, & s_3, & s_2 \end{pmatrix} &= 1 \times (s_1 \times s_2 - 1 \times s_3) \\ &= s_1 \times s_1^2 - s_3 = s_1^3 + s_3 \end{aligned} \quad (3.6)$$

Dies entspricht dem Wert der Formel:

$$\begin{aligned} \det(M(3)) &= (s_1^3 + s_3)^{(3+1)/2-1} \\ &= (s_1^3 + s_3)^{2-1} \\ &= s_1^3 + s_3 \end{aligned} \quad (3.8)$$

Gilt  $s_1^3 + s_3 \neq 0$ , muss ein mindestens 2-Bit Fehler aufgetreten sein. Falls  $s_1^3 + s_3 = 0$ , somit  $s_1^3 = s_3$  gilt, dann konnte kein 2-Bit oder 3-Bit Fehler festgestellt werden.

**Induktionsschritt** Wir leiten nun die Determinante für die Erkennung eines  $(p-1)$ -Bit und  $p$ -Bit Fehlers bei erwartetem 1-Bit Fehler Fehler her ( $p$  ist ungerade). Angenommen es tritt kein  $q$ -Bit Fehler mit  $q < p-1$  jenseits des 1-Bit Fehlers auf (für die Werte  $q \in [3, 5, 7, \dots, p-2]$ , gezeigt durch Vorgängerwerte der Induktion), daher gilt  $\det(M(q)) = 0$ . Entsprechend der Induktionsannahme für jedes solches  $q$ :

$$\begin{aligned} (s_q + s_1^q)^{(q+1)/2-1} &= 0 \\ s_q + s_1^q &= 0 \\ s_q &= s_1^q \end{aligned} \quad (3.10)$$

Da die Matrix  $p$  Spalten hat, ist der höchste Index einer Syndromkomponente  $2 \times p - 2$ . Da im Galoisfeld  $\text{GF}(2^m)$  generell  $s_{2q} = s_q^2$  gilt, können gerade Syndromkomponenten durch kleinere Syndromkomponenten dargestellt werden. Durch den Vorgängerschritt der Induktion wurde gezeigt, dass für  $q < p-1$  die Gleichung  $s_q = s_1^q$  gilt. Dies beinhaltet alle geraden Syndromkomponenten bis auf die mit dem größten Index. Für den größten Index von Syndromkomponenten der Matrix gilt  $s_{2p-2} = s_{p-1}^2$ . Da  $p-1$  gerade ist ergibt sich  $s_{2p-2} = s_{(p-1) \div 2}^4 = s_1^{2p-2}$ . Somit gilt für alle  $s_q$  in der Matrix mit geraden  $q$ :  $s_q = s_1^q$ .

Zur Visualisierung hier eine exemplarische Darstellung der Matrix für  $p = 7$

$$\begin{bmatrix} 1, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ s_1^2, & s_1, & 1, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ s_1^4, & s_1^3, & s_1^2, & s_1, & 1, & 0, & 0 \\ s_1^6, & s_1^5, & s_1^4, & s_1^3, & s_1^2, & s_1, & 1 \\ s_1^8, & s_7, & s_1^6, & s_1^5, & s_1^4, & s_1^3, & s_1^2 \\ s_1^{10}, & s_9, & s_1^8, & s_7, & s_1^6, & s_1^5, & s_1^4 \\ s_1^{12}, & s_{11}, & s_1^{10}, & s_9, & s_1^8, & s_7, & s_1^6 \end{bmatrix} \quad (3.11)$$

Durch die Faktorenregel für Determinanten können Zeilen und Spalten wie folgt multipliziert werden. Jede gerade Spalte (beginnend bei der zweiten Spalte)  $q$  wird mit  $s_1^q$  multipliziert (Exponenten sind 2, 4, 6, 8, ...). Jede ungerade Spalte  $o$  wird durch  $s_1^{p-o}$  geteilt (Exponenten sind  $p-1, p-3, p-5$  bzw. in verkehrter Reihenfolge 0, 2, 4, 6, 8, ...). Da  $p$  ungerade ist, ergibt sich, dass sich alle Faktoren insgesamt zu 1 aufmultiplizieren. Die Determinante der Matrix bleibt somit unverändert.

Zusätzlich wird jede Zeile  $o$  mit  $s_1^{p+1-2 \times o}$  multipliziert (Exponenten sind  $p-1, p-3, p-5, \dots, 4, 2, 0, 2, \dots, -p+5, -p+3, -p+1$ ). Diese Faktoren multipliziert sich ebenfalls zu 1 auf.

Zur Veranschaulichung hier exemplarisch die Faktoren für  $p = 7$

Faktoren der Spalten:

$$[s_1^{-6}, s_1^2, s_1^{-4}, s_1^4, s_1^{-2}, s_1^6, s_1^0]$$

Und als Faktoren der Zeilen (von oben nach unten):

$$[s_1^6, s_1^4, s_1^2, s_1^0, s_1^{-2}, s_1^{-4}, s_1^{-6}]$$

Die Matrix für  $p = 7$  sieht exemplarisch nach diesem Schritt wie folgt aus:

$$\begin{bmatrix} 1, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ 1, & s_1^7, & 1, & 0, & 0, & 0, & 0 \\ 1, & s_1^7, & 1, & s_1^7, & 1, & 0, & 0 \\ 1, & s_1^7, & 1, & s_1^7, & 1, & s_1^7, & 1 \\ 1, & s_7, & 1, & s_1^7, & 1, & s_1^7, & 1 \\ 1, & s_9 \times s_1^{-2}, & 1, & s_7, & 1, & s_1^7, & 1 \\ 1, & s_{11} \times s_1^{-4}, & 1, & s_9 \times s_1^{-2}, & 1, & s_7, & 1 \end{bmatrix} \quad (3.12)$$

Allgemein ergibt sich, dass jede ungerade Spalte nur noch aus den Elementen 0 und 1 besteht und jedes Element in geraden Spalten entweder 0 ist, oder die Summe der Indexe der Syndromkomponente mal ihrer Exponenten gleich  $p$  ist.

Es ergibt sich im Folgenden, dass die Gesamtdeterminante gleich der Unterdeterminante ist, welche durch zeilenweise Entwicklung aller ungeraden Spalten (bis auf die letzte) nach der obersten 1 ist, da alle anderen Unterdeterminanten in zeilenweiser Entwicklung den Wert 0 ergeben. Dies kann wie folgt bewiesen werden.

Betrachten wir alle ungeraden Spalten  $a$  bis auf die erste, auf welche eine die weitere ungerade

Spalte  $b$  folgt (z.B.  $b = a + 2$ ). Die Werte der Spalte  $a$  sind nun in der Zeile  $i$ :

$$\begin{aligned} & s_{(i-1) \times 2 - (a-1)} / s_1^{p-a} \times s_1^{p+1-2 \times i} \\ & = s_1^{i \times (2-2) + p \times (-1+1) + a \times (-1+1) + (-2+1+1)} = 1 \end{aligned} \quad (3.14)$$

Falls  $(a-1) \leq 2 \times (i-1)$ , sonst 0. Die Spalten  $a$  und  $b$  sind nun bis auf die Zeile  $i = (a+1)/2$  identisch. In dieser Zeile steht in  $a$  eine  $\mathbf{1}$  ( $(a-1) = 2 \times ((a+1)/2 - 1)$ ), in  $b$  eine  $\mathbf{0}$  ( $(a+2-1) > 2 \times ((a+1)/2 - 1)$ ).

Nehmen wir an, die Determinante wird zeilenweise (von oben nach unten) entwickelt. Wir nehmen weiterhin an, dass bisher keine 2 Spalten der aktuellen Untermatrix identisch sind, da entsprechend der Rechenregel für Determinanten diese Unterdeterminante gleich 0 wäre. Angenommen die Entwicklung der Determinante wird nun in Zeile  $(a+1)/2$  (gegeben ein solches  $a$  und  $b$ ) durchgeführt. Die Spalten  $a$  und  $b$  unterscheiden sich lediglich in der zu entwickelnden Zeile um einen Wert. Wird in dieser Zeile nicht nach Spalte  $a$  oder  $b$  entwickelt, ergibt sich, dass in der resultierenden Unterdeterminante die Spalten  $a$  und  $b$  identisch sein müssen. Diese Unterdeterminante wäre somit 0. Da der Wert der Spalte  $b$  an Position  $(a+1)/2$  den Wert 0 beträgt, ergibt die Entwicklung nach dieser ebenfalls 0. Die einzige Unterdeterminante, welche nicht sicher 0 ergibt, erfordert in Zeile  $(a+1)/2$  somit eine Entwicklung nach Spalte  $a$ .

Da dies für alle ungeraden Spalten  $a$  bis auf die letzte Spalte gilt und der Wert  $(a+1)/2$  für ungerade  $a$  somit abgerundet die erste Hälfte der Zeilen betrifft, wurde bewiesen, dass es genügt, zunächst alle ungeraden Spalten (bis auf die letzte, bei welcher keine Folgespalte  $b$  existiert) nach der ersten auftretenden 1 zu entwickeln, da alle anderen Entwicklungen 0 ergeben.

Durch die Entwicklung entfallen die ersten  $(p-1)/2$  Zeilen und die ungeraden Spalten bis auf die letzte. Die Determinante dieser Entwicklung ist somit gleich der Determinante der gesamten Matrix. Allgemein besitzt die entwickelte  $(p+1)/2 \times (p+1)/2$  Matrix folgende Form

$$\begin{bmatrix} s_1^p, & \dots, & \dots, & \dots, & s_1^p, & 1 \\ s_p, & s_1^p, & \dots, & \dots, & s_1^p, & 1 \\ s_{p+2} \times s_1^{-2}, & s_p, & s_1^p, & \dots, & s_1^p, & 1 \\ \dots, & \dots, & \dots, & \dots, & \dots, & 1 \\ s_{(p-1) \times 2 - 3} \times s_1^{p - ((p-1) \times 2 - 3)}, & \dots, & s_{p+2} \times s_1^{-2}, & s_p, & s_1^p, & 1 \\ s_{(p-1) \times 2 - 1} \times s_1^{p - ((p-1) \times 2 - 1)}, & \dots, & \dots, & s_{p+2} \times s_1^{-2}, & s_p, & 1 \end{bmatrix} \quad (3.15)$$

Zur Visualisierung hier eine exemplarische Darstellung der entwickelten Matrix für  $p = 7$  nach diesem Schritt:

$$\begin{bmatrix} s_1^7, & s_1^7, & s_1^7, & 1 \\ s_7, & s_1^7, & s_1^7, & 1 \\ s_9 \times s_1^{-2}, & s_7, & s_1^7, & 1 \\ s_{11} \times s_1^{-4}, & s_9 \times s_1^{-2}, & s_7, & 1 \end{bmatrix} \quad (3.16)$$

Jede Spalte  $i$  der reduzierten Matrix besitzt  $i$ -mal das Element  $s_1^p$  (oder 1 bei der letzten Spalte). Bei einer spaltenweisen Entwicklung (links nach rechts) ergibt sich, dass eine Entwicklung der Spalte  $i$  nach einer Zeile  $j > i + 1$  in den obersten 2 Zeilen der Unterdeterminante folgende Form

ergibt:

$$\begin{bmatrix} s_1^p & s_1^p & \dots & s_1^p & 1 \\ s_1^p & s_1^p & \dots & s_1^p & 1 \end{bmatrix} \quad (3.17)$$

Da diese Spalten identisch sind, ist die Unterdeterminante 0.

Es ergibt sich, dass bei einer spaltenweisen Entwicklung in Spalten  $i$  jeweils  $i - 1$  Zeilen zu 0 entwickeln, damit verbleiben für jede Spalte  $(i + 1) - (i - 1) = 2$  mögliche Zeilen, deren Entwicklungen nicht 0 sein müssen. Die Gesamtdeterminante ergibt sich somit, durch die spaltenweise Entwicklung der Werte  $[s_1^p, s_p]$ . In Folgespalten ergibt sich dies ebenfalls, da die beiden zu entwickelnden Zeilen bis auf das erste Element identisch sind, nach dessen Spalte entwickelt wird. Es ergibt sich durch die letzte Spalte ein Faktor von 1, der mit den Entwicklungen multipliziert wird. Die Unterdeterminante ist somit für die beiden Entwicklungen einer Spalte äquivalent.

In jedem der  $(p + 1)/2 - 1$  Schritte ergibt sich somit  $s_1^p \times v + s_p \times v = (s_1^p + s_p) \times v$ , wobei  $v$  die in beiden Fällen gleiche Unterdeterminante ist.

Bei  $(p + 1)/2 - 1$  Schritten, welche jeweils nach  $[s_1^p, s_p]$  entwickelt werden, ergibt sich, dass der Wert der Determinante äquivalent zu

$$(s_1^p + s_p)^{(p+1)/2-1} \times 1$$

sein muss.

Somit wurde bewiesen, dass im Falle eines 1-Bit Fehlers für ungerade  $p > 1$  gilt:

$$\det(M(p)) = (s_p + s_1^p)^{(p-1)/2}$$

## 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

In diesem Abschnitt wird die Erkennung und Korrektur von 2-Bit Fehlern betrachtet. Als ersten Schritt wird die Anwendung des 1-Bit Ansatzes demonstriert und weshalb dieser für den 2-Bit Fehlerfall nur begrenzt verwendbar ist.

Im Anschluss wird ein neuer Ansatz der spekulativen Fehlerberechnung vorgestellt, welcher eine effiziente 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung ermöglicht. Es wird dazu gezeigt, dass dieses Verfahren auf die Fehlerkorrektur höherer Fehler erweiterbar ist. Für dieses Verfahren wird zusätzlich eine schematische Schaltung und ein VHDL Entwurf vorgestellt. **Für Beispielfälle wird ein Vergleich von Softwareimplementierungen zwischen der Determinantenberechnung und dem neuen Ansatz der spekulativen Fehlerberechnung gezeigt.** Überprüfung der Effizienz in Software. Die detaillierte Überprüfung der Sinnhaftigkeit des Verfahrens in Software wurde für eine große Anzahl stochastisch implementierter Fehler durchgeführt. Insbesondere wurden die beiden Verfahren für verschiedene Größen des Galoisfeldes verglichen, was interessanter Weise unterschiedliche Ergebnisse ergibt.

### 3.2.1 Anwendung des 1-Bit Ansatzes

Auch im 2-Bit Fall lassen sich die Determinanten für die höheren Fehler, unter der Annahme, dass ein 2-Bit Fehler vorliegt, ebenfalls vereinfachen. Im 2-Bit Fall muss zunächst  $s_1 \neq 0$  gelten.



Zudem gilt im Gegensatz zum 1-Bit Fehler  $0 \neq s_1^3 + s_3$ . Die Determinanten  $\det(M(4))$  und aufwärts werden verwendet, um die jeweils folgenden Determinanten zu vereinfachen.

Die Anzahl der Terme der Determinanten  $\det(M(p))$  steigt im 2-Bit Fehlerfall faktoriell zu  $p$ . Die gekürzten Determinanten ergeben sich exemplarisch wie folgt:

- Ein 2 oder 3-Bit Fehler:  $0 \neq \det(M(3)) = s_1^3 + s_3$
- Kein 3 oder 4-Bit Fehler:  $0 = \det(M(4)) = s_1^3 s_3 + s_1^6 + s_3^2 + s_5 s_1$
- Kein 4 oder 5-Bit Fehler:  $0 = \det(M(5)) = s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 + s_1^7 s_3$
- Kein 5 oder 6-Bit Fehler:  $0 = \det(M(6)) = s_1^{15} + s_5^3 + s_3^5 + s_1^5 s_5^2 + s_1 s_7^2 + s_1^7 s_3 s_5$
- Kein 6 oder 7-Bit Fehler:  $0 = \det(M(7)) = s_1^{15} s_3^2 + s_1^9 s_5 s_7 + s_1^9 s_3 s_9 + s_1^3 s_3^3 s_9 + s_1^9 s_4^3 + s_3^7 + s_1^5 s_3^2 s_5^2 + s_1^4 s_7 + s_1^{12} s_9 + s_1^2 s_3 s_7 s_9 + s_1^5 s_7 s_9 + s_1^3 s_7^2 + s_1^3 s_7 s_{11} + s_7^3 + s_5^2 s_{11} + s_3 s_9^2 + s_3 s_7 s_{11} + s_1^7 s_3 s_{11} + s_3^2 s_9 s_5 s_1 + s_1^3 s_5 s_7 s_3^2 + s_1^2 s_5^2 s_3^3 + s_5^3 s_1^6$
- Kein 8 oder 9-Bit Fehler:  $0 = \det(M(9)) = s_1^{17} s_3 s_7 s_9 + s_1^{15} s_7^3 + s_1^{16} s_3 s_5^2 s_7 + s_1^{17} s_5 s_7^2 + s_1^5 s_3^3 s_9 s_{13} + s_1^{29} s_7 + s_1^{25} s_{11} + s_1^5 s_3^3 s_7 s_9 + s_1^{11} s_3^4 s_{13} + s_1^{21} s_3^5 + s_1^{12} s_3^2 s_7 s_{11} + s_1^{13} s_3^4 s_{11} + s_1^2 s_5^5 s_9 + s_1^2 s_3^4 s_5^3 s_7 + s_1^5 s_3^2 s_5^5 + s_1^5 s_3^3 s_5^3 s_7 + s_1^{11} s_3 s_5^3 s_7 + s_1 s_3 s_5^5 s_7 + s_1 s_3 s_5^5 s_7 + s_1 s_3 s_5^5 s_7 + s_1 s_3 s_5^5 s_7 + s_1^{12} s_3^3 s_9 + s_1^{18} s_7^2 + s_1^{18} s_7 s_{11} + s_1^4 s_5^2 s_{11} + s_1 s_7^5 + s_1 s_3 s_7^2 s_9^2 + s_1^{24} s_3^4 + s_1^{12} s_3^3 + s_1^2 s_3^3 s_5 s_9 s_{11} + s_1^7 s_3^2 s_5^2 s_{13} + s_1^2 s_3^3 s_5^3 s_7 s_9 + s_3^3 s_9^3 + s_3 s_3^3 s_9^2 + s_3^2 s_5^2 s_9 s_{11} + s_1^{11} s_5^5 + s_1 s_7^5 + s_1^{15} s_7^3 + s_1^{15} s_7^2 s_{15} + s_1^9 s_9^3 + s_1^9 s_7 s_9 s_{11} + s_1^9 s_5 s_7 s_{15} + s_1^9 s_3 s_{11} s_{13} + s_1^9 s_3 s_9 s_{15} + s_1^{16} s_7 s_{13} + s_1^3 s_3^3 s_{11} s_{13} + s_1^3 s_3^3 s_9 s_{15} + s_1^8 s_5^2 s_7 s_{11} + s_1^{14} s_9 s_{13} + s_1^2 s_7^3 s_{13} + s_1^9 s_4^5 s_7 + s_1^{11} s_7 s_9^2 + s_1^{13} s_5 s_9^2 + s_1^7 s_7 s_{11}^2 + s_1^7 s_7 s_9 s_{13} + s_1^{17} s_3^2 s_{13} + s_1^9 s_4^3 s_{15} + s_1^2 s_5^4 s_7^2 + s_1^3 s_5^3 s_7 s_{11} + s_1^{11} s_5 s_7 s_{13} + s_3^5 s_7^3 + s_1^{12} s_3 s_7^3 + s_7^3 s_{15} + s_1^2 s_3^4 s_{11} + s_1 s_3^5 s_9 s_{11} + s_1 s_3^4 s_7^2 s_9 + s_1^5 s_3^2 s_5^2 s_{15} + s_1^{11} s_3 s_9 s_{13} + s_1^{14} s_7 s_{15} + s_1^{12} s_{11} s_{13} + s_1^{12} s_9 s_{15} + s_1^4 s_3 s_7 s_{11}^2 + s_1^4 s_3 s_7 s_9 s_{13} + s_1^2 s_7 s_9^3 + s_1^2 s_7^3 s_{13} + s_1^4 s_5 s_9^3 + s_1^2 s_3 s_9 s_{11}^2 + s_1^2 s_3 s_7 s_{11} s_{13} + s_1^2 s_3 s_9^2 s_{13} + s_1^2 s_3 s_7 s_9 s_{15} + s_1^5 s_9 s_{11}^2 + s_1^5 s_9^2 s_{13} + s_1^5 s_7 s_{11} s_{13} + s_1^5 s_7 s_9 s_{15} + s_1^3 s_{11}^3 + s_1^3 s_9^2 s_{15} + s_1^3 s_7 s_{13}^2 + s_1^3 s_7 s_{11} s_{15} + s_9^4 + s_7 s_9^2 s_{11} + s_7 s_{11}^2 + s_7 s_{13}^2 + s_5^2 s_{13} + s_5^2 s_{11} s_{15} + s_3 s_3^3 s_{11} + s_3 s_9^2 s_{15} + s_3 s_7 s_{13} + s_3 s_7 s_{11} s_{15} + s_7^2 s_3 s_{15} s_{11} + s_3^2 s_{15} s_9 s_5 s_1 + s_1^3 s_5 s_{15} s_7 s_3^2 + s_1^2 s_5^2 s_{15} s_3^3 + s_1^7 s_3 s_{13}^2 + s_2^2 s_{13} s_{11} s_5 s_1 + s_2^2 s_{13} s_9 s_5 s_1^3 + s_1^5 s_5 s_{13} s_7 s_3^2 + s_1^4 s_5^2 s_{13} s_3^3 + s_3^3 s_{11} s_1^5 + s_1^7 s_{11} s_9^2 + s_1 s_5 s_{11} s_9 s_7 s_3 + s_1^{11} s_5 s_{11} s_9 + s_1^9 s_{11} s_7 s_3^3 + s_1^{17} s_3 s_{11} s_5 + s_1^5 s_3^2 s_9^2 s_7 + s_1 s_5 s_9 s_3^3 + s_1^9 s_5 s_9 s_7 s_3^2 + s_1^{14} s_9 s_5^2 s_3 + s_1^{27} s_9 + s_1 s_5 s_3^3 s_3^3 + s_1^{33} s_3 + s_3^3 s_{15} s_1^6 + s_3^3 s_{13} s_1^8 + s_1^{15} s_{11} s_5^2 + s_1^2 s_5^4 s_{11} s_3$
- Kein 10 oder 11-Bit Fehler:  $0 = \det(M(11)) = s_1^5 s_3^{10} s_7 s_{13} + s_1^{15} s_3^{10} s_5^2 + s_1^{31} s_3^3 s_5^3 + s_1^{29} s_7^3 s_5 + s_1^{31} s_3 s_5 s_7 s_9 + s_1^{31} s_3^2 s_5 s_{13} + s_1^3 s_3^7 s_3^3 s_7 s_9 + s_1^{15} s_3^3 s_7 s_9 s_{15} + s_1^3 s_3 s_5^4 s_7 s_9 s_{13} + s_1^3 s_3^3 s_5^2 s_9^2 s_{15} + s_1^3 s_3^3 s_5^2 s_7 s_{13}^2 + s_1^{23} s_5 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{10} s_5^4 s_7^2 s_{11} + s_1^{15} s_3 s_3^3 s_7 s_{15} + s_1^{11} s_3^2 s_5 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^{19} s_5 s_7^2 s_{17} + s_1^7 s_3^3 s_9 s_{13} s_{17} + s_1^{24} s_5 s_{11} s_{15} + s_1^{18} s_3^4 s_7 s_9^2 + s_1^{27} s_{13} s_{15} + s_1^{27} s_{11} s_{17} + s_1^{17} s_7 s_9^2 s_{13} + s_1^{17} s_5 s_9^2 s_{15} + s_1^{17} s_3 s_9 s_{13}^2 + s_1^{10} s_5^3 s_{15} + s_1^{16} s_3^2 s_5^3 s_7 s_{11} + s_1^{16} s_3^2 s_9^2 + s_1^{18} s_3 s_5 s_7^2 s_{15} + s_1^{39} s_7 s_9 + s_1^{14} s_3^4 s_5^4 s_9 + s_1^{26} s_5^4 s_9 + s_1^{21} s_3^6 s_7 s_9 + s_1^{15} s_3^4 s_{11} s_{17} + s_1^4 s_3^4 s_5^3 s_{17} + s_1^3 s_5^3 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{19} s_3^3 s_{15} + s_1^{12} s_3^2 s_5^2 s_{17} + s_1^9 s_3^3 s_7 s_9 s_{15} + s_1^7 s_3^3 s_5^3 s_7 s_{17} + s_1^5 s_3^3 s_7 s_{13} s_{15} + s_1^{28} s_3^3 s_9^2 + s_1^{16} s_3 s_9 s_{15} + s_1^3 s_3 s_5^2 s_7 s_{17} + s_1^{19} s_3 s_5^4 s_{13} + s_1^{12} s_3^2 s_5^2 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{10} s_3 s_7^2 s_{13} s_{15} + s_1^4 s_3^5 s_7^2 s_{11} + s_1^{11} s_3^3 s_7 s_{13} s_{15} + s_1^3 s_5^6 s_9 s_{13} + s_1^{20} s_{11}^2 s_{13} + s_1^{20} s_9^2 s_{17} + s_1^4 s_3^4 s_5^2 s_7 s_{11}^2 + s_1^6 s_7^2 s_{11}^2 s_{13} + s_1^3 s_7^2 s_9^2 s_{13} + s_1^3 s_7^2 s_{17} + s_1^3 s_5^2 s_{11} s_{15} + s_1^3 s_5^2 s_7 s_{15}^2 + s_1^{18} s_3^7 s_7 s_9 + s_1^{36} s_3 s_7 s_9 + s_1^{10} s_3^4 s_5^3 s_9^2 + s_1^{14} s_3 s_5^4 s_7 s_{11} + s_1^7 s_3^{10} s_9^2 + s_1^{14} s_3^7 s_9 s_{11} + s_1^{16} s_3 s_5^2 s_{11} s_{15} + s_1^{16} s_3 s_7 s_9^2 s_{11} + s_1^{39} s_3 s_{13} + s_1^{13} s_3^{14} + s_1^{47} s_3 s_5 + s_1^5 s_3^{12} s_7^2 + s_1^{55} + s_1^{52} s_3 + s_1^{19} s_3^{12} + s_1^{14} s_3^{10} s_{11} + s_1^{16} s_3^4 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{19} s_5^2 s_{13}^2 + s_1^{15} s_3^2 s_7 s_9^3 + s_1^{17} s_3^4 s_{13} + s_1^2 s_3^3 s_5^5 s_7 + s_1^2 s_3^{11} s_4^5 + s_1^{13} s_3^8 s_7 s_{11} + s_1^2 s_3^8 s_5^4 s_9 + s_1^2 s_3^3 s_7 s_9^4 + s_1^2 s_3^3 s_7 s_9^2 s_{11} + s_1^{13} s_3^2 s_4^4 s_7 s_9 + s_1^5 s_3^{10} s_4^4 + s_1^8 s_3^2 s_5 s_7^2 s_{11}^2 + s_1^5 s_3^8 s_5 s_7^3 + s_1^{21} s_5 s_9 s_{15} + s_1^{13} s_3^9 s_{15} + s_1^{19} s_3^2 s_{13} s_{17} + s_1^8 s_3 s_5^4 s_9 s_{15} + s_1^{16} s_3^3 s_{15}^2 + s_1^{13} s_5^3 s_{17} + s_1^{15} s_5 s_9^2 s_{17} + s_1^{15} s_5 s_7 s_{13} s_{15} + s_1^{10} s_7 s_{11} s_{13} + s_1 s_3^{11} s_5 s_7 s_9 + s_1^5 s_3^3 s_5^5 s_7 s_9 + s_1^{13} s_3^4 s_5^3 s_{15} + s_1^{13} s_3^2 s_9 + s_1 s_3^3 s_5^2 s_9 s_{11} + s_1^9 s_3^3 s_7 s_9 + s_1^9 s_3^{10} s_5^2 + s_1^{17} s_3^{11} s_5 + s_1^{21} s_3^3 s_5^5 + s_1 s_3^{18} + s_1^{18} s_3^3 s_7 + s_1^{36} s_3^2 s_{13} + s_1^4 s_3^4 s_5^2 s_{11} + s_1 s_3^{14} s_5 s_7 + s_1 s_3^3 s_5^2 s_7 s_9^2 + s_1^{27} s_3 s_5^5 + s_1^{23} s_3^4 s_5 s_{15} + s_1^{12} s_3^3 s_7 s_9^3 + s_1^{24} s_3 s_5^2 s_9^2 + s_1^2 s_3^3 s_{15} +$

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

$$\begin{aligned}
 & s_1^{37} s_3 s_5 s_{15} + s_1^2 s_3 s_5^4 s_7 s_9 + s_1 s_3 s_5^7 s_7 s_9 + s_1 s_3 s_5^5 s_7 s_9 + s_1^3 s_3^{10} s_7 s_{15} + s_1^{26} s_3^3 s_5 s_{15} + s_1 s_3^3 s_5^9 + s_1 s_3^3 s_5 s_9 s_{11}^2 + \\
 & s_1 s_3^6 s_7 s_{15} + s_1^2 s_3^{14} s_{11} + s_1^4 s_3^6 s_3^3 s_9 + s_1^{10} s_3^3 s_7 s_{11}^2 + s_1^{16} s_5 s_7 s_9 + s_1^{10} s_5^9 + s_1^{10} s_5 s_9 s_{13} + s_1^{10} s_3 s_9^3 s_{15} + \\
 & s_1^{17} s_3^3 s_{17} + s_1^4 s_5^4 s_9^2 s_{13} + s_1^{11} s_3^{10} s_7^2 + s_1^4 s_3^4 s_5^6 s_9 + s_1^3 s_7 s_{17} + s_1^3 s_3^4 s_7 s_9 s_{17} + s_1^{10} s_3^4 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^{11} s_5^2 s_7 s_{17} + \\
 & s_1^{19} s_5^4 s_7 s_9 + s_1^2 s_3^2 s_7 s_{11}^3 + s_1^2 s_3 s_5^4 s_{11}^2 + s_1 s_3^3 s_5^6 s_9^2 + s_1^9 s_3^8 s_9 s_{13} + s_1^6 s_3^4 s_{11} s_{13}^2 + s_1^4 s_3^6 s_7 s_{13}^2 + s_1^{13} s_5^4 s_7 s_{15} + \\
 & s_1^9 s_3^5 s_9 s_{11} + s_1 s_3^4 s_5^7 s_7 + s_1^9 s_3^8 s_3^3 s_7 + s_1 s_3^{10} s_5^3 s_9 + s_1^5 s_5^5 s_7 s_9^2 + s_1^9 s_3^9 s_5^2 s_9 + s_1^9 s_3^{10} s_5 s_{11} + s_1^{23} s_5^2 s_7 s_{15} + \\
 & s_1^{14} s_5^3 s_{11} s_{15} + s_1 s_5^5 s_7 s_{11}^2 + s_1^9 s_3 s_5^5 s_9^2 + s_1 s_3^{12} s_7 s_{11} + s_1 s_3^{13} s_{15} + s_1^{25} s_3^3 s_5^2 s_{11} + s_1^2 s_3^{11} s_9 s_{11} + s_1^{14} s_3 s_7 s_{17} + \\
 & s_1^{20} s_3^3 s_{13}^2 + s_1^9 s_3 s_5^3 s_{11} + s_1 s_3^9 s_7 s_9 s_{11} + s_1 s_3^9 s_5 s_7 s_{15} + s_1^{18} s_{11}^2 s_{15} + s_1^{18} s_7 s_{13} s_{17} + s_1^{22} s_3 s_{15}^2 + s_1^{20} s_5 s_{15}^2 + \\
 & s_1^4 s_3^4 s_7 s_{17} + s_1^4 s_3^7 s_{13} s_{17} + s_1^{23} s_3^4 s_7 s_{13} + s_1^2 s_3^3 s_7 s_{17} + s_1^2 s_3^9 s_{11} s_{15} + s_1^2 s_3^3 s_7 s_{15}^2 + s_1^9 s_3^3 s_7 s_{15}^2 + s_1 s_3^5 s_5^2 s_7 s_{11}^2 + \\
 & s_1 s_7 s_7 s_{13} + s_1^3 s_7 s_9 s_{11}^2 + s_1^3 s_7 s_9^2 + s_1 s_5^5 s_9^2 s_{11} + s_1 s_3^2 s_5^3 s_{11} + s_1^5 s_5 s_9^2 + s_1^5 s_3 s_5 s_9^3 s_{15} + s_1 s_3^3 s_5^3 s_{15}^2 + s_1^3 s_5^3 s_9 s_{13} s_{15} + \\
 & s_1^3 s_5^3 s_9 s_{11} s_{17} + s_1^3 s_5^3 s_7 s_{15}^2 + s_1^3 s_3 s_7 s_9^3 s_{15} + s_1^4 s_7 s_{15}^2 + s_1^4 s_7 s_{13} s_{17} + s_1^4 s_7 s_9^2 s_{13} + s_1 s_5^2 s_{11}^4 + s_1 s_9^6 + \\
 & s_1 s_7 s_9^4 s_{11} + s_1 s_5^2 s_9^2 s_{11} s_{15} + s_1 s_3 s_9^3 s_{11}^3 + s_1 s_3 s_9^4 s_{15} + s_1 s_3 s_7 s_9^2 s_{13}^2 + s_1 s_3 s_7 s_9^2 s_{11} s_{15} + s_1^4 s_3^3 s_5^7 s_7 + \\
 & s_1 s_3^{11} s_7^3 + s_3 s_7^3 s_{13} + s_1^{10} s_3 s_5^2 s_9 s_{11} + s_1^{22} s_3^3 s_9 s_{15} + s_1^2 s_3^5 s_7 s_9 s_{15} + s_1 s_3^8 s_7 s_9 + s_3 s_9^6 s_7 s_9 + s_4 s_5^2 s_7 s_{13}^2 + \\
 & s_3 s_5^2 s_{15} + s_1^{10} s_3 s_5^5 s_7 + s_1^{16} s_3 s_5 s_7 s_9 s_{15} + s_1^{14} s_3^8 s_{17} + s_1^4 s_3^3 s_5 s_9 s_{13} s_{15} + s_1^4 s_3^3 s_5 s_9 s_{11} s_{17} + s_1^4 s_3^4 s_{13}^2 + \\
 & s_1^4 s_3^4 s_{11} s_{17} + s_1^{21} s_3 s_5 s_{11} s_{15} + s_1^4 s_3 s_5^3 s_7 s_9 s_{17} + s_1^3 s_3 s_5^2 s_7 s_{15} + s_1^7 s_3 s_5^3 s_{15}^2 + s_1^2 s_3 s_5^2 s_9^3 s_{13} + s_1^2 s_5^2 s_7 s_9^2 s_{15} + \\
 & s_1^2 s_3^3 s_7 s_{13}^2 + s_1^{17} s_3^3 s_4 s_9 + s_1^3 s_3^{11} s_5^2 s_9 + s_1^{11} s_3 s_5 s_7 s_{15} + s_1^{31} s_3^2 s_9^2 + s_1^{20} s_3^8 s_{11} + s_1 s_3^3 s_5^2 s_9^2 + s_1 s_3^{11} s_5^2 s_{11} + \\
 & s_3 s_9^9 s_7 + s_1^{32} s_3 s_5^4 + s_3 s_7^5 s_{11} + s_1 s_3^3 s_5^4 s_{11}^2 + s_3 s_5^5 s_7 s_9 s_{11} + s_3 s_5^6 s_{11}^2 + s_1^2 s_3^{10} s_5 s_7 s_{11} + s_1^2 s_3^6 s_7 s_{13} s_{15} + \\
 & s_1^5 s_3^{10} s_9 s_{11} + s_1^3 s_4^2 s_7 s_{13}^2 + s_1^9 s_3^5 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{19} s_3 s_5 s_{13} s_{15} + s_1^{30} s_3 s_{11}^2 + s_1^2 s_3 s_5 s_7 s_{11} s_{13} + s_1^2 s_3 s_5 s_7 s_9 s_{15} + \\
 & s_3 s_5^3 s_9^3 + s_3 s_5^3 s_9^2 s_{13} + s_1^2 s_3 s_5 s_7 s_9 s_{11}^2 + s_4 s_5^2 s_9 s_{11} s_{13} + s_3 s_5^2 s_{11} s_{13} + s_3 s_5^2 s_9 s_{15} + s_1^{17} s_3 s_{11}^2 s_{13} + s_3 s_5^2 s_9 s_{11}^3 + \\
 & s_3 s_5^2 s_9 s_{15} + s_3 s_5 s_7 s_9^2 s_{15} + s_3 s_5 s_7 s_{13}^2 + s_3 s_5 s_7 s_{11}^3 + s_3 s_5 s_7 s_{11} s_{15} + s_3 s_5^2 s_{15}^2 + s_2^2 s_7^2 s_{11} s_{13} + s_2^2 s_5^2 s_9 s_{15}^2 + \\
 & s_3^2 s_3^3 s_{13} s_{15} + s_1^5 s_3^6 s_5^5 s_7 + s_1^{15} s_3^4 s_9 s_{11} + s_1^{13} s_3^3 s_5^3 s_9^2 + s_1^9 s_3^3 s_5^3 s_{15} + s_1^3 s_3^{14} s_5^2 + s_1^{27} s_3^6 s_5^2 + s_1^2 s_3^5 s_5^3 s_{13} + \\
 & s_1^{35} s_5^4 + s_1^{21} s_3^3 s_5 s_9^2 + s_1^{10} s_5^5 s_7 s_{13} + s_1^2 s_3^4 s_5 s_7 s_{11}^2 + s_1^7 s_3^4 s_5 s_9^2 s_{13} + s_1^3 s_3^9 s_5^2 s_{15} + s_1^{25} s_3 s_5 s_{11}^2 + s_1^3 s_3^{10} s_5^3 s_7 + \\
 & s_1^{13} s_5^3 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{19} s_3 s_7 s_{13}^2 + s_1^{17} s_3 s_7 s_9 s_{19} + s_1^7 s_6^3 s_3^3 s_{15} + s_1^{19} s_3 s_{15} + s_1^{15} s_7 s_{19} + s_1^{13} s_3 s_3^3 s_7 s_{17} + s_1^{16} s_3 s_5^2 s_7 s_{19} + \\
 & s_1^{17} s_5 s_7 s_{19} + s_1^5 s_3^3 s_{11} s_{15}^2 + s_1^5 s_3^3 s_{11} s_{13} s_{17} + s_1^5 s_3^3 s_9 s_{15} s_{17} + s_1^5 s_3^3 s_9 s_{13} s_{19} + s_1^{29} s_7 s_{19} + s_1^{25} s_{11} s_{19} + \\
 & s_1^4 s_9^6 s_{11} + s_1^5 s_5^2 s_7 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^5 s_5^3 s_9 s_{11} s_{15} + s_1^5 s_3^3 s_7 s_{11} s_{17} + s_1^5 s_5^3 s_7 s_9 s_{19} + s_1^{11} s_3^4 s_{15} s_{17} + s_1^{11} s_3^4 s_{13} s_{19} + \\
 & s_1^4 s_5^3 s_9 s_{17} + s_1^{28} s_3^4 s_7 + s_1^7 s_3^8 s_5^2 s_7^2 + s_1^2 s_3^2 s_4^2 s_7 s_9 s_{11} + s_1^{18} s_6^5 s_7 + s_1^{16} s_5^2 s_7 s_9 s_{13} + s_1^{10} s_7 s_9 s_{15} + s_1^{10} s_3^{10} s_{15} + \\
 & s_1^{36} s_3 s_5 s_{11} + s_1^{32} s_3 s_5 s_{15} + s_1^{33} s_{11}^2 + s_1^{21} s_5^5 s_9 + s_1^{23} s_5^3 s_{17} + s_1^{21} s_5^3 s_{19} + s_1^{40} s_{15} + s_1^2 s_3^2 s_5^2 s_{11} + s_1^{10} s_3^3 s_3^3 s_{15} + \\
 & s_1^{12} s_3^2 s_7 s_{11} s_{19} + s_1^{14} s_3^4 s_7 s_{11}^2 + s_1^{26} s_3^4 s_{17} + s_1^{13} s_3^4 s_{11} s_{19} + s_1^2 s_3^4 s_{11}^3 + s_1^{10} s_3^4 s_{11} + s_1^2 s_3^2 s_5^2 s_9 s_{13} s_{15} + s_1^2 s_3^2 s_5^2 s_9 s_{11} s_{17} + \\
 & s_1^2 s_5^2 s_9 s_{19} + s_1^2 s_3^3 s_5^3 s_7 s_{19} + s_1^2 s_3 s_5^3 s_{15} + s_1^{23} s_3 s_7 s_9 s_{13} + s_1^{30} s_7 s_9^2 + s_1^4 s_5^4 s_7 s_9 s_{15} + s_1^4 s_3^8 s_7 s_{13} + s_1^2 s_3^5 s_5^3 s_{19} + \\
 & s_1^{17} s_5^2 s_{13} s_{15} + s_1^{14} s_5^3 s_9 s_{17} + s_1^5 s_5^2 s_{13}^2 + s_1^5 s_3^3 s_3^3 s_7 s_{19} + s_1^{13} s_3^4 s_{13} s_{17} + s_1^{17} s_3 s_{17} + s_1^{11} s_3 s_5^3 s_7 s_{19} + s_1^3 s_5^3 s_5^4 s_{17} + \\
 & s_1^{14} s_5^3 s_{11} s_{15} + s_1 s_3 s_5^2 s_7 s_{19} + s_1 s_5^3 s_4^2 s_{19} + s_1^{12} s_3^3 s_9 s_{19} + s_1^4 s_5^2 s_7 s_{11}^2 + s_1^{11} s_6^3 s_{11} s_{15} + s_1^{31} s_7 s_{17} + s_1^3 s_3^4 s_9 s_{11}^2 + \\
 & s_1^{19} s_5 s_9 s_{11}^2 + s_1^9 s_3^2 s_5^2 s_{13} s_{17} + s_1 s_3^6 s_5^2 s_{13}^2 + s_1^{18} s_9 s_{19} + s_1^{18} s_7 s_{11} s_{19} + s_1^4 s_5^2 s_{13} s_{15} + s_1^4 s_5^2 s_{11} s_{19} + s_1^{20} s_7 s_{11} s_{17} + \\
 & s_1 s_4^2 s_{13} + s_1 s_7^2 s_{19} + s_1 s_3 s_7 s_9^2 s_{19} + s_1^{16} s_6^6 s_9 + s_1^8 s_5^8 s_7 + s_6^3 s_6^5 s_7 + s_3^{10} s_5^5 + s_1^4 s_5^7 s_7 s_9 + s_1^2 s_4^4 s_5^2 s_7 s_9 + \\
 & s_1^4 s_8^8 s_{11} + s_1^4 s_3^{10} s_5^2 s_{11} + s_1^5 s_5^5 s_7 s_{11} + s_1^3 s_8^3 s_5^2 s_7 s_{11} + s_1^4 s_5^5 s_7 s_{11} + s_7 s_9 s_{11} + s_1^{14} s_3 s_5 s_9 s_{11} s_{13} + s_2^2 s_5^2 s_{11} s_{13} + \\
 & s_1^{14} s_5 s_7 s_9^2 s_{11} + s_1^{12} s_5 s_7 s_9 s_{11}^2 + s_1^8 s_5 s_7 s_{13} s_{15} + s_1^{19} s_5 s_7 s_9 s_{15} + s_1^7 s_5^3 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^{11} s_3^2 s_5 s_7 s_{13}^2 + s_1^7 s_5^3 s_7 s_9 s_{17} + \\
 & s_1^{10} s_5 s_9^2 s_{11} + s_1^3 s_8^3 s_5^3 s_{13} + s_1^{26} s_5 s_9 s_{15} + s_1^5 s_7^3 s_9 + s_1^7 s_5^4 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^{10} s_5^2 s_9 s_{11} s_{15} + s_1^{10} s_5^2 s_7 s_{11} s_{17} + \\
 & s_1^4 s_5^5 s_{13} + s_1^{12} s_3 s_5 s_9 s_{13}^2 + s_1^6 s_5 s_9 s_{11}^2 s_{13} + s_1^6 s_5 s_9^3 s_{17} + s_7 s_5 s_7 s_{11}^2 + s_1^5 s_5 s_7 s_{11} s_{13} + s_1^3 s_5 s_7 s_{13}^2 + s_5^2 s_9^2 s_{11} + \\
 & s_5 s_7^2 s_9^4 + s_5^4 s_9 s_{11} s_{15} + s_5 s_7^3 s_9^2 s_{11} + s_5 s_7^4 s_{11}^2 + s_5 s_7^5 s_{15} + s_2^2 s_5 s_{11} + s_2^2 s_5 s_9^2 s_{13} + s_5^2 s_{15}^2 + s_1^{12} s_3^3 s_5 s_7 s_{11}^2 + \\
 & s_1^{20} s_3 s_5^2 s_7 s_{15} + s_1^{14} s_3 s_7 s_9 s_{11}^2 + s_1^{13} s_3 s_5^2 s_7 s_{11}^2 + s_7 s_7 s_9^3 + s_3^{10} s_7 s_9^2 + s_3^{11} s_{11}^2 + s_3^{14} s_{13} + s_1^{24} s_4^3 s_{19} + \\
 & s_1^{12} s_8^3 s_{19} + s_1^{10} s_5 s_7 s_{13} + s_2^2 s_3^3 s_7^3 s_{13} + s_1^2 s_3 s_5^2 s_7 s_{11}^2 + s_1^8 s_3 s_{11}^4 + s_1^4 s_3^2 s_5^2 s_9 s_{13} + s_1^2 s_3^3 s_5 s_{11} s_{13} s_{15} + s_1^2 s_3^3 s_5 s_9 s_{11} s_{19} + \\
 & s_1^9 s_3^3 s_5^2 s_9^3 + s_1^3 s_3^5 s_5^3 s_9 + s_1^7 s_3^2 s_5^2 s_{15} s_{17} + s_1^7 s_3^2 s_5^2 s_{13} s_{19} + s_1^{18} s_3 s_{11}^2 + s_1 s_3^{10} s_{11} s_{13} + s_3 s_9^3 s_{13} + s_1^{10} s_3 s_9 s_{11}^2 + \\
 & s_1^2 s_3 s_5^2 s_7 s_9 s_{11} s_{13} + s_1^2 s_3 s_5^3 s_7 s_9 s_{19} + s_1^{12} s_3 s_7 s_{11}^3 + s_1^6 s_3 s_7 s_9 s_{13} s_{17} + s_1^6 s_3 s_7 s_{11} s_{17} + s_1 s_7 s_9 s_{11} s_{13} + \\
 & s_1^3 s_3 s_7 s_9^2 s_{17} + s_3 s_5^2 s_7 s_9 s_{11} s_{15} + s_3 s_5^2 s_7 s_9 s_{13}^2 + s_3^3 s_{11}^3 s_{13} + s_3^3 s_7 s_{13} + s_3^3 s_9 s_{19} + s_3^3 s_7 s_9 s_{15}^2 + s_3 s_5^3 s_9^2 s_{19} + \\
 & s_2^2 s_5^2 s_{11} s_{13} s_{15} + s_2^2 s_5^2 s_9 s_{11} s_{19} + s_1^3 s_3^8 s_7^4 + s_1^4 s_3^3 s_7^4 s_{15} + s_1^5 s_7^3 s_7 s_9 s_{13} + s_1^7 s_3^8 s_7 s_{11}^2 + s_1^{20} s_7 s_{13} s_{15} + s_1^5 s_3^6 s_9 s_{11} + \\
 & s_1^5 s_7^5 s_9 s_{15} + s_1^5 s_3^{10} s_5 s_{15} + s_1^{11} s_5^5 s_{19} + s_1 s_7^5 s_{19} + s_1^{15} s_9 s_{13} + s_1^7 s_3^2 s_7 s_9 s_{11} s_{15} + s_1^{19} s_3 s_7 s_9 s_{17} + s_1^3 s_3^7 s_7 s_9 s_{15} + \\
 & s_1^7 s_3^2 s_7 s_9 s_{13} + s_1^{15} s_7 s_{19} + s_1^{15} s_3^2 s_{17} + s_1^{15} s_3^2 s_{15} s_{19} + s_1^9 s_{11}^3 s_{13} + s_1^9 s_9 s_{11} s_{13}^2 + s_1^9 s_7 s_{11} s_{13} s_{15} + s_1^9 s_7 s_{11} s_{17} +
 \end{aligned}$$



### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

$$\begin{aligned}
& s_1 s_5 s_{11}^2 s_9^3 + s_1^3 s_5 s_{11}^2 s_9^2 s_7 + s_1^6 s_{11}^2 s_9 s_5^3 s_3 + s_3^2 s_{11}^2 s_9 s_5^2 s_8 + s_1^3 s_7^2 s_{11} s_9 + s_1^{21} s_{11}^2 s_9 s_3 + s_1^6 s_{11}^2 s_7^2 s_5^2 s_3 + \\
& s_1^{11} s_{11}^2 s_7 s_5^3 + s_1^{23} s_3 s_{11}^2 s_7 + s_1^{19} s_3 s_{11}^2 s_5 + s_1^{15} s_{11}^2 s_3^6 + s_1^7 s_5 s_{11} s_9^3 s_7 s_3 + s_1^{16} s_{11} s_9^2 s_5^2 + s_3^8 s_{11} s_9^2 s_1^2 + s_1^{18} s_5 s_{11} s_9^2 s_3 + \\
& s_7^3 s_{11} s_9 s_7 s_1^7 + s_1^{17} s_{11} s_9 s_3^3 s_3 + s_1^9 s_3 s_{11} s_7^2 + s_1^{16} s_{11} s_5^5 s_3 + s_7^2 s_5^2 s_{11} s_3^4 + s_1^{13} s_9^4 s_3^2 + s_1^6 s_9^3 s_7 s_5^3 + s_1^4 s_3^8 s_3^3 + \\
& s_1^{19} s_3^3 s_9^3 + s_1^{14} s_3^2 s_9^2 s_7 s_5^2 + s_3^8 s_9 s_7 s_1^6 + s_1^{24} s_3^2 s_9^2 s_7 + s_1^6 s_5^2 s_9^2 s_3^2 + s_1^{17} s_3^2 s_9^2 s_5 + s_1^{12} s_3^4 s_9 s_7 s_5^3 + s_3^8 s_9 s_7 s_5 s_1^{10} + \\
& s_1^{22} s_3^4 s_9 s_7 s_5 + s_1^8 s_3^6 s_9 s_5^4 + s_3^3 s_7 s_5^4 s_1^{19} + s_1^{16} s_3^9 s_7 s_5 + s_1^{13} s_5^6 s_3^4 + s_1^{22} s_3^6 s_5^3 + s_1^{38} s_3^4 s_5 + s_3^5 s_{19} s_{15} s_1^6 + s_3^5 s_{19} s_{13} s_1^8 + \\
& s_1^{15} s_{19} s_{11} s_5^2 + s_3^5 s_{17} s_1^6 + s_3^3 s_{17} s_{15} s_1^8 + s_3^5 s_{17} s_{13} s_1^{10} + s_1^{17} s_{17} s_{11} s_5^2 + s_1^5 s_5^2 s_{15}^2 s_7 s_3 + s_1^{15} s_{15} s_5^5 + s_1^{15} s_{13}^2 s_{11} s_3 + \\
& s_1^5 s_5^2 s_{13}^2 s_{11} s_3 + s_1^5 s_3^3 s_{13}^2 s_9 + s_1^{15} s_{13} s_{11} s_7 s_3^3 + s_1^5 s_5^2 s_{13} s_{11} s_7 s_3^3 + s_1^2 s_3^3 s_{13} s_5^2 s_3^3 + s_1^{21} s_{13} s_7 s_5 s_3^3 + s_1^{13} s_3^4 s_5^2 s_{13} s_7 + \\
& s_1^8 s_7^2 s_{13} s_5^4 + s_1^2 s_7^2 s_{13} s_5 s_3^7 + s_1^{15} s_{11}^3 s_7 + s_1^7 s_3 s_5 s_{11}^3 s_7 + s_1^{17} s_{11} s_9^3 + s_1^3 s_7^2 s_{11} s_9^3 + s_1^{25} s_7^2 s_{11} s_5 + s_3^5 s_9^2 s_5^2 s_1^{12} + \\
& s_1^{13} s_7^2 s_9^2 s_5^2 + s_1^2 s_5^4 s_{19} s_{11} s_3 + s_1^4 s_5^4 s_{17} s_{11} s_3 + s_1^3 s_8^8 s_{15} s_{13} + s_1^3 s_3^5 s_{15} s_{11}^2 + s_1^3 s_3^4 s_{15} s_9^2 s_7 + s_3^8 s_{15} s_7^2 s_1^2 + \\
& s_3^3 s_{15} s_5^6 s_1 + s_1^3 s_3^4 s_{13} s_{11} s_5 + s_1^{11} s_5^5 s_{13} s_9 s_7 + s_1^9 s_3^6 s_{13} s_5^3 + s_1 s_5^2 s_{11}^2 s_9 s_7 s_3^2 + s_1^{21} s_3 s_{11} s_5^4 + s_3^2 s_9^3 s_5^4 s_1^2 + \\
& s_1^3 s_5 s_9 s_7^2 s_3^8 + s_1^3 s_3 s_9 s_5^8 + s_3^{10} s_9 s_5 s_1^{11} + s_3^8 s_7^3 s_1^{10} + s_1^7 s_5^6 s_{11} s_7 + s_1^9 s_3 s_5^5 s_{11} s_7 + s_3^8 s_7^3 s_5^2
\end{aligned}$$

Der 11 bzw. 10-Bit Fall  $\det(M(11))$  besteht bei ausmultiplizierter Determinante aus der Summe von 2248 Produkten, welche durch Vereinfachungen auf 876 Produkte reduziert werden kann.

Um zu verdeutlichen, wie die Reduktion funktionieren kann, betrachten wir  $\det(M(5))$ , in welcher Ersetzungen durch die Formel  $0 = \det(M(4))$  vorgenommen werden.

$$\begin{aligned}
0 &= \det(M(4)) = s_1^3 s_3 + s_1^6 + s_3^2 + s_5 s_1 \\
0 &= \det(M(4)) \times s_1 s_3 = s_1^4 s_3^2 + s_1^7 s_3 + s_3^3 s_1 + s_1^2 s_5 s_3 \\
\mathbf{s_1^4 s_3^2} &= s_1^7 s_3 + s_3^3 s_1 + s_1^2 s_5 s_3 \\
0 &= \det(M(4)) \times s_1^4 = s_1^7 s_3 + s_1^{10} + s_3^2 s_1^4 + s_1^5 s_5 \\
\mathbf{s_1^7 s_3} &= s_1^{10} + s_3^2 s_1^4 + s_1^5 s_5 \\
\det(M(5)) &= s_1^7 s_3 + s_1^{10} + s_1 s_3^3 + s_1^2 s_3 s_5 + s_1^5 s_5 + s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 \\
&= (s_1^7 s_3 + s_1 s_3^3 + s_1^2 s_3 s_5) + s_1^{10} + s_1^5 s_5 + s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 \\
&= \mathbf{s_1^4 s_3^2} + s_1^{10} + s_1^5 s_5 + s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 \\
&= (s_1^4 s_3^2 + s_1^{10} + s_1^5 s_5) + s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 \\
&= \mathbf{s_1^7 s_3} + s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7
\end{aligned} \tag{3.19}$$

In der Formel für  $\det(M(5))$  wird dabei  $s_1^7 s_3 + s_1 s_3^3 + s_1^2 s_3 s_5$  durch  $\mathbf{s_1^4 s_3^2}$  und  $s_1^{10} + s_1^5 s_5$  durch  $\mathbf{s_1^7 s_3}$  ersetzt.

**Erklärung** Wird der Ansatz zur Korrektur von 1-Bit Fehlern auf 2-Bit Fehler angewendet um zu überprüfen, ob nicht ein höherer Fehler vorliegt, so steigt die Formellänge exponentiell zu der zu überprüften Fehleranzahl. Eine Erklärung, weshalb die Länge der Determinanten im 2-Bit Fall nicht konstant ist, kann wie folgt gegeben werden. Im Falle eines beliebigen Fehlers berechnen sich die Syndromkomponenten aus der Summe der entsprechenden alpha-Werte der H-Matrix.

Für den 1-Bit Fehlerfall sieht dies wie folgt aus:

$$\begin{aligned} s_1 &= \alpha^i \\ s_3 &= \alpha^{i^3} \\ s_5 &= \alpha^{i^5} \\ s_7 &= \alpha^{i^7} \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.21}$$

Der Wert  $i$  ist der Index der Position des Fehlers. Die Formeln, die sich für den 1-Bit Fehler ergeben, sind aus diesen Gleichungen leicht erklärbar.

$$\begin{aligned} s_3 &= s_1^3 = \alpha^{i^3} \\ s_5 &= s_1^5 = \alpha^{i^5} \\ s_7 &= s_1^7 = \alpha^{i^7} \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.23}$$

Für den 2-Bit Fehlerfall sehen diese wie folgt aus.

$$\begin{aligned} s_1 &= \alpha^i + \alpha^j \\ s_3 &= \alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} \\ s_5 &= \alpha^{i^5} + \alpha^{j^5} \\ s_7 &= \alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.25}$$

In diesem Fall ergibt sich, dass es für einige  $x$  eine Differenz zwischen  $s_x$  und  $s_1^x$  gibt.

$$\begin{aligned}
 s_1^2 &= \alpha^{i^2} + \alpha^{j^2} \\
 s_1^3 &= \alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{i^2}\alpha^j + \alpha^i\alpha^{j^2} \\
 s_1^4 &= \alpha^{i^4} + \alpha^{j^4} \\
 s_1^5 &= \alpha^{i^5} + \alpha^{j^5} + \alpha^{i^4}\alpha^j + \alpha^i\alpha^{j^4} \\
 s_1^6 &= \alpha^{i^6} + \alpha^{j^6} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^4} \\
 s_1^7 &= \alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{i^6}\alpha^j + \alpha^{i^5}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^4} + \alpha^i\alpha^{j^6} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^3} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^5} \\
 s_1^8 &= \alpha^{i^8} + \alpha^{j^8} \\
 s_1^9 &= \alpha^{i^9} + \alpha^{j^9} + \alpha^{i^8}\alpha^j + \alpha^i\alpha^{j^8} \\
 s_1^{10} &= \alpha^{i^{10}} + \alpha^{j^{10}} + \alpha^{i^8}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^8} \\
 s_1^{11} &= \alpha^{i^{11}} + \alpha^{j^{11}} + \alpha^{i^{10}}\alpha^j + \alpha^{i^9}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^8} + \alpha^{i^8}\alpha^{j^3} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^9} + \alpha^i\alpha^{j^{10}} \\
 s_1^{12} &= \alpha^{i^{12}} + \alpha^{j^{12}} + \alpha^{i^8}\alpha^{j^4} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^8} \\
 s_1^{13} &= \alpha^{i^{13}} + \alpha^{j^{13}} + \alpha^{i^{12}}\alpha^j + \alpha^{i^4}\alpha^{j^9} + \alpha^{i^5}\alpha^{j^8} + \alpha^{i^8}\alpha^{j^5} + \alpha^{i^9}\alpha^{j^4} + \alpha^i\alpha^{j^{12}} \\
 &\dots
 \end{aligned} \tag{3.27}$$

Diese Differenz wird in den Gleichungen für die verschiedenen Fehleranzahlen genutzt, indem sich ergibt, dass höhere Fehlerzahlen andere Werte von Syndromkomponenten ergeben, wodurch die Gleichungen nicht erfüllt werden. Wird ein 2-Bit Fehler angenommen und entsprechend die Syndromkomponenten ersetzt, ist diese Formel allgemeingültig.

$$\begin{aligned}
 0 &= s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 + s_1^7 s_3 \\
 0 &= (\alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{i^2}\alpha^j + \alpha^i\alpha^{j^2}) \times (\alpha^{i^7} + \alpha^{j^7}) \\
 &\quad + (\alpha^{i^5} + \alpha^{j^5})^2 + (\alpha^{i^3} + \alpha^{j^3}) \times (\alpha^{i^7} + \alpha^{j^7}) \\
 &\quad + (\alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{i^6}\alpha^j + \alpha^{i^5}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^4} + \alpha^i\alpha^{j^6} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^3} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^5}) \times (\alpha^{i^3} + \alpha^{j^3}) \\
 0 &= (\alpha^{i^{10}} + \alpha^{i^7}\alpha^{j^3} + \alpha^{i^9}\alpha^j + \alpha^{i^8}\alpha^{j^2}) + (\alpha^{i^3}\alpha^{j^7} + \alpha^{j^{10}} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^8} + \alpha^i\alpha^{j^9}) \\
 &\quad + \alpha^{i^{10}} + \alpha^{j^{10}} + \alpha^{i^{10}} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^7} + \alpha^{i^7}\alpha^{j^3} + \alpha^{j^{10}} \\
 &\quad + (\alpha^{i^{10}} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^7} + \alpha^{i^9}\alpha^j + \alpha^{i^8}\alpha^{j^2} + \alpha^{i^6}\alpha^{j^4} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^6} + \alpha^{i^7}\alpha^{j^3} + \alpha^{i^5}\alpha^{j^5}) + \\
 &\quad + (\alpha^{i^7}\alpha^{j^3} + \alpha^{j^{10}} + \alpha^{i^6}\alpha^{j^4} + \alpha^{i^5}\alpha^{j^5} + \alpha^{i^3}\alpha^{j^7} + \alpha^i\alpha^{j^9} + \alpha^{i^4}\alpha^{j^6} + \alpha^{i^2}\alpha^{j^8}) \\
 0 &= 4 \times \alpha^{i^{10}} + 4 \times \alpha^{i^7}\alpha^{j^3} + 2 \times \alpha^{i^9}\alpha^j + 2 \times \alpha^{i^8}\alpha^{j^2} + 4 \times \alpha^{i^3}\alpha^{j^7} + 2 \times \alpha^{i^2}\alpha^{j^8} + 2 \times \alpha^i\alpha^{j^9} \\
 &\quad + 4 \times \alpha^{j^{10}} + 2 \times \alpha^{i^6}\alpha^{j^4} + 2 \times \alpha^{i^4}\alpha^{j^6} + 2 \times \alpha^{i^5}\alpha^{j^5} \\
 0 &= 0
 \end{aligned} \tag{3.29}$$

Entsprechend der Aussage der Determinante  $\det(M(2)) = 0$ , gilt dies auch, falls ein 1-Bit Fehler als

$$\begin{aligned}
 0 &= s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 + s_1^7 s_3 \\
 &= \alpha^3 \alpha^7 + \alpha^{5^2} + \alpha^3 \alpha^7 + \alpha^7 \alpha^3 \\
 &= \alpha^{10} + \alpha^{10} + \alpha^{10} + \alpha^{10} = 0
 \end{aligned} \tag{3.31}$$

Wird ein 3-Bit Fehler eingesetzt, ist diese Gleichung nicht allgemein erfüllt.

$$\begin{aligned}
 0 &= s_1^3 s_7 + s_5^2 + s_3 s_7 + s_1^7 s_3 \\
 &= (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k)^3 \times (\alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{k^7}) \\
 &\quad + (\alpha^{i^5} + \alpha^{j^5} + \alpha^{k^5})^2 \\
 &\quad + (\alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{k^3}) \times (\alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{k^7}) \\
 &\quad + (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k)^7 \times (\alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{k^3}) \\
 &\quad \stackrel{?}{\neq} 0
 \end{aligned} \tag{3.33}$$

Auch für Fehler mit höher Bitzahl ist diese Gleichung nicht allgemein gültig.

Insgesamt sind die Formeln, um einen 2-Bit Fehler von größeren Fehlern zu unterscheiden wesentlich komplizierter als jene zur Unterscheidung von 1-Bit Fehlern.

Der vorgestellte Ansatz zur 1-Bit Fehlererkennung ist somit nur begrenzt für eine 2-Bit Fehlererkennung einsetzbar. Die Frage ist nun, ob eine einfachere Erkennung im 2-Bit Fehlerfall möglich ist.

### 3.2.2 Generelle 2-Bit Fehlererkennung und -korrektur

Im Folgenden wird die 2-Bit Fehlerkorrektur behandelt. Bei diesem Ansatz werden unter der spekulativen Annahme, dass ein 2-Bit Fehler aufgetreten ist, aus den Syndromkomponenten  $s_1$  und  $s_3$  die Fehlerpositionen  $i$  und  $j$  eines 2-Bit Fehlers bestimmt. Nach der spekulativen Berechnung der Fehlerstellen werden die Syndromkomponenten der potentiellen Fehlerstellen bestimmt und mit den vorhandenen höheren Syndromkomponenten verglichen. Die Vorgehensweise ist die folgende:

1. Bestimmung der Syndromkomponenten.
2. Ist das Syndrom gleich 0, so wurde kein Fehler festgestellt und der Vorgang ist beendet.
3. Gilt  $s_1^3 = s_3$ , so kann ein 1-Bit Fehler, aber kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und es wird mit den höheren Syndromkomponenten überprüft, ob es sich um einen 1-Bit Fehler handelt. Der Vorgang wird somit mit einer 1-Bit Korrektur und der Überprüfung, ob ein höherer Fehler vorliegt, beendet.
4. Spekulative Berechnung der Fehlerpositionen  $i$  und  $j$  unter der Annahme, dass ein 2-Bit

Fehler aufgetreten ist, aus den Syndromkomponenten  $s_1$  und  $s_3$ . Es muss gelten:

$$\begin{aligned} i &\neq j \\ \alpha^i + \alpha^j &= s_1 \\ \alpha^{3i} + \alpha^{3j} &= s_3 \end{aligned} \tag{3.35}$$

In einigen Fällen ist diese Berechnung nicht erfolgreich, z.B. falls durch null dividiert werden muss, kein Tabelleneintrag der Konstante (Erklärung siehe Abschnitt 2.3.2.2) vorhanden ist oder  $i$  und  $j$  gleich sind. Ist die Berechnung nicht erfolgreich, muss ein anderer Fehler als ein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und der Vorgang ist beendet. Ansonsten wird vorläufig angenommen, dass ein 2-Bit Fehler an Positionen  $i$  und  $j$  aufgetreten ist.

5. Berechnung der weiteren Syndromkomponenten  $s_{5,2}, s_{7,2}, s_{9,2}, \dots$  unter der Annahme, dass ein 2-Bit Fehler mit den spekulativ berechneten Fehlerpositionen  $i$  und  $j$  aufgetreten ist. Die Syndromkomponenten  $s_1$  und  $s_3$  wurden bereits zur Bestimmung von  $i$  und  $j$  verwendet und müssen somit nicht erneut aus  $i$  und  $j$  berechnet werden. Es wird also

$$\begin{aligned} s_{5,2} &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} \\ s_{7,2} &= \alpha^{7i} + \alpha^{7j} \\ s_{9,2} &= \alpha^{9i} + \alpha^{9j} \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.37}$$

aus den zuvor bestimmten Werten  $i, j$  berechnet

6. Die unter Annahme eines 2-Bit Fehlers berechneten Syndromkomponenten  $s_{5,2}, s_{7,2}, s_{9,2}, \dots$  werden mit den tatsächlich aufgetretenen Syndromkomponenten  $s_5, s_7, s_9, \dots$  verglichen.

$$\begin{aligned} s_{5,2} &\stackrel{?}{=} s_5 \\ s_{7,2} &\stackrel{?}{=} s_7 \\ s_{9,2} &\stackrel{?}{=} s_9 \\ &\dots \end{aligned} \tag{3.39}$$

Im Falle eines 2-Bit Fehlers müssen die Syndromkomponenten des berechneten 2-Bit Fehlers den tatsächlich festgestellten Syndromkomponenten entsprechen. Andernfalls muss ein Fehler mit mehr als 2-Bit aufgetreten sein.

Zur Berechnung der Fehlerpositionen kann prinzipiell ein beliebiges Verfahren verwendet werden. Wir verweisen hier auf Abschnitt 2.3.2.2, in welchem wir das Verfahren nach Okano-Imai [OI87] vorgestellt haben. Ebenso ist ein Verfahren anwendbar, bei welchem nach einem Suchverfahren (nach Chien[Chi64]) die Nullstellen des Lokatorpolynoms zweitens Grades als Fehlerstellen bestimmt.

**Weitere Aussagen** Betrachten wir zunächst einen binären BCH Code mit Codeabstand  $d = 11$ . Dieser Code hat die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7, s_9$ . Nehmen wir an, es wurde ein durch



den Code codiertes Wort übertragen.

Falls möglich, sei aus  $s_1$  und  $s_3$  entsprechend der Gleichungen  $s_1 = \alpha^i + \alpha^j$  und  $s_3 = \alpha^{3i} + \alpha^{3j}$  durch ein beliebiges Verfahren die Fehlerstellen  $i$  und  $j$  berechnet worden. Die folgenden Gleichungen sind in diesem Fall zu prüfen:

$$\begin{aligned}\alpha^{5i} + \alpha^{5j} &\stackrel{?}{=} s_5 \\ \alpha^{7i} + \alpha^{7j} &\stackrel{?}{=} s_7 \\ \alpha^{9i} + \alpha^{9j} &\stackrel{?}{=} s_9\end{aligned}\tag{3.41}$$

Es können die folgenden Szenarien aufgetreten sein:

- Ist das Syndrom gleich 0, ist kein Fehler oder ein mindestens 11-Bit Fehler aufgetreten.
- Ansonsten: Scheitert die Berechnung von  $i$  und  $j$ , kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein.
- Ansonsten: Gelten alle Gleichungen, so ist ein 2-Bit Fehler oder ein mindestens 9-Bit Fehler aufgetreten (Code korrigiert maximal 2-Bit und erkennt zusätzlich bis zu 8-Bit Fehler).
- Ansonsten: Gilt **nicht**  $\alpha^{5i} + \alpha^{5j} = s_5$ , so kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und der Fehler muss ein mindestens 3-Bit Fehler sein.
- Ansonsten: Gilt  $\alpha^{5i} + \alpha^{5j} = s_5$  aber **nicht**  $\alpha^{7i} + \alpha^{7j} = s_7$ , so kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und der Fehler muss ein mindestens 5-Bit Fehler sein.
- Ansonsten: Gilt lediglich **nicht**  $\alpha^{9i} + \alpha^{9j} = s_9$ , so kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und der Fehler muss ein mindestens 7-Bit Fehler sein.

**Generell gilt:** Ein BCH-Code mit Syndromkomponenten bis  $s_p$  besitzt Codeabstand  $d = p + 2$  und kann generell bis zu  $(d - 1)$ -Bit Fehler erkennen. Wird eine 2-Bit Fehlerkorrektur durchgeführt, können nicht alle  $(d - 1)$ -Bit Fehler und  $(d - 2)$ -Bit Fehler erkannt werden. Bei einer 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung können somit alle bis zu  $(d - 3)$ -Bit Fehler erkannt werden.

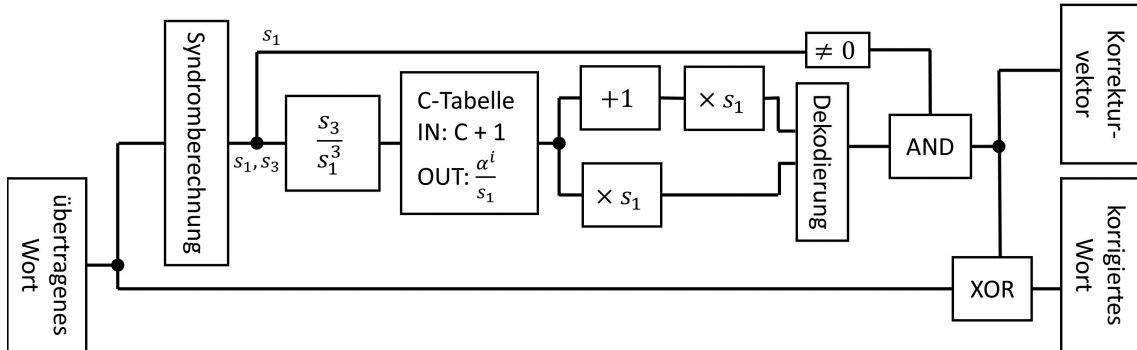
Gilt also  $s_5 = s_{5,2}, s_7 = s_{7,2}, \dots, s_p = s_{p,2}$ , so liegt kein 1-Bit Fehler, kein 3-Bit Fehler, ... und kein bis zu  $(p - 1)$ -Bit Fehler vor. Es ist weiterhin möglich, dass ein 0-Bit Fehler oder ein höherer Fehler vorliegt. Bei einem unerkannten Fehler müsste bei einem Codeabstand von  $d$  ein mindestens  $(d - 2)$ -Bit Fehler aufgetreten sein.

Unterscheiden sich  $s_5, s_7, \dots, s_n$  von  $s_{5,2}, s_{7,2}, \dots, s_{p,2}$ , so liegt kein 2-Bit-Fehler vor. Im Falle eines Unterschieds kann zusätzlich folgendes ausgesagt werden: Gelten  $s_3 = s_{3,2}, s_5 = s_{5,2}, s_7 = s_{7,2}, \dots, s_x = s_{x,2}$  mit  $x < p$ ,  $x$  ungerade, aber  $s_{x+2} \neq s_{x+2,2}$ , dann kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein und der aufgetretene Fehler muss mindestens ein  $x$ -Bit Fehler sein.

### 3.2.2.1 Schaltung der 2-Bit Korrektur

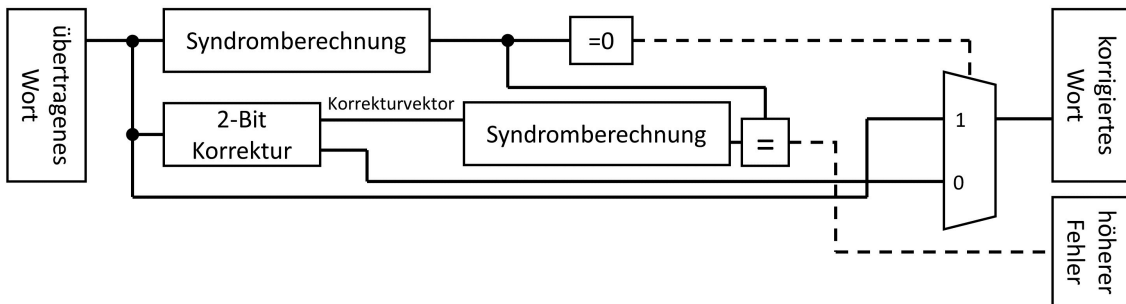
Die Überprüfung auf einen höheren Fehler wird durch die folgenden beiden Abbildungen veranschaulicht. Abbildung 3.2 zeigt die 2-Bit Korrektur ohne Überprüfung auf höhere Fehler. Ab-

Abbildung 3.2 veranschaulicht das beschriebene Verfahren mit enthaltener Überprüfung auf höhere Fehler.



**Abbildung 3.2:** Schematische Schaltung der 2-Bit Dekodierung ohne Überprüfung. Die C-Tabelle gibt für den Fall eines Wertes, der keinem 2-Bit Fehler entspricht, den Nullvektor aus.

Das Schema 3.2 basiert auf einer Transformation des Lokatorpolynoms, wie in Abschnitt 2.3.2.2 beschrieben. Dabei werden durch eine Tabelle aus transformierten Syndromkomponenten die Nullstellen des Lokatorpolynoms bzw. die Fehlerpositionen abgeleitet. Diese Fehlerpositionen werden anschließend im Wort durch Invertieren (**XOR** jedes Bits mit 1) korrigiert.



**Abbildung 3.3:** Schematische Schaltung der 2-Bit Dekodierung mit zusätzlicher Überprüfung auf höhere Fehler. Es wird angenommen, dass der Fehlervektor nach der Dekodierung der Fehler als Ausgabe der Korrektur verfügbar ist.

Das Schema 3.3 zeigt dazu die zusätzliche Schaltung, welche für eine zusätzliche Erkennung höherer Fehler eingesetzt werden kann. Während die Schaltung zur Korrektur von 2-Bit Fehler bekannt ist, stellt die Ergänzung um eine beliebige Fehlererkennung einen wichtigen Beitrag dieser Arbeit dar.

Die Korrektur für 2-Bit Fehler und zusätzliche Überprüfung auf höhere Fehler besteht hier aus den folgenden Schritten:

**1. Syndromberechnung**

Aus dem übertragenen Wort werden die Syndromkomponenten bestimmt. Die Anzahl der Syndromkomponenten ist vom gewählten BCH Code abhängig, zur Korrektur von 2-Bit Fehlern werden 2 Syndromkomponenten ( $s_1$  und  $s_3$ ) benötigt. Die weiteren Syndromko-

ponenten werden für die Erkennung höherer Fehler erforderlich (z.B.  $s_5, s_7, s_9$ ). Die Berechnung der Syndromkomponenten des übertragenen Wortes muss lediglich einmal durchgeführt werden, eine zweite Schaltung innerhalb der 2-Bit Korrektur ist nicht notwendig. Im Falle eines 1-Bit oder 2-Bit Fehlers müssen  $S \neq 0$  und spezifischer  $s_1 \neq 0$  gelten. Im Fall, dass  $s_1 = 0$ , wird keine Korrektur durchgeführt und der Korrekturvektor wird auf den Nullvektor gesetzt.

2. **Berechnung  $C + 1 = \frac{s_3}{s_1^3}$**   
 Aus den Syndromkomponenten  $s_1$  und  $s_3$  wird ein Wert  $C + 1$  berechnet, aus welchem beide Fehlerstellen bestimmt werden können. Dieser Wert  $C + 1$  wird zur Bestimmung der Nullstellen des Lokatorpolynoms verwendet. Eine Berechnung des Wertes ist nicht möglich, falls  $s_1^3 = 0$ . In diesem Fehlerfall kann ein Default Wert (0) und der Fehlerstatus auf einem weiteren Kanal ausgegeben werden, damit die Korrektur abgebrochen werden kann (nicht in der schematischen Abbildung enthalten).
3. **Tabelle  $C + 1$  zu  $\frac{\alpha^i}{s_1}$**   
 Eine Tabelle wird verwendet, um die transformierten Syndromkomponenten einer transformierten Fehlerstelle zuzuordnen. Diese Tabelle erhält  $C + 1$  als Eingabe und gibt die erste Fehlerstelle in Form  $\frac{\alpha^i}{s_1}$  aus.
4. **Multiplikation mit  $s_1$**   
 Durch die Multiplikation von  $\frac{\alpha^i}{s_1}$  mit  $s_1$  wird  $\frac{\alpha^i}{s_1} \times s_1 = \alpha^i$  bestimmt. In dem Fall, dass der Fehler einem 1-Bit Fehler, aber keinem 2-Bit Fehler entspricht, gilt  $s_1^3 = s_3$ , somit  $C + 1 = 1$ . Für diesen Wert definieren wir das Ergebnis der C-Tabelle als den Wert 0. Durch die Folgeoperationen wird diese Ausgabe 0 durch Aufaddieren von  $s_1$  die Fehlerstelle eines 1-Bit Fehlers und korrigiert diesen stattdessen.
5. **Berechnen der zweiten Fehlerstelle  $\alpha^j = \alpha^i + s_1$**   
 Die zweite Fehlerstelle  $\alpha^j$  wird durch Addition von  $s_1$  auf  $\alpha^i$  oder durch Addition  $\frac{\alpha^j}{s_1} = \frac{\alpha^i}{s_1} + 1$  mit anschließender Multiplikation  $\frac{\alpha^j}{s_1} \times s_1 = \alpha^j$  berechnet.
6. **Dekodieren und Korrigieren**  
 Bei dem Dekodieren wird aus  $\alpha^i$  und  $\alpha^j$  der Korrekturvektor bestimmt. Dieser Korrekturvektor weißt den Wert 1 an den Positionen  $i, j$  auf, Alle anderen Komponenten sind 0. Eine Korrektur findet durch ein **XOR** des Korrekturvektors mit dem übertragenen Wort statt. Ist  $s_1 = 0$ , so kann kein 2-Bit oder 1-Bit Fehler aufgetreten sein, daher wird in diesem Fall keine Korrektur durchgeführt.
7. **Überprüfung: Vergleich mit weiteren Syndromkomponenten**  
 Nach der spekulativen 2-Bit Korrektur können entweder die Werte  $\alpha^{5i} + \alpha^{5j}$ ,  $\alpha^{7i} + \alpha^{7j}$ ,  $\alpha^{9i} + \alpha^{9j}$  berechnet werden oder der erwartete Fehlervektor bestimmt (Nullvektor mit 1 an den Positionen  $i, j$ ) und durch eine Syndromberechnung aus diesem das erwartete Syndrom. In beiden Fällen muss das beobachtete Syndrom den erwarteten Werten entsprechen, wenn es sich um einen 2-Bit Fehler gehandelt hat. Ist ein anderer, erkennbarer Fehler aufgetreten, so kann es keine Übereinstimmung geben. In diesem Fall kann durch die in aufsteigender Reihenfolge erste nicht übereinstimmende Syndromkomponente die Mindestanzahl aufgetretener Fehler eingrenzen.

Im Folgenden betrachten wir verschiedene Varianten, dieses Verfahren in Hardware zu implementieren und betrachten dazu die Laufzeit des *längsten Pfades*. Der *längste Pfad* sagt aus, wie viele Gatterstufen nach Anlegen der Eingabewerte durchlaufen werden müssen, bis die Ausgabe dem korrekten Wert entspricht. Um eine allgemeine Aussage treffen zu können, verwenden wir als Referenz die Länge der Codewörter  $N$ , wobei  $N \leq 2^M - 1, M \in \mathbf{N}$ .

#### 3.2.2.2 VHDL Implementierung

In diesem Abschnitt stellen wir eine VHDL Implementierung des Verfahrens zur Korrektur von 2-Bit Fehlern mit zusätzlicher Überprüfung von mehrstelligen Fehlern dar. Als Beispiel wird ein BCH Code über  $GF(2^4)$  gewählt. Das verwendete Galoisfeld  $GF(2^4)$  wurde durch das Modularpolynom 101001 bzw.  $x^5 + x^3 + 1$  generiert. Die VHDL Implementierung ist in Komponenten unterteilt, welche jeweils Eingangs- und Ausgangssignale besitzen.

**Syndromberechnung** Die Berechnung des Syndroms erhält als Eingang das übertragene Wort und gibt die Syndromkomponenten aus. In diesem Fall sind die Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5$ . Die einzelnen Bits der Syndromkomponenten werden als XOR Gleichung über Bits des übertragenen Worts entsprechend der H-Matrix gebildet.

---

```
1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4 -- Defines a design entity
5 entity syndromkomponenten is
6     PORT (
7         input : IN bit_vector(0 to 30);
8         s1 : OUT bit_vector(0 to 4);
9         s3 : OUT bit_vector(0 to 4);
10        s5 : OUT bit_vector(0 to 4)
11    );
12 end syndromkomponenten;
13
14 architecture behavioral of syndromkomponenten is
15 begin
16
17 s1(0) <= input(4) XOR input(6) XOR input(8) XOR input(9) XOR
        input(10) XOR input(12) XOR input(13) XOR input(17) XOR
        input(18) XOR input(19) XOR input(20) XOR input(21) XOR
        input(24) XOR input(25) XOR input(27) XOR input(30);
18 s1(1) <= input(3) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(8) XOR
        input(9) XOR input(11) XOR input(12) XOR input(16) XOR input
        (17) XOR input(18) XOR input(19) XOR input(20) XOR input(23)
        XOR input(24) XOR input(26) XOR input(29);
19 s1(2) <= input(2) XOR input(7) XOR input(9) XOR input(11) XOR
        input(12) XOR input(13) XOR input(15) XOR input(16) XOR
```

### 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

```
    input (20) XOR input (21) XOR input (22) XOR input (23) XOR
    input (24) XOR input (27) XOR input (28) XOR input (30);
20 s1 (3) <= input (1) XOR input (6) XOR input (8) XOR input (10) XOR
    input (11) XOR input (12) XOR input (14) XOR input (15) XOR
    input (19) XOR input (20) XOR input (21) XOR input (22) XOR
    input (23) XOR input (26) XOR input (27) XOR input (29);
21 s1 (4) <= input (0) XOR input (5) XOR input (7) XOR input (9) XOR
    input (10) XOR input (11) XOR input (13) XOR input (14) XOR
    input (18) XOR input (19) XOR input (20) XOR input (21) XOR
    input (22) XOR input (25) XOR input (26) XOR input (28);
22
23 s3 (0) <= input (2) XOR input (3) XOR input (4) XOR input (6) XOR
    input (7) XOR input (8) XOR input (9) XOR input (10) XOR input
    (13) XOR input (16) XOR input (17) XOR input (22) XOR input (24)
    XOR input (25) XOR input (27) XOR input (29);
24 s3 (1) <= input (1) XOR input (3) XOR input (4) XOR input (6) XOR
    input (8) XOR input (12) XOR input (13) XOR input (14) XOR input
    (16) XOR input (17) XOR input (18) XOR input (19) XOR input (20)
    XOR input (23) XOR input (26) XOR input (27);
25 s3 (2) <= input (3) XOR input (4) XOR input (5) XOR input (7) XOR
    input (8) XOR input (9) XOR input (10) XOR input (11) XOR input
    (14) XOR input (17) XOR input (18) XOR input (23) XOR input (25)
    XOR input (26) XOR input (28) XOR input (30);
26 s3 (3) <= input (2) XOR input (4) XOR input (5) XOR input (7) XOR
    input (9) XOR input (13) XOR input (14) XOR input (15) XOR input
    (17) XOR input (18) XOR input (19) XOR input (20) XOR input (21)
    XOR input (24) XOR input (27) XOR input (28);
27 s3 (4) <= input (0) XOR input (3) XOR input (6) XOR input (7) XOR
    input (12) XOR input (14) XOR input (15) XOR input (17) XOR
    input (19) XOR input (23) XOR input (24) XOR input (25) XOR
    input (27) XOR input (28) XOR input (29) XOR input (30);
28
29 s5 (0) <= input (2) XOR input (4) XOR input (5) XOR input (6) XOR
    input (7) XOR input (8) XOR input (10) XOR input (11) XOR input
    (14) XOR input (15) XOR input (16) XOR input (21) XOR input (22)
    XOR input (24) XOR input (26) XOR input (29);
30 s5 (1) <= input (1) XOR input (4) XOR input (8) XOR input (10) XOR
    input (11) XOR input (12) XOR input (13) XOR input (14) XOR
    input (16) XOR input (17) XOR input (20) XOR input (21) XOR
    input (22) XOR input (27) XOR input (28) XOR input (30);
31 s5 (2) <= input (3) XOR input (4) XOR input (6) XOR input (8) XOR
    input (11) XOR input (15) XOR input (17) XOR input (18) XOR
    input (19) XOR input (20) XOR input (21) XOR input (23) XOR
    input (24) XOR input (27) XOR input (28) XOR input (29);
32 s5 (3) <= input (2) XOR input (3) XOR input (4) XOR input (9) XOR
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
    input(10) XOR input(12) XOR input(14) XOR input(17) XOR
    input(21) XOR input(23) XOR input(24) XOR input(25) XOR
    input(26) XOR input(27) XOR input(29) XOR input(30);
33 s5(4) <= input(0) XOR input(1) XOR input(2) XOR input(4) XOR
    input(5) XOR input(8) XOR input(9) XOR input(10) XOR input
    (15) XOR input(16) XOR input(18) XOR input(20) XOR input(23)
    XOR input(27) XOR input(29) XOR input(30);
34
35 end behavioral;
```

---

**Listing 3.1:** VHDL Skript zur Berechnung der Syndromkomponenten

**Berechnung von  $C'$**  Bei dieser Berechnung wird zu eingehenden Syndromkomponenten  $s_1$  und  $s_3$  der Index  $C' = \log_{\alpha}(C-1) = \log_{\alpha}\left(\frac{s_3}{s_1}\right)$  bestimmt. Im Code werden die folgenden Schritte getätigt:

- Bestimmung des Exponenten  $i$  von  $\alpha^i = s_3$  durch eine Tabelle  $s3\_ex = \log_{\alpha}(s_3)$ .
- Bestimmung des Exponenten  $i$  von  $\alpha^i = s_1^{-3}$  durch eine Tabelle aus  $s_1$ :  $s1\_3\_ex = \log_{\alpha}(s_1^{-3})$
- Bestimmung des Exponenten  $i$  von  $\alpha^i = \frac{s_3}{s_1}$  durch Addition  $C' = s3\_ex + s1\_3\_ex$  (Ganzzahlige Addition)

Die Indexe sind als Exponenten entsprechend der Basis  $\alpha$  zu verstehen. Im Code wird  $C'$  vereinfacht als  $C$  bezeichnet.

---

```
1
2 library IEEE;
3 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
4
5 -- Defines a design entity
6 entity c_berechnen is
7     PORT(
8         s1 : IN bit_vector(0 to 4);
9         s3 : IN bit_vector(0 to 4);
10        C :  OUT bit_vector(0 to 4)
11    );
12 end c_berechnen;
13
14 architecture behavioral of c_berechnen is
15
16 function to_exponent(input : in bit_vector(0 to 4)) return
    bit_vector is
17 variable result : bit_vector(0 to 4);
18 begin
19     case input is
```

### 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

```
20     when "00001" => result := "00000";
21     when "00010" => result := "00001";
22     when "00100" => result := "00010";
23     when "01000" => result := "00011";
24     when "10000" => result := "00100";
25     when "01001" => result := "00101";
26     when "10010" => result := "00110";
27     when "01101" => result := "00111";
28     when "11010" => result := "01000";
29     when "11101" => result := "01001";
30     when "10011" => result := "01010";
31     when "01111" => result := "01011";
32     when "11110" => result := "01100";
33     when "10101" => result := "01101";
34     when "00011" => result := "01110";
35     when "00110" => result := "01111";
36     when "01100" => result := "10000";
37     when "11000" => result := "10001";
38     when "11001" => result := "10010";
39     when "11011" => result := "10011";
40     when "11111" => result := "10100";
41     when "10111" => result := "10101";
42     when "00111" => result := "10110";
43     when "01110" => result := "10111";
44     when "11100" => result := "11000";
45     when "10001" => result := "11001";
46     when "01011" => result := "11010";
47     when "10110" => result := "11011";
48     when "00101" => result := "11100";
49     when "01010" => result := "11101";
50     when "10100" => result := "11110";
51     when others => result := "00000";
52     end case;
53     return result;
54 end to_exponent;
55
56
57 function exp_min_3_index(input : in bit_vector(0 to 4)) return
    bit_vector is
58 variable result : bit_vector(0 to 4);
59 begin
60     case input is
61         when "00001" => result := "00000";
62         when "00010" => result := "11100";
63         when "00011" => result := "10100";
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
64     when "00100" => result := "11001";
65     when "00101" => result := "01001";
66     when "00110" => result := "10001";
67     when "00111" => result := "11011";
68     when "01000" => result := "10110";
69     when "01001" => result := "10000";
70     when "01010" => result := "00110";
71     when "01011" => result := "01111";
72     when "01100" => result := "01110";
73     when "01101" => result := "01010";
74     when "01110" => result := "11000";
75     when "01111" => result := "11101";
76     when "10000" => result := "10011";
77     when "10001" => result := "10010";
78     when "10010" => result := "01101";
79     when "10011" => result := "00001";
80     when "10100" => result := "00011";
81     when "10101" => result := "10111";
82     when "10110" => result := "01100";
83     when "10111" => result := "11110";
84     when "11000" => result := "01011";
85     when "11001" => result := "01000";
86     when "11010" => result := "00111";
87     when "11011" => result := "00101";
88     when "11100" => result := "10101";
89     when "11101" => result := "00100";
90     when "11110" => result := "11010";
91     when "11111" => result := "00010";
92     when others => result := "00000";
93     end case;
94     return result;
95 end exp_min_3_index;
96
97 function add(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
98 constant m : integer := 5;
99 constant modulo : bit_vector(0 to 4) := "11111"; -- max val =
    30, mod is 31
100 variable carry : bit := '0';
101 variable dummy : bit := '0';
102 variable v_temp : bit_vector(0 to 5);
103 variable ret : bit_vector(0 to 4);
104
105 begin
106     --v_temp := (0 to 4 => v1, others => '0');
107     v_temp := (others => '0');
```



```

108     for i in m-1 downto 0 loop
109         v_temp(i) := (v_temp(i+1) and v2(i)) or (v1(i) and v2(i)
110             ) or (v_temp(i+1) and v1(i));
111     end loop;
112     if (v_temp(0) = '1') then -- modulo
113         carry := '0';
114         for i in m-1 downto 0 loop
115             dummy := (modulo(i) and carry) or (modulo(i) and
116                 not v_temp(i+1)) or (carry and not v_temp(i+1));
117             v_temp(i+1) := v_temp(i+1) xor carry xor modulo(i);
118             carry := dummy;
119         end loop;
120     end if;
121     if (v_temp = "011111") then -- modulo
122         v_temp := "000000";
123     end if;
124     ret := v_temp(1 to 5);
125     return ret;
126 end add;
127
128 --signal s1_ex : bit_vector(0 to 4) := (others=>'0');
129 signal s3_ex : bit_vector(0 to 4) := (others=>'0');
130 signal s1_3_ex : bit_vector(0 to 4) := (others=>'0');
131
132 begin
133
134 --s1_ex <= to_exponent(s1);
135 s3_ex <= to_exponent(s3);
136 s1_3_ex <= exp_min_3_index(s1);
137 C <= add(s3_ex, s1_3_ex);
138
139 end behavioral;

```

Listing 3.2: VHDL Skript zur Berechnung von  $C'$ 

**C Tabelle** Die Tabelle zum Berechnen der Fehlerstellen bekommt den Wert  $C' = \log_{\alpha}(C - 1)$  als Eingabe und gibt  $ex = \frac{\alpha^i}{s_1}$  aus, wobei  $i$  eine Fehlerstelle ist. Die zweite Fehlerstelle entspricht  $\frac{\alpha^{i+s_1}}{s_1} = \frac{\alpha^i}{s_1} + 1$ . Die einzelnen Ausgangsbits werden aus einem OR über verschiedene Belegungen des Wertes  $C'$  gebildet. Dabei werden zunächst alle Werte  $C'$  und die jeweils erwünschten Ausgangssignale  $ex(C')$  entsprechend den zugrundeliegenden Fehlern bestimmt. Für jedes Bit des Ausgangssignals  $ex$  wird anschließend eine Formel gebildet, welches dieses Bit auf 1 setzt, falls sie erfüllt ist. Dabei werden die Werte  $C'$ , bei welchen dieses Bit 1 ist per OR als Unterformeln

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

kombiniert. Jede Formel eines Werts  $C'$  wird dabei als eine Kombination von AND und NOT über die einzelnen Bitstellen dargestellt. Gilt beispielsweise  $C' = 11001$  dann ist diese Unterformeln:

$$C(0) \text{ AND } C(1) \text{ AND NOT } C(2) \text{ AND NOT } C(3) \text{ AND } C(4)$$

Eine Gesamtformel für ein Ausgangsbit kann wie folgt aussehen, falls Stelle 0 von  $ex$  für die Werte  $C' = 11001$  und  $C' = 01010$  den Wert 1 erhält, sonst 0.

$$\begin{aligned} ex(0) \leftarrow & (C(0) \text{ AND } C(1) \text{ AND NOT } C(2) \text{ AND NOT } C(3) \text{ AND } C(4)) \\ & \text{OR ( NOT } C(0) \text{ AND } C(1) \text{ AND NOT } C(2) \text{ AND } C(3) \text{ AND NOT } C(4)) \end{aligned} \quad (3.43)$$

Diese Formeln werden für jedes Ausgangsbit erzeugt.

---

```
1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4 -- Defines a design entity
5 entity c_tabelle is
6     PORT (
7         C : IN bit_vector(0 to 4);
8         ex : OUT bit_vector(0 to 4)
9     );
10 end c_tabelle;
11
12 architecture behavioral of c_tabelle is
13 begin
14
15
16 ex(0) <= (C(0) AND C(1) AND NOT C(2) AND NOT C(3) AND C(4)) OR
17         (NOT C(0) AND C(1) AND NOT C(2) AND NOT C(3) AND C(4))
18         OR
19         (C(0) AND NOT C(1) AND NOT C(2) AND C(3) AND NOT C(4));
20
21 ex(1) <= (NOT C(0) AND C(1) AND NOT C(2) AND NOT C(3) AND C(4))
22         OR
23         (NOT C(0) AND C(1) AND NOT C(2) AND C(3) AND NOT C(4))
24         OR
25         (NOT C(0) AND C(1) AND C(2) AND C(3) AND NOT C(4)) OR
26         (C(0) AND NOT C(1) AND C(2) AND NOT C(3) AND C(4)) OR
27         (NOT C(0) AND NOT C(1) AND C(2) AND NOT C(3) AND C(4))
28         OR
29         (C(0) AND NOT C(1) AND C(2) AND NOT C(3) AND NOT C(4))
30         OR
31         (C(0) AND C(1) AND C(2) AND NOT C(3) AND NOT C(4));
32
33 ex(2) <= (NOT C(0) AND NOT C(1) AND C(2) AND C(3) AND C(4)) OR
```

### 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

```

29      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
30      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
31      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) ) OR
32      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
33      ( C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) ) OR
34      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) ) ;
35
36  ex ( 3 ) <= ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
37      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND C ( 4 ) )
        OR
38      ( NOT C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
39      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
40      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
41      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
42      ( NOT C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) ;
43
44  ex ( 4 ) <= ( C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
45      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
46      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
47      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
48      ( NOT C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND NOT C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND C ( 4 ) ) OR
49      ( NOT C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND C ( 4 ) )
        OR
50      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) ) OR
51      ( C ( 0 ) AND NOT C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) )
        OR
52      ( C ( 0 ) AND C ( 1 ) AND C ( 2 ) AND NOT C ( 3 ) AND NOT C ( 4 ) ) ;
53
54
55  end behavioral ;

```

**Listing 3.3:** VHDL Skript zur Implementierung der C-Tabelle

**Berechnung der Fehlerstellen** Die Berechnung der Fehlerstellen erhält den Exponenten  $ex$  von  $\frac{\alpha^i}{s_1}$  ( $i$  ist eine Fehlerstelle) und  $s_1$  als Eingabe und gibt die beiden Fehlerstellen  $e1$  und  $e2$  aus. Dabei wird wie folgt verfahren:

- Bestimme den Exponenten von  $\frac{\alpha^i}{s_1} + 1$  aus einer Tabelle durch Eingabe von  $ex$ ,  $exp\_ex\_p1 = \log_{\alpha}(\alpha^{ex} + 1)$ .
- Bestimme den Exponenten  $exp\_s1 = \log_{\alpha}(s_1)$

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

- Rechne die Fehlerstellen  $e1 = ex + exp\_s1$  und  $e2 = exp\_ex\_p1 + exp\_s1$  (Ganzzahlige Addition).

```
1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4 -- Defines a design entity
5 entity fehlerstellen is
6     PORT(
7         ex : IN bit_vector(0 to 4);
8         s1 : IN bit_vector(0 to 4);
9         e1 : OUT bit_vector(0 to 4);
10        e2 : OUT bit_vector(0 to 4)
11    );
12 end fehlerstellen;
13
14 architecture behavioral of fehlerstellen is
15
16 function add(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
17 constant m : integer := 5;
18 constant modulo : bit_vector(0 to 4) := "11111"; -- max val =
19     30, mod is 31
20 variable carry : bit := '0';
21 variable dummy : bit := '0';
22 variable v_temp : bit_vector(0 to 5);
23 variable ret : bit_vector(0 to 4);
24
25 begin
26     --v_temp := (0 to 4 => v1, others => '0');
27     v_temp := (others => '0');
28     for i in m-1 downto 0 loop
29         v_temp(i) := (v_temp(i+1) and v2(i)) or (v1(i) and v2(i)
30             ) or (v_temp(i+1) and v1(i));
31         v_temp(i+1) := v_temp(i+1) xor v1(i) xor v2(i);
32     end loop;
33     if (v_temp(0) = '1') then -- modulo
34         carry := '0';
35         for i in m-1 downto 0 loop
36             dummy := (modulo(i) and carry) or (modulo(i) and
37                 not v_temp(i+1)) or (carry and not v_temp(i+1));
38             v_temp(i+1) := v_temp(i+1) xor carry xor modulo(i);
39             carry := dummy;
40         end loop;
41     end if;
42     if (v_temp = "011111") then -- modulo
```

### 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

```
40     v_temp := "000000";
41   end if;
42   ret := v_temp(1 to 5);
43   return ret;
44 end add;
45
46 function to_exponent(input : in bit_vector(0 to 4)) return
  bit_vector is
47 variable result : bit_vector(0 to 4);
48 begin
49   case input is
50     when "00001" => result := "00000";
51     when "00010" => result := "00001";
52     when "00100" => result := "00010";
53     when "01000" => result := "00011";
54     when "10000" => result := "00100";
55     when "01001" => result := "00101";
56     when "10010" => result := "00110";
57     when "01101" => result := "00111";
58     when "11010" => result := "01000";
59     when "11101" => result := "01001";
60     when "10011" => result := "01010";
61     when "01111" => result := "01011";
62     when "11110" => result := "01100";
63     when "10101" => result := "01101";
64     when "00011" => result := "01110";
65     when "00110" => result := "01111";
66     when "01100" => result := "10000";
67     when "11000" => result := "10001";
68     when "11001" => result := "10010";
69     when "11011" => result := "10011";
70     when "11111" => result := "10100";
71     when "10111" => result := "10101";
72     when "00111" => result := "10110";
73     when "01110" => result := "10111";
74     when "11100" => result := "11000";
75     when "10001" => result := "11001";
76     when "01011" => result := "11010";
77     when "10110" => result := "11011";
78     when "00101" => result := "11100";
79     when "01010" => result := "11101";
80     when "10100" => result := "11110";
81     when others => result := "00000";
82   end case;
83   return result;
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
84 end to_exponent;
85
86 function exponent_plus_one(input : in bit_vector(0 to 4))
    return bit_vector is
87 variable result : bit_vector(0 to 4);
88 begin
89     case input is
90         when "00101" => result := "00011";
91         when "11010" => result := "11101";
92         when "11100" => result := "00010";
93         when "00011" => result := "00101";
94         when "10110" => result := "01111";
95         when "10101" => result := "11011";
96         when "01100" => result := "10100";
97         when "10001" => result := "10010";
98         when "11001" => result := "00100";
99         when "01001" => result := "11000";
100        when "01111" => result := "10110";
101        when "00110" => result := "01010";
102        when "01011" => result := "10111";
103        when "01010" => result := "00110";
104        when "11011" => result := "10101";
105        when "10111" => result := "01011";
106        when "11000" => result := "01001";
107        when "00000" => result := "11111";
108        when "00010" => result := "11100";
109        when "00001" => result := "01110";
110        when "01000" => result := "10011";
111        when "01110" => result := "00001";
112        when "10011" => result := "01000";
113        when "00111" => result := "10000";
114        when "01101" => result := "11110";
115        when "11110" => result := "01101";
116        when "00100" => result := "11001";
117        when "10100" => result := "01100";
118        when "10000" => result := "00111";
119        when "11101" => result := "11010";
120        when "10010" => result := "10001";
121        when others => result := "00000";
122    end case;
123    return result;
124 end exponent_plus_one;
125
126 signal exp_s1 : bit_vector(0 to 4);
127 signal exp_ex_p1 : bit_vector(0 to 4);
```

```

128
129 begin
130
131 exp_s1 <= to_exponent(s1);
132 exp_ex_p1 <= exponent_plus_one(ex);
133
134 e1 <= add(ex, exp_s1);
135
136 e2 <= add(exponent_plus_one(ex), exp_s1);
137
138 end behavioral;

```

---

**Listing 3.4:** VHDL Skript zur Berechnung der Fehlerstellen

**Prüfen auf Mehrbitfehler** Der Vorteil unseres Ansatzes ist nun, dass aus den Fehlerstellen geprüft wird, ob ein Fehler mit mehr als zwei Bit aufgetreten ist. Die Positionen  $e1$  und  $e2$  werden dazu durch Tabellen in  $\alpha^{e1}$ ,  $\alpha^{e2}$ ,  $\alpha^{e1 \times 3}$ ,  $\alpha^{e2 \times 3}$ ,  $\alpha^{e1 \times 5}$ ,  $\alpha^{e2 \times 5}$  überführt, die Exponenten jeweils modulo  $2^m - 1$ . Diese werden per XOR aufaddiert und müssen den Syndromkomponenten im Falle eines Zweibitfehlers entsprechen. Andernfalls handelt es sich um einen Fehler mit mehr als 2 Bit.

---

```

1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4 -- Defines a design entity
5 entity mehrbit_test is
6     PORT(
7         e1 : IN bit_vector(0 to 4);
8         e2 : IN bit_vector(0 to 4);
9         s1 : IN bit_vector(0 to 4);
10        s3 : IN bit_vector(0 to 4);
11        s5 : IN bit_vector(0 to 4);
12        b1 : OUT boolean;
13        b3 : OUT boolean;
14        b5 : OUT boolean
15    );
16 end mehrbit_test;
17
18 architecture behavioral of mehrbit_test is
19
20 function from_exponent(input : in bit_vector(0 to 4)) return
    bit_vector is
21 variable result : bit_vector(0 to 4);
22 begin
23     case input is
24         when "00000" => result := "00001";

```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
25     when "00001" => result := "00010";
26     when "00010" => result := "00100";
27     when "00011" => result := "01000";
28     when "00100" => result := "10000";
29     when "00101" => result := "01001";
30     when "00110" => result := "10010";
31     when "00111" => result := "01101";
32     when "01000" => result := "11010";
33     when "01001" => result := "11101";
34     when "01010" => result := "10011";
35     when "01011" => result := "01111";
36     when "01100" => result := "11110";
37     when "01101" => result := "10101";
38     when "01110" => result := "00011";
39     when "01111" => result := "00110";
40     when "10000" => result := "01100";
41     when "10001" => result := "11000";
42     when "10010" => result := "11001";
43     when "10011" => result := "11011";
44     when "10100" => result := "11111";
45     when "10101" => result := "10111";
46     when "10110" => result := "00111";
47     when "10111" => result := "01110";
48     when "11000" => result := "11100";
49     when "11001" => result := "10001";
50     when "11010" => result := "01011";
51     when "11011" => result := "10110";
52     when "11100" => result := "00101";
53     when "11101" => result := "01010";
54     when "11110" => result := "10100";
55     when others => result := "00000";
56     end case;
57     return result;
58 end from_exponent;
59
60
61 function exp_three(input : in bit_vector(0 to 4)) return
    bit_vector is
62 variable result : bit_vector(0 to 4);
63 begin
64     case input is
65     when "10000" => result := "11110";
66     when "11011" => result := "01011";
67     when "00111" => result := "10000";
68     when "00100" => result := "10010";
```



```
69     when "00101" => result := "00111";
70     when "00001" => result := "00001";
71     when "00011" => result := "01111";
72     when "01101" => result := "10111";
73     when "00010" => result := "01000";
74     when "11101" => result := "10110";
75     when "01110" => result := "01101";
76     when "10010" => result := "11001";
77     when "10011" => result := "10100";
78     when "01010" => result := "10001";
79     when "01000" => result := "11101";
80     when "01100" => result := "11000";
81     when "11000" => result := "11111";
82     when "10100" => result := "00101";
83     when "01111" => result := "00100";
84     when "11010" => result := "11100";
85     when "01001" => result := "00110";
86     when "11100" => result := "10011";
87     when "10101" => result := "11010";
88     when "11001" => result := "01110";
89     when "10111" => result := "00010";
90     when "11110" => result := "01001";
91     when "10001" => result := "10101";
92     when "10110" => result := "11011";
93     when "11111" => result := "01010";
94     when "00110" => result := "00011";
95     when "01011" => result := "01100";
96     when others => result := "00000";
97     end case;
98     return result;
99 end exp_three;
100
101 function exp_5(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector
    is
102 variable result : bit_vector(0 to 4);
103 begin
104     case input is
105     when "11011" => result := "00100";
106     when "00111" => result := "11000";
107     when "10010" => result := "10100";
108     when "00110" => result := "10101";
109     when "10100" => result := "01011";
110     when "00100" => result := "10011";
111     when "11101" => result := "00011";
112     when "11001" => result := "00101";
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
113     when "11110" => result := "01010";
114     when "00001" => result := "00001";
115     when "10110" => result := "01111";
116     when "11010" => result := "11101";
117     when "01111" => result := "11100";
118     when "00011" => result := "11010";
119     when "01000" => result := "00110";
120     when "01101" => result := "10000";
121     when "01100" => result := "11001";
122     when "00010" => result := "01001";
123     when "10001" => result := "00010";
124     when "01011" => result := "10010";
125     when "10000" => result := "11111";
126     when "10011" => result := "11011";
127     when "11111" => result := "01101";
128     when "01001" => result := "10001";
129     when "00101" => result := "01100";
130     when "01010" => result := "10111";
131     when "01110" => result := "00111";
132     when "10111" => result := "11110";
133     when "11000" => result := "01110";
134     when "10101" => result := "01000";
135     when "11100" => result := "10110";
136     when others => result := "00000";
137     end case;
138     return result;
139 end exp_5;
140
141 signal norm_e1 : bit_vector(0 to 4);
142 signal norm_e2 : bit_vector(0 to 4);
143
144 signal n_s1 : bit_vector(0 to 4);
145 signal n_s3 : bit_vector(0 to 4);
146 signal n_s5 : bit_vector(0 to 4);
147
148 begin
149
150 norm_e1 <= from_exponent(e1);
151 norm_e2 <= from_exponent(e2);
152
153 n_s1 <= (norm_e1 XOR norm_e2);
154 n_s3 <= (exp_three(norm_e1) XOR exp_three(norm_e2));
155 n_s5 <= (exp_5(norm_e1) XOR exp_5(norm_e2));
156
157 b1 <= n_s1 = s1;
```

```

158 b3 <= n_s3 = s3;
159 b5 <= n_s5 = s5;
160
161
162 end behavioral;

```

---

**Listing 3.5:** VHDL Skript zum Prüfen auf Mehrbitfehler

**Dekodieren der Korrekturwerte** Die beiden Fehlerstellen werden dekodiert, somit aus der Exponentialdarstellung  $e_1, e_2$  zu Bitvektoren  $e_{1\_full}, e_{2\_full}$ , bei welchen die entsprechende Position des Fehlers den Wert 1 hat, alle anderen Positionen den Wert 0. Diese Bitvektoren für beide Fehlerstellen werden anschließend auf das übertragene Wort per XOR aufaddiert, wodurch die Fehler korrigiert werden. Ob korrigiert wird, entscheidet das Signal *decode*, welches den Wert 1 besitzt, falls die Fehlerüberprüfung den 2-Bit Fehler nicht widerlegen kann, sonst 0.

---

```

1 library IEEE;
2 use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
3
4 -- Defines a design entity
5 entity dekodieren is
6     PORT(
7         e1 :      IN bit_vector(0 to 4);
8         e2 :      IN bit_vector(0 to 4);
9         decode : IN boolean;
10        input  : IN bit_vector(0 to 30);
11        output : OUT bit_vector(0 to 30)
12    );
13
14
15 end dekodieren;
16
17 architecture behavioral of dekodieren is
18     signal e1_full : bit_vector(0 to 30) := (others=>'0');
19     signal e2_full : bit_vector(0 to 30) := (others=>'0');
20     signal dec : bit := '0';
21 begin
22
23     dec <= '1' when decode else '0';
24
25     e1_full(0) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2)
26         AND NOT e1(3) AND NOT e1(4));
27     e1_full(1) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2)
28         AND NOT e1(3) AND e1(4));
29     e1_full(2) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2)
30         AND e1(3) AND NOT e1(4));

```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
28 e1_full(3) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2)
    AND e1(3) AND e1(4));
29 e1_full(4) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND
    NOT e1(3) AND NOT e1(4));
30 e1_full(5) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND
    NOT e1(3) AND e1(4));
31 e1_full(6) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND
    e1(3) AND NOT e1(4));
32 e1_full(7) <= dec AND ( NOT e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND
    e1(3) AND e1(4));
33 e1_full(8) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND
    NOT e1(3) AND NOT e1(4));
34 e1_full(9) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND
    NOT e1(3) AND e1(4));
35 e1_full(10) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND
    e1(3) AND NOT e1(4));
36 e1_full(11) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND
    e1(3) AND e1(4));
37 e1_full(12) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND NOT
    e1(3) AND NOT e1(4));
38 e1_full(13) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND NOT
    e1(3) AND e1(4));
39 e1_full(14) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND e1
    (3) AND NOT e1(4));
40 e1_full(15) <= dec AND ( NOT e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND e1
    (3) AND e1(4));
41 e1_full(16) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2) AND
    NOT e1(3) AND NOT e1(4));
42 e1_full(17) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2) AND
    NOT e1(3) AND e1(4));
43 e1_full(18) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2) AND
    e1(3) AND NOT e1(4));
44 e1_full(19) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND NOT e1(2) AND
    e1(3) AND e1(4));
45 e1_full(20) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND NOT
    e1(3) AND NOT e1(4));
46 e1_full(21) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND NOT
    e1(3) AND e1(4));
47 e1_full(22) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND e1
    (3) AND NOT e1(4));
48 e1_full(23) <= dec AND ( e1(0) AND NOT e1(1) AND e1(2) AND e1
    (3) AND e1(4));
49 e1_full(24) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND NOT
    e1(3) AND NOT e1(4));
50 e1_full(25) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND NOT
```

### 3.2 2-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

```
    e1(3) AND e1(4));
51 e1_full1(26) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND e1
    (3) AND NOT e1(4));
52 e1_full1(27) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND NOT e1(2) AND e1
    (3) AND e1(4));
53 e1_full1(28) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND NOT e1
    (3) AND NOT e1(4));
54 e1_full1(29) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND NOT e1
    (3) AND e1(4));
55 e1_full1(30) <= dec AND ( e1(0) AND e1(1) AND e1(2) AND e1(3)
    AND NOT e1(4));
56
57 e2_full1(0) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2)
    AND NOT e2(3) AND NOT e2(4));
58 e2_full1(1) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2)
    AND NOT e2(3) AND e2(4));
59 e2_full1(2) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2)
    AND e2(3) AND NOT e2(4));
60 e2_full1(3) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2)
    AND e2(3) AND e2(4));
61 e2_full1(4) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND
    NOT e2(3) AND NOT e2(4));
62 e2_full1(5) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND
    NOT e2(3) AND e2(4));
63 e2_full1(6) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND
    e2(3) AND NOT e2(4));
64 e2_full1(7) <= dec AND ( NOT e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND
    e2(3) AND e2(4));
65 e2_full1(8) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND
    NOT e2(3) AND NOT e2(4));
66 e2_full1(9) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND
    NOT e2(3) AND e2(4));
67 e2_full1(10) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND
    e2(3) AND NOT e2(4));
68 e2_full1(11) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND
    e2(3) AND e2(4));
69 e2_full1(12) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND NOT
    e2(3) AND NOT e2(4));
70 e2_full1(13) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND NOT
    e2(3) AND e2(4));
71 e2_full1(14) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND e2
    (3) AND NOT e2(4));
72 e2_full1(15) <= dec AND ( NOT e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND e2
    (3) AND e2(4));
73 e2_full1(16) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2) AND
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
    NOT e2(3) AND NOT e2(4));
74 e2_full1(17) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2) AND
    NOT e2(3) AND e2(4));
75 e2_full1(18) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2) AND
    e2(3) AND NOT e2(4));
76 e2_full1(19) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND NOT e2(2) AND
    e2(3) AND e2(4));
77 e2_full1(20) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND NOT
    e2(3) AND NOT e2(4));
78 e2_full1(21) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND NOT
    e2(3) AND e2(4));
79 e2_full1(22) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND e2
    (3) AND NOT e2(4));
80 e2_full1(23) <= dec AND ( e2(0) AND NOT e2(1) AND e2(2) AND e2
    (3) AND e2(4));
81 e2_full1(24) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND NOT
    e2(3) AND NOT e2(4));
82 e2_full1(25) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND NOT
    e2(3) AND e2(4));
83 e2_full1(26) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND e2
    (3) AND NOT e2(4));
84 e2_full1(27) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND NOT e2(2) AND e2
    (3) AND e2(4));
85 e2_full1(28) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND NOT e2
    (3) AND NOT e2(4));
86 e2_full1(29) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND NOT e2
    (3) AND e2(4));
87 e2_full1(30) <= dec AND ( e2(0) AND e2(1) AND e2(2) AND e2(3)
    AND NOT e2(4));
88
89 output <= input xor e1_full1 xor e2_full1;
90
91 end behavioral;
```

---

**Listing 3.6:** VHDL Skript zum Dekodieren

**Testbench** Um die VHDL Implementierung zu testen, wurde ein Testbench erstellt, welcher alle Fehler von 1-Bit bis 3-Bit Fehlern auf das Codewort *help\_word* setzt und diese durch die Korrektur laufen lässt.

---

```
1 library ieee;
2 use ieee.std_logic_1164.all;
3
4
5 entity my_entity_tb is
```

```
6 end my_entity_tb;
7
8 architecture tb of my_entity_tb is
9
10     COMPONENT syndromkomponenten
11     PORT(
12     input : IN bit_vector(0 to 30);
13     s1 : OUT bit_vector(0 to 4);
14     s3 : OUT bit_vector(0 to 4);
15     s5 : OUT bit_vector(0 to 4)
16     );
17     END COMPONENT;
18
19     COMPONENT c_berechnen
20     PORT(
21     s1 : IN bit_vector(0 to 4);
22     s3 : IN bit_vector(0 to 4);
23     C : OUT bit_vector(0 to 4)
24     );
25     END COMPONENT;
26
27     COMPONENT c_tabelle
28     PORT(
29     C : IN bit_vector(0 to 4);
30     ex : OUT bit_vector(0 to 4)
31     );
32     END COMPONENT;
33
34     COMPONENT fehlerstellen
35     PORT(
36     ex : IN bit_vector(0 to 4);
37     s1 : IN bit_vector(0 to 4);
38     e1 : OUT bit_vector(0 to 4);
39     e2 : OUT bit_vector(0 to 4)
40     );
41     END COMPONENT;
42
43     COMPONENT dekodieren
44     PORT(
45     e1 : IN bit_vector(0 to 4);
46     e2 : IN bit_vector(0 to 4);
47     input : IN bit_vector(0 to 30);
48     output : OUT bit_vector(0 to 30)
49     );
50     END COMPONENT;
```

### 3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler

---

```
51
52 -- Inputs
53 signal input_tb : bit_vector(0 to 30) :=
    "00000000000000000000000000000000";
54
55 -- inbetween
56 signal s1_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
57 signal s3_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
58 signal s5_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
59 signal C_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
60 signal ex_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
61 signal e1_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
62 signal e2_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
63 signal correct_corrected : boolean;
64
65 -- Outputs
66 signal output_tb : bit_vector(0 to 30) :=
    "00000000000000000000000000000000";
67 signal b1_tb : boolean := False;
68 signal b3_tb : boolean := False;
69 signal b5_tb : boolean := False;
70
71 constant help_word : bit_vector(0 to 30) :=
    "000000000000000110010000111100010";
72 constant help_invword : bit_vector(0 to 30) :=
    "11111111111111001101111000011101";
73
74 begin
75 -- connecting testbench signals with half_adder.vhd
76 u1 : entity work.syndromkomponenten port map (input =>
    input_tb, s1 => s1_tb, s3 => s3_tb, s5 => s5_tb);
77 u2 : entity work.c_berechnen port map (s1 => s1_tb, s3 =>
    s3_tb, C => C_tb);
78 u3 : entity work.c_tabelle port map (C => C_tb, ex => ex_tb
    );
79 u4 : entity work.fehlerstellen port map (ex => ex_tb, s1 =>
    s1_tb, e1 => e1_tb, e2 => e2_tb);
80 u5 : entity work.dekodieren port map (e1 => e1_tb, e2 =>
    e2_tb, decode => correct_corrected, input => input_tb,
    output => output_tb);
81 u6 : entity work.mehrbit_test port map (e1 => e1_tb, e2 =>
    e2_tb, s1 => s1_tb, s3 => s3_tb, s5 => s5_tb, b1 =>
    b1_tb, b3 => b3_tb, b5 => b5_tb);
82
83 correct_corrected <= b1_tb AND b3_tb AND b5_tb;
```



```
84
85     -- Stimulus process
86     stim_proc: process
87     begin
88         -- hold reset state for 100 ns.
89
90         --input_tb <= "00000000000000000000000000000000";
91         input_tb <= help_word;
92         wait for 100 ns;
93
94         -- 1 Bit Errors
95         for i in 30 downto 0 loop
96             input_tb <= help_word;
97             input_tb(i) <= help_invword(i);
98             wait for 10 ns;
99         end loop;
100
101         wait for 20 ns;
102
103         -- 2 Bit Errors
104         for i in 30 downto 0 loop
105             input_tb <= help_word;
106             input_tb(i) <= help_invword(i);
107             for j in i-1 downto 0 loop
108                 input_tb(j) <= help_invword(j);
109                 wait for 10 ns;
110                 input_tb(j) <= help_word(j);
111             end loop;
112         end loop;
113
114         wait for 20 ns;
115
116         -- 3 Bit Errors
117         for i in 30 downto 0 loop
118             input_tb <= help_word;
119             input_tb(i) <= help_invword(i);
120             for j in i-1 downto 0 loop
121                 input_tb(j) <= help_invword(j);
122                 for k in j-1 downto 0 loop
123                     input_tb(k) <= help_invword(k);
124                     wait for 10 ns;
125                     input_tb(k) <= help_word(k);
126                 end loop;
127                 input_tb(j) <= help_word(j);
128             end loop;
```

```
129     end loop ;
130
131     wait ;
132     end process ;
133
134 end tb ;
```

---

**Listing 3.7:** VHDL Testbench

Es ergibt sich, dass für das gezeigte Codewort und den Nullvektor alle 2-Bit Fehler korrigiert werden und alle 1-Bit sowie 3-Bit Fehler erkannt werden.

#### 3.2.2.3 Softwareimplementierung und Vergleich zur Determinantenberechnung

Neben der VHDL Implementierung für eine hardwarenahe, parallele Lösung wurde eine sequentielle Softwarevariante implementiert, um exemplarisch zu vergleichen, wie sich der Ansatz zur spekulativen Berechnung mit anschließendem Vergleich im Gegensatz zur Berechnung der Determinanten verhält. Dazu wurde ein 4-Bit korrigierender BCH Code durch den Code in Anhang 5.5 erzeugt und eine Reihe von Durchläufen für verschiedene Fehler durchgeführt (Code siehe Anhang 5.9).

Dabei wird pro Fehler wie folgt vorgegangen:

- Spekulative Berechnung
  - Berechnung der Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
  - Berechnung eines Einbitfehlers durch Syndromkomponente  $s_1$
  - Berechnung eines Zweitbitfehlers durch Syndromkomponenten  $s_1, s_3$
  - Vergleich der Ergebnisse mit höheren Syndromkomponenten
- Determinanten im Voraus berechnen
  - Berechnung der Syndromkomponenten  $s_1, s_3, s_5, s_7$
  - Berechnung der Determinanten
  - Falls 1-Bit Fehler: Berechnung eines Einbitfehlers durch Syndromkomponente  $s_1$
  - Falls 2-Bit Fehler: Berechnung eines Zweitbitfehlers durch Syndromkomponenten  $s_1, s_3$

Die Determinanten wurden dabei wie auf folgende Gleichungen reduziert:

- $det(2) = s_1$
- $det(3) = s_1^3 + s_3$
- $det(4) = s_1^3 s_3 + s_1 s_5 + s_1^6 + s_3^2$
- $det(5) = s_1 s_3^3 + s_5^2 + s_1^7 s_3 + s_1^2 s_3 s_5 + s_1^{10} + s_1^3 s_7 + s_1^5 s_5 + s_3 s_7$

Die Erwartungshaltung zu dem Vergleich ist zunächst, dass im Falle eines 2-Bit Fehlers die spekulative Berechnung schneller sein sollte, da in beiden Fällen die 2-Bit Korrektur durchzuführen ist. Im Falle eines 1-Bit, 3-Bit bzw. 4-Bit Fehlers hängt es davon ab, wie aufwändig die Berechnung der 2-Bit Korrektur gegenüber der Berechnung aller Determinanten ist.

Getestet und verglichen wurden Laufzeiten für einen bis zu 4-Bit korrigierenden BCH Code bei 2-Bit Korrektur. Der Code basiert auf dem Galoisfeld  $GF(2^7)$ , erzeugt durch das Modularpolynom  $x^7 + x^3 + 1$  (10001001 wobei niedrigste Stelle rechts). Da die Versuche auf einem Rechner durchgeführt werden, auf welchem noch weitere Prozesse laufen, schwanken die Laufzeiten ein wenig. Da bei geringen Fehleranzahl die Fehleranzahl sehr gering ist, wird das Experiment mehrfach hintereinander wiederholt, um eine vergleichbare Zeit zu erhalten. Über diesen Gesamtdurchlauf wird dann in einem zweiten Schritt der Durchschnitt gebildet, um Schwankungen auszugleichen.

#### **Ergebnisse 2-Bit Korrektur (2 Syndromkomponenten):**

Hier werden 2 Syndromkomponenten verwendet. Es erfolgt eine 2-Bit Korrektur, keine höhere Erkennung. Für 3-Bit und 4-Bit Fehler ist es in diesem Fall möglich, dass diese nicht erkannt oder falsch korrigiert werden.

- Alle 127 1-Bit Fehler (100 Wiederholungen um ein messbares Ergebnis zu erhalten, Mittelung über 10 Durchläufe)
  - Spekulativ: 0,76 Sekunden (16514 Korrekturen pro Sekunde)  
*Dies bedeutet, dass es im Durchschnitt 0,76 Sekunden gedauert hat, 100 mal jeden einzelnen 1-Bit Fehler zu konstruieren und durch den Ansatz der spekulativen Fehlerüberprüfung mit 2 Syndromkomponenten korrigieren zu lassen. Dabei wird eine spekulative 1-Bit Korrektur gestartet und getestet, ob das Ergebnis entsprechend der zweiten Syndromkomponente korrekt ist. Zusätzlich wird eine 2-Bit Korrektur durchgeführt und geprüft, ob die Berechneten Fehlerstellen das Syndrom ergeben*
  - Determinante: 0,6 Sekunden (20853 Korrekturen pro Sekunde)  
*Dies bedeutet, dass es im Durchschnitt 0,6 Sekunden gedauert hat, 100 mal jeden einzelnen 1-Bit Fehler zu konstruieren und durch den Ansatz der bekannten Fehlerkorrektur korrigieren zu lassen. Hierbei werden die ersten beiden vereinfachten Determinanten berechnet und anschließend eine Korrektur durchgeführt.*
- Alle 8001 2-Bit Fehler (5 Wiederholungen, Mittelung über 4 Durchläufe)
  - Spekulativ: 5,62 Sekunden (7108 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 4,43 Sekunden (9015 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 333375 3-Bit Fehler (Mittelung über 2 Durchläufe)  
*In diesem Fall kann der Fehler nicht korrigiert werden, da ein 3-Bit Fehler jenseits der Kapazität des Codes mit 2 Syndromkomponenten liegt.*
  - Spekulativ: 49,2 Sekunden (6775 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 40,19 Sekunden (8294 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 10334625 4-Bit Fehler (Mittelung über 1 Durchlauf)  
*Auch in diesem Fall kann der Fehler nicht korrigiert werden, da ein 4-Bit Fehler jenseits der Kapazität des Codes mit 2 Syndromkomponenten liegt.*

- Spekulativ: 28 Minuten 1 Sekunde (6145 Korrekturen pro Sekunde)
- Determinante: 23 Minuten 20,9 Sekunden (7377 Korrekturen pro Sekunde)

#### **Ergebnisse 2-Bit Korrektur, Erkennung bis 4-Bit Fehler (3 Syndromkomponenten):**

Hier werden 3 Syndromkomponenten verwendet. Es erfolgt eine 2-Bit Korrektur durch 2 Syndromkomponenten und eine zusätzliche Erkennung von Fehlern durch die dritte Syndromkomponente, somit eine Erkennung von bis zu 4-Bit Fehlern.

- Alle 127 1-Bit Fehler (100 Wiederholungen, Mittelung über 10 Durchläufe)
  - Spekulativ: 0,71 Sekunden (17837 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 1,62 Sekunden (7825 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 8001 2-Bit Fehler (5 Wiederholungen, Mittelung über 4 Durchläufe)
  - Spekulativ: 6,34 Sekunden (6309 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 7,41 Sekunden (5393 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 333375 3-Bit Fehler (Mittelung über 2 Durchläufe)
  - Spekulativ: 56,52 Sekunden (5897 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 38,53 Sekunden (8651 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 10334625 4-Bit Fehler (Mittelung über 1 Durchlauf)
  - Spekulativ: 31 Minuten 27,12 Sekunden (5476 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 22 Minuten 14,41 Sekunden (7744 Korrekturen pro Sekunde)

#### **Ergebnisse 2-Bit Korrektur, Erkennung bis 6-Bit Fehler (4 Syndromkomponenten):**

Hier werden 4 Syndromkomponenten verwendet. Es erfolgt eine 2-Bit Korrektur durch 2 Syndromkomponenten und eine zusätzliche Erkennung von Fehlern durch zwei weitere Syndromkomponenten, somit eine Erkennung von bis zu 6-Bit Fehlern.

- Alle 127 1-Bit Fehler (100 Wiederholungen, Mittelung über 10 Durchläufe)
  - Spekulativ: 1,264 Sekunden (10047 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 3,116 Sekunden (4075 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 8001 2-Bit Fehler (5 Wiederholungen, Mittelung über 4 Durchläufe)
  - Spekulativ: 7,318 Sekunden (5466 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 9,594 Sekunden (4169 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 333375 3-Bit Fehler (Mittelung über 2 Durchläufe)
  - Spekulativ: 1 Minuten 3,41 Sekunden (5257 Korrekturen pro Sekunde)
  - Determinante: 1 Minuten 45,58 Sekunden (3157 Korrekturen pro Sekunde)
- Alle 10334625 4-Bit Fehler (Mittelung über 1 Durchlauf)
  - Spekulativ: 34 Minuten 48,94 Sekunden (5257 Korrekturen pro Sekunde)

– Determinante: 44 Minuten 30,23 Sekunden (3870 Korrekturen pro Sekunde)

Bei diesen Werten ist zu beachten, dass nur eine bis zu 2-Bit Fehlerkorrektur durchgeführt wurde und diese in den Zeiten enthalten ist, falls sie berechnet wird. Im Falle der spekulativen Ausführung kann dies bei 2-Bit oder höheren Fehlern auftreten (falls diese nicht fälschlich als 1-Bit Fehler identifiziert werden). Die Methode, bei welcher Determinanten berechnet werden, führt diese Korrektur nur aus, falls ein 2-Bit Fehler festgestellt wurde. Da die Determinanten in absteigender Reihenfolge berechnet werden, verläuft die Determinantenberechnung schneller, wenn es sich um einen Fehler mit hoher Bitanzahl handelt. Die verschiedenen Werte können durch die Anzahl der Korrekturen pro Sekunde verglichen werden, da die Dauer des Durchlaufs an die Fehleranzahl gebunden ist.

Die Werte zeigen, dass im Falle einer 2-Bit Korrektur mit 2 Syndromkomponenten der Ansatz der Determinantenberechnung schneller abgeschnitten hat. Werden 3 Syndromkomponenten verwendet, also eine zusätzliche Syndromkomponente zur Erkennung höherer Fehler, ist die spekulative Fehlerberechnung bei 1-Bit und 2-Bit Fehlern schneller, bei 3-Bit und 4-Bit Fehlern langsamer. Unter Verwendung von 4 Syndromkomponenten schneidet die spekulative Fehlerberechnung schneller ab, als die Berechnung der Determinanten. Es ist erkennbar, dass die Laufzeiten in der Regel langsamer werden, je mehr Syndromkomponenten für die Fehlererkennung hinzukommen.

Während bei keiner oder geringer Korrektur ein Vorteil bei der Berechnung der Determinanten zu sehen ist, steigt der Aufwand der spekulativen Berechnung bei höheren Fehlererkennungen langsamer.

Diese Berechnung stellt nur einen Einzelfall dar, zeigt aber, dass der Vorteil einer spekulativen Korrektur bereits bei 4 Syndromkomponenten zu sehen ist. Es ist davon auszugehen, dass je mehr Syndromkomponenten, desto langsamer wird die Berechnung der Determinanten. Die Anzahl der Summanden einer Determinante ist die Fakultät der Breite der Matrix. Bei einer Breite von  $x$  Zeilen und Spalten ist die Anzahl der Summanden wie folgt

$$(x)(x-1)(x-2)\dots(2) = x! \quad (3.44)$$

Die Größenordnung der Fakultät lässt sich durch die Stirlingformel abschätzen:

$$n! \sim \sqrt{2\pi n} \left(\frac{n}{e}\right)^n, n \rightarrow \infty \quad (3.45)$$

Die Laufzeit zur Berechnung der Determinanten befindet sich somit in exponentieller Laufzeit zu der Anzahl der korrigierbaren Fehler, wobei die Laufzeit zur Überprüfung der spekulativen Berechnungen linear zu der Anzahl der korrigierenden Fehler verhält. Die lineare Länge im Fall der spekulativen Berechnung kommt dadurch, dass die zu prüfende Gleichung, welche bei einem weiteren Bit hinzu kommt, konstant bei derselben Gleichung bleibt.

### 3.2.2.4 Erweiterung auf andere Fehler

In diesem Abschnitt zeigen wir, wie der Ansatz zur spekulativen Fehlerkorrektur für eine höhere Fehlerkorrektur angewendet werden kann. Generell ist eine Anwendung für beliebige Fehlerkorrektur möglich, dazu werden die entsprechenden Gleichungen der Syndromkomponenten genutzt.

$$\begin{aligned}
 s_{x,2} &= \alpha^{i_1 \times x} + \alpha^{i_2 \times x} \\
 s_{x,3} &= \alpha^{i_1 \times x} + \alpha^{i_2 \times x} + \alpha^{i_3 \times x} \\
 s_{x,4} &= \alpha^{i_1 \times x} + \alpha^{i_2 \times x} + \alpha^{i_3 \times x} + \alpha^{i_4 \times x} \\
 &\dots \\
 s_{x,y} &= \sum_{z=1}^y \alpha^{i_z \times x}
 \end{aligned} \tag{3.47}$$

$s_{x,y}$  steht hier für die Syndromkomponente  $s_x$  im Falle einer  $y$ -Bit Fehlerkorrektur,  $\{i_1, \dots, i_y\}$ .

Das Vorgehen für eine  $y$ -Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung funktioniert nun wie folgt.

1. Spekulative Ausführung der  $y$ -Bit Fehlerkorrektur unter der Annahme, dass ein  $y$ -Bit Fehler aufgetreten ist.
2. Berechnung und Vergleich der Syndromkomponenten  $s_{x,y}$  entsprechend der oberen Gleichungen 3.47 für alle  $x$  ab  $x = 2 \times y + 1$ .

Wurden alle Syndromkomponenten bis zu (inklusive) einer Syndromkomponente  $s_x$  erfolgreich überprüft, so ist ein  $y$ -Bit Fehler oder mindestens  $(x - y + 2)$ -Bit Fehler aufgetreten sein. Gelten andernfalls Gleichungen ab einer Syndromkomponente  $s_x$  nicht, so ist ein mindestens  $(x - y)$ -Bit Fehler aufgetreten.

Für den 2-Bit Fall  $y = 2$  ergeben sich die Werte der vorangegangenen Abschnitte. Es kann zusammengefasst werden, dass jede verwendete Syndromkomponente entweder für ein zusätzliches Bit Korrektur oder für 2 zusätzliche Bits Fehlererkennung verwendet werden kann. Die Aufteilung muss nicht bei der Konstruktion vorgenommen werden, sondern kann bei Erhalt eines fehlerhaften Wortes entschieden werden.

Hier darf nicht der Trugschluss entstehen, man könne erst eine Fehlererkennung ohne Korrektur machen und im Anschluss den Fehler mit einer möglichst hohen Korrektur korrigieren. Ein Fehler mit hoher Bitzahl, welcher mit einer hohen Fehlererkennung erkannt wird, wird bei einer hohen Fehlerkorrektur potentiell trotzdem falsch zugeordnet. Beträgt beispielsweise der minimale Codeabstand 7, so können Fehler bis 6 Bit erkannt werden. Wird jedoch eine 2-Bit Korrektur verwendet, so liegen 5-Bit und 6-Bit Fehler näher an einem anderen Codewort, so dass diese potentiell einem 2-Bit oder 1-Bit Fehler entsprechen würden. Eine Unterscheidung ist mangels Information über die Anzahl der Fehler nicht möglich.

#### 3.2.3 Alternatives Vorgehen der 2-Bit Korrektur

Im vorherigen Abschnitt wurden 2-Bit Fehler korrigiert, indem deren Positionen ermittelt wurden und diese mit höheren Syndromkomponenten verglichen wurden, um Fehler mit mehr Bitstellen auszuschließen. In diesem Ansatz wird ein alternatives Vorgehen vorgestellt, bei welchem bereits vor der Berechnung die ein 1-Bit und 2-Bit Fehler von einem 3-Bit und 4-Bit Fehler unterschieden werden kann.

Zunächst wird erneut das Verfahren von Okano Imai verwendet, um aus einem Lokatorpolynom die Positionen der Fehler allein durch Syndromkomponenten zu berechnen.

Im Falle eines 2-Bit Fehlers gilt:

$$\begin{aligned}
 s_1 &= \alpha^i + \alpha^j \\
 s_3 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} \\
 s_5 &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} \\
 s_7 &= \alpha^{7i} + \alpha^{7j} \\
 &\dots
 \end{aligned} \tag{3.49}$$

sowie

$$\begin{aligned}
 s_1 &= \alpha^i + \alpha^j \\
 s_1^3 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} \\
 s_1^5 &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{i+4j} \\
 s_1^7 &= \alpha^{7i} + \alpha^{7j} + \alpha^{6i+j} + \alpha^{i+6j} + \alpha^{4i+3j} + \alpha^{3i+4j} + \alpha^{5i+2j} + \alpha^{2i+5j} \\
 &\dots
 \end{aligned} \tag{3.51}$$

Daraus ergibt sich die Differenz aus  $s_x$  zu  $s_1^x$  wie folgt:

$$\begin{aligned}
 s_3 + s_1^3 &= \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} \\
 s_5 + s_1^5 &= \alpha^{4i+j} + \alpha^{i+4j} \\
 s_7 + s_1^7 &= \alpha^{6i+j} + \alpha^{i+6j} + \alpha^{4i+3j} + \alpha^{3i+4j} + \alpha^{5i+2j} + \alpha^{2i+5j} \\
 &\dots
 \end{aligned} \tag{3.53}$$

Zur Verbesserung wird nun erneut das Verfahren von Okano und Imai[OI87] zur Bestimmung der Positionen eines 2-Bit Fehler betrachtet.

$$\begin{aligned}
 0 &= (x + \alpha^i) \times (x + \alpha^j) \\
 &= x^2 + x \times (\alpha^i + \alpha^j) + \alpha^i \times \alpha^j \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{s_1}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{\alpha^i + \alpha^j}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j}}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j} + 2s_3}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+2j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + s_3}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{(\alpha^i + \alpha^j)^3 + s_3}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1} = 0
 \end{aligned} \tag{3.55}$$

Statt des Multiplizierens mit  $\frac{s_1}{s_1}$  wird stattdessen  $\frac{s_3}{s_3}$  verwendet. Diese Vorgehensweise setzt voraus, dass  $s_3 \neq 0$  ist. Dadurch entwickelt sich die Gleichung wie folgt:

$$\begin{aligned}
 0 &= x^2 + x \times (\alpha^i + \alpha^j) + \alpha^i \times \alpha^j \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{s_3}{s_3} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \alpha^{i+j} \times \frac{\alpha^{3i} + \alpha^{3j}}{s_3} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+4j} + \alpha^{4i+j}}{s_3} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+4j} + \alpha^{4i+j} + 2s_5}{s_3} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{\alpha^{i+4j} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + s_5}{s_1} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{(\alpha^i + \alpha^j)^5 + s_5}{s_3} \\
 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{s_1^5 + s_5}{s_3} = 0
 \end{aligned} \tag{3.57}$$

Insgesamt sehen die verschiedenen Gleichungen wie folgt aus

$$\begin{aligned}
 0 &= x^2 + x \times (\alpha^i + \alpha^j) + \alpha^i \times \alpha^j \\
 0 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{s_1^5 + s_5}{s_3} \\
 0 &= x^2 + x \times s_1 + \frac{s_1^3 + s_3}{s_1}
 \end{aligned} \tag{3.59}$$

Diese Gleichungen können verglichen werden, um bis zu 4-Bit Fehler abzudecken (unter der Voraussetzung, dass  $s_3 \neq 0$ ,  $s_1 \neq 0$ ):

$$\alpha^i \times \alpha^j = \alpha^{i+j} = \frac{s_1^5 + s_5}{s_3} = \frac{s_1^3 + s_3}{s_1} \tag{3.60}$$

Da in der zusätzlichen Berechnung eine weitere Syndromkomponente benutzt wird, liegt die Vermutung nahe, dass die Gleichheit bei Fehlern von mehr als 2-Bit Fehlern wohlmöglich nicht gilt. Um die verschiedenen Fälle zu trennen bezeichnen wir im Folgenden  $s_{x,y}$  als die Syndromkomponente  $x$  unter Annahme eines  $y$ -Bit Fehlers. Ist  $s_1 = 0$ , so wurde durch diese Syndromkomponenten allein kein erkennbarer Fehler festgestellt. In diesem Fall kann kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein, da die H-Matrix keine duplizierten  $\alpha$ -Werte der Syndromkomponente enthält. Ist  $s_3 = 0$  und es gibt keine duplizierten Spalten der zugehörigen Zeile der H-Matrix, dann kann ebenfalls kein 2-Bit Fehler aufgetreten sein. Den sonstigen Fall betrachten wir als Sonderfall in Unterabschnitt 3.2.3. In den folgenden Abschnitten beweisen wir, dass die Ungleichheit gelten muss, wenn ein 3-Bit bzw. 4-Bit Fehler eingetreten ist. Wir verwenden eine umgestellte Form der Gleichung, um



die Überprüfung zu machen.

$$(s_1^5 + s_5) \times (s_1) = (s_1^3 + s_3) \times (s_3) \quad (3.61)$$

Tritt kein Fehler auf, so gilt die Gleichheit, da beide Seiten 0 sind.

**Sonderfall**  $s_3 = 0$  Ist die Länge des Codes durch 3 teilbar beispielsweise 15 ( $2^4 - 1$ ), so besteht der Teil der H-Matrix, welcher für die Syndromkomponenten von  $s_3$  verantwortlich ist, aus wiederholt derselben Folge an  $\alpha^i$ .

Beispiel: Modularpolynom 11001

$$\begin{aligned}
 H &= \begin{bmatrix} \alpha^0 & \alpha^1 & \alpha^2 & \alpha^3 & \dots & \alpha^{n-1} \\ \alpha^0 & \alpha^3 & \alpha^6 & \alpha^9 & \dots & \alpha^{(n-1) \times 3} \end{bmatrix} \\
 &= \begin{bmatrix} 00011 & 11010 & 11001 \\ 00100 & 01111 & 01011 \\ 01000 & 11110 & 10110 \\ 10001 & 11101 & 01100 \\ \hline 01100 & 01100 & 01100 \\ 00110 & 00110 & 00110 \\ 00101 & 00101 & 00101 \\ 10111 & 10111 & 10111 \end{bmatrix} \quad (3.63)
 \end{aligned}$$

In der zweiten Zeile der H-Matrix ist erkennbar, dass sich die ersten fünf  $\alpha$  Werte drei mal wiederholen. So ist sowohl in der fünften Spalte, als auch in der zehnten Spalte der Wert dieser Zeile  $\alpha^{12} = \alpha^{12} = 0011$  identisch. Tritt ein Fehler an zwei solchen Stellen auf, addieren sich diese im Syndrom zu dem Nullvektor auf.

In solchen Fällen kann daher ein 2-Bit Fehler mit  $s_3 = 0$  auftreten.

**Anwendung der Gleichung** Aus den vorhergehenden Überlegungen ergibt sich die folgende Gleichung, welche zu prüfen ist:

$$(s_1^5 + s_5) \times (s_1) \stackrel{?}{=} (s_1^3 + s_3) \times (s_3) \quad (3.64)$$

Diese Gleichung kann benutzt werden, um verschiedene Fehlerfälle vom 2-Bit Fehlerfall zu unterscheiden. Im Folgenden beweisen wir, dass

- Im Falle eines 0-Bit Fehlers die Gleichung gilt
- Im Falle eines 1-Bit Fehlers die Gleichung gilt
- Im Falle eines 2-Bit Fehlers die Gleichung gilt
- Im Falle eines 3-Bit Fehlers die Gleichung nicht gilt
- Im Falle eines 4-Bit Fehlers die Gleichung nicht gilt

Es kann also geschlossen werden, dass kein 1-Bit oder 2-Bit Fehler eingetreten ist, falls die Gleichung nicht gilt. Im Falle eines 3-Bit Fehlers oder 4-Bit Fehlers muss diese Ungleichheit gelten,

somit sind durch die Gleichung 3-Bit und 4-Bit Fehler von 0,1 und 2-Bit Fehlern unterscheidbar. Der Beweis des 0-Bit Falles ist trivial, da alle Syndromkomponenten 0 sind.

**Beweis der Gleichung im 1-Bit Fehlerfall** Im Fall einer einzelnen Fehlerstelle sind die Syndromkomponenten wie folgt:

$$\begin{aligned}
 s_{1,1} &= \alpha^i \\
 s_{3,1} &= \alpha^{3i} \\
 s_{5,1} &= \alpha^{5i} \\
 s_{1,1}^3 &= s_{3,1} = \alpha^{3i} \\
 s_{1,1}^5 &= s_{5,1} = \alpha^{5i}
 \end{aligned} \tag{3.66}$$

Setzen wir diese Werte in die Gleichung ein, ergibt sich folgendes.

$$\begin{aligned}
 (s_1^5 + s_5) \times (s_1) &\stackrel{?}{=} (s_1^3 + s_3) \times (s_3) \\
 (s_1^5 + s_1^5) \times (s_1) &\stackrel{?}{=} (s_1^3 + s_1^3) \times (s_3) \\
 0 \times (s_1) &\stackrel{?}{=} 0 \times (s_3) \\
 0 &= 0
 \end{aligned} \tag{3.68}$$

Somit gilt die Gleichung  $(s_1^5 + s_5) \times (s_1) = (s_1^3 + s_3) \times (s_3)$  im Falle eines 1-Bit Fehlers.

**Beweis der Gleichung im 2-Bit Fehlerfall** In diesem Abschnitt wird gezeigt, dass im Fall eines 2-Bit Fehlers die Gleichheit der Gleichung gelten muss.

Im 2-Bit Fall ergeben sich die Syndromkomponenten wie folgt:

$$\begin{aligned}
 s_{1,2} &= \alpha^i + \alpha^j \\
 s_{3,2} &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} \\
 s_{5,2} &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} \\
 s_{1,2}^3 &= (\alpha^{2i} + \alpha^{2j}) \times (\alpha^i + \alpha^j) \\
 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2j+i} \\
 s_{1,2}^5 &= (\alpha^{4i} + \alpha^{4j}) \times (\alpha^i + \alpha^j) \\
 &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{4j+i}
 \end{aligned} \tag{3.70}$$

Dazu führen wir den folgenden Beweis für den 2-Bit Fehlerfall:

$$(s_{1,2}^5 + s_{5,2}) \times (s_{1,2}) \stackrel{?}{=} (s_{1,2}^3 + s_{3,2}) \times (s_{3,2}) \tag{3.71}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,2}^5 + s_{5,2}) \times s_{1,2} &= (s_{5,2} + \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{4j+i}) \times s_{1,2} \\
 &= (\alpha^{4i+j} + \alpha^{4j+i}) \times (\alpha^i + \alpha^j) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{4i+2j} + \alpha^{4j+2i})
 \end{aligned} \tag{3.73}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,2}^3 + s_{3,2}) \times s_{3,2} &= (s_{3,2} + \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2j+i}) \times s_{3,2} \\
 &= (\alpha^{2i+j} + \alpha^{2j+i}) \times (\alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k}) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{4i+2j} + \alpha^{4j+2i}) \\
 &= (s_{1,2}^5 + s_{5,2}) \times (s_{1,2})
 \end{aligned} \tag{3.75}$$

Es gilt somit im Falle eines 2-Bit Fehlers  $(s_1^5 + s_5) \times (s_1) = (s_1^3 + s_3) \times (s_3)$ .

**Beweis der Gleichung im 3-Bit Fehlerfall** In diesem Abschnitt wird gezeigt, dass die Gleichung im Fall eines 3-Bit Fehlers nicht gelten kann. Im 3-Bit Fall ergeben sich die Syndromkomponenten wie folgt:

$$\begin{aligned}
 s_{1,3} &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k \\
 s_{3,3} &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} \\
 s_{5,3} &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} \\
 s_{1,3}^3 &= (\alpha^{2i} + \alpha^{2j} + \alpha^{2k}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k) \\
 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} \\
 s_{1,3}^5 &= (\alpha^{4i} + \alpha^{4j} + \alpha^{4k}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k) \\
 &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j}
 \end{aligned} \tag{3.77}$$

Dazu führen wir den folgenden Beweis für den 3-Bit Fehlerfall:

$$(s_{1,3}^5 + s_{5,3}) \times (s_{1,3}) \stackrel{?}{=} (s_{1,3}^3 + s_{3,3}) \times (s_{3,3}) \tag{3.78}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,3}^5 + s_{5,3}) \times s_{1,3} &= (s_{5,3} + \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j}) \times s_{1,3} \\
 &= (\alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{4j+2i} + \alpha^{4j+k+i} + \alpha^{4k+2i} + \alpha^{4k+j+i}) \\
 &\quad + (\alpha^{4i+2j} + \alpha^{4i+k+j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{4k+i+j} + \alpha^{4k+2j}) \\
 &\quad + (\alpha^{4i+j+k} + \alpha^{4i+2k} + \alpha^{4j+i+k} + \alpha^{4j+2k} + \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j})
 \end{aligned} \tag{3.80}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,3}^3 + s_{3,3}) \times s_{3,3} &= (s_{3,3} + \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j}) \times s_{3,3} \\
 &= (\alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j}) \times (\alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k}) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{2j+4i} + \alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2k+4i} + \alpha^{2k+j+3i}) \\
 &\quad + (\alpha^{2i+4j} + \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2k+4j}) \\
 &\quad + (\alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2i+4k} + \alpha^{2j+i+3k} + \alpha^{2j+4k} + \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j})
 \end{aligned} \tag{3.82}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,3}^5 + s_{5,3}) \times s_{1,3} &\stackrel{?}{=} (s_{1,3}^3 + s_{3,3}) \times s_{3,3} \\
 &(\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{4j+2i} + \alpha^{4k+2i} + \alpha^{4i+2j} + \alpha^{5j+i} \\
 &\quad + \alpha^{5j+k} + \alpha^{4k+2j} + \alpha^{4i+2k} + \alpha^{4j+2k} + \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j}) \\
 &\stackrel{?}{=} (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{2j+4i} + \alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2k+4i} + \alpha^{2k+j+3i} \\
 &\quad + \alpha^{2i+4j} + \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2k+4j} \\
 &\quad + \alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2i+4k} + \alpha^{2j+i+3k} + \alpha^{2j+4k} + \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j}) \\
 &0 \stackrel{?}{=} (\alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2k+j+3i} + \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2j+i+3k}) \\
 &0 \stackrel{?}{=} \alpha^{i+j+k} \times ((\alpha^i + \alpha^j) \times (\alpha^i + \alpha^k) \times (\alpha^j + \alpha^k)) \\
 &0 \stackrel{?}{=} (\alpha^i + \alpha^j) \times (\alpha^i + \alpha^k) \times (\alpha^j + \alpha^k) \\
 &0 \stackrel{?}{=} (\alpha^i + \alpha^j) \\
 &\alpha^i \neq \alpha^j
 \end{aligned} \tag{3.84}$$

Da von 3 fehlerhaften Bits ausgegangen wird, müssen die Fehler  $\alpha^i$ ,  $\alpha^j$  und  $\alpha^k$  paarweise verschieden und ungleich 0 sein. Die Division durch  $\alpha^{i+j+k}$  (welches ungleich 0 ist) und wahlweise  $(\alpha^i + \alpha^k)$  und  $(\alpha^j + \alpha^k)$  zeigt, dass zwei Fehlerstellen identisch sein müssten, damit die Gleichung gilt. Dies widerspricht der Grundannahme, bewiest somit, dass die Ungleichheit  $(s_1^5 + s_5) \times (s_1) \neq (s_1^3 + s_3) \times (s_3)$  im Falle eines 3-Bit Fehlers gilt. Also kann diese Gleichung verwendet werden, um unter der Annahme eines 2-Bit Fehler zu testen, ob ein 3-Bit Fehler aufgetreten ist, wenn nicht gleichzeitig  $s_1 = 0, s_3 = 0$ . Für höhere Fehler führen wir noch die folgenden Beweise.

**Beweis der Gleichung im 4-Bit Fehlerfall** In diesem Abschnitt wird gezeigt, dass die Gleichung bei einem 4-Bit Fehler nicht gelten kann. Im 4-Bit Fall ergeben sich die Syndromkomponenten wie

folgt:

$$\begin{aligned}
 s_{1,4} &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l \\
 s_{3,4} &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{3l} \\
 s_{5,4} &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} + \alpha^{5l} \\
 s_{1,4}^3 &= (\alpha^{2i} + \alpha^{2j} + \alpha^{2k} + \alpha^{2l}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l) \\
 &= \alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{3l} + \alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2i+l} + \alpha^{2j+i} \\
 &\quad + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2j+l} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} + \alpha^{2k+l} + \alpha^{2l+i} + \alpha^{2l+j} + \alpha^{2l+k} \\
 s_{1,4}^5 &= (\alpha^{4i} + \alpha^{4j} + \alpha^{4k} + \alpha^{4l}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l) \\
 &= \alpha^{5i} + \alpha^{5j} + \alpha^{5k} + \alpha^{5l} + \alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4i+l} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4j+l} \\
 &\quad + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j} + \alpha^{4k+l} + \alpha^{4l+i} + \alpha^{4l+j} + \alpha^{4l+k}
 \end{aligned} \tag{3.86}$$

Dazu führen wir den folgenden Beweis für den 4-Bit Fehlerfall:

$$(s_{1,4}^5 + s_{5,4}) \times (s_{1,4}) \stackrel{?}{=} (s_{1,4}^3 + s_{3,4}) \times (s_{3,4}) \tag{3.87}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,4}^5 + s_{5,4}) \times s_{1,4} &= (\alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4i+l} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4j+l} \\
 &\quad + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j} + \alpha^{4k+l} + \alpha^{4l+i} + \alpha^{4l+j} + \alpha^{4l+k}) \times s_{1,4} \\
 &= (\alpha^{4i+j} + \alpha^{4i+k} + \alpha^{4i+l} + \alpha^{4j+i} + \alpha^{4j+k} + \alpha^{4j+l} \\
 &\quad + \alpha^{4k+i} + \alpha^{4k+j} + \alpha^{4k+l} + \alpha^{4l+i} + \alpha^{4l+j} + \alpha^{4l+k}) \times (\alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{5i+l} + \alpha^{4j+2i} + \alpha^{4j+k+i} + \alpha^{4j+l+i} \\
 &\quad + \alpha^{4k+2i} + \alpha^{4k+j+i} + \alpha^{4k+l+i} + \alpha^{4l+2i} + \alpha^{4l+j+i} + \alpha^{4l+k+i}) \\
 &\quad + (\alpha^{4i+2j} + \alpha^{4i+k+j} + \alpha^{4i+l+j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{5j+l} \\
 &\quad + \alpha^{4k+i+j} + \alpha^{4k+2j} + \alpha^{4k+l+j} + \alpha^{4l+i+j} + \alpha^{4l+2j} + \alpha^{4l+k+j}) \\
 &\quad + (\alpha^{4i+j+k} + \alpha^{4i+2k} + \alpha^{4i+l+k} + \alpha^{4j+i+k} + \alpha^{4j+2k} + \alpha^{4j+l+k} \\
 &\quad + \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j} + \alpha^{5k+l} + \alpha^{4l+i+k} + \alpha^{4l+j+k} + \alpha^{4l+2k}) \\
 &\quad + (\alpha^{4i+j+l} + \alpha^{4i+k+l} + \alpha^{4i+2l} + \alpha^{4j+i+l} + \alpha^{4j+k+l} + \alpha^{4j+2l} \\
 &\quad + \alpha^{4k+i+l} + \alpha^{4k+j+l} + \alpha^{4k+2l} + \alpha^{5l+i} + \alpha^{5l+j} + \alpha^{5l+k})
 \end{aligned} \tag{3.89}$$

$$\begin{aligned}
 & (s_{1,4}^3 + s_{3,4}) \times s_{3,4} \\
 &= (\alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2i+l} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2j+l} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} \\
 &+ \alpha^{2k+l} + \alpha^{2l+i} + \alpha^{2l+j} + \alpha^{2l+k}) \times s_{3,4} \\
 &= (\alpha^{2i+j} + \alpha^{2i+k} + \alpha^{2i+l} + \alpha^{2j+i} + \alpha^{2j+k} + \alpha^{2j+l} + \alpha^{2k+i} + \alpha^{2k+j} \\
 &+ \alpha^{2k+l} + \alpha^{2l+i} + \alpha^{2l+j} + \alpha^{2l+k}) \times (\alpha^{3i} + \alpha^{3j} + \alpha^{3k} + \alpha^{3l}) \\
 &= (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{5i+l} + \alpha^{2j+4i} + \alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2j+l+3i} \\
 &+ \alpha^{2k+4i} + \alpha^{2k+j+4i} + \alpha^{2k+l+3i} + \alpha^{2l+4i} + \alpha^{2l+j+3i} + \alpha^{2l+k+3i}) \quad (3.91) \\
 &+ (\alpha^{2i+4j} + \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{2i+l+3j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{5j+l} \\
 &+ \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2k+4j} + \alpha^{2k+l+3j} + \alpha^{2l+i+3j} + \alpha^{2l+4j} + \alpha^{2l+k+3j}) \\
 &+ (\alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2i+4k} + \alpha^{2i+l+3k} + \alpha^{2j+i+3k} + \alpha^{2j+4k} + \alpha^{2j+l+3k} \\
 &+ \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j} + \alpha^{5k+l} + \alpha^{2l+i+3k} + \alpha^{2l+j+3k} + \alpha^{2l+4k}) \\
 &+ (\alpha^{2i+j+3l} + \alpha^{2i+k+3l} + \alpha^{2i+4l} + \alpha^{2j+i+3l} + \alpha^{2j+k+3l} + \alpha^{2j+4l} \\
 &+ \alpha^{2k+i+3l} + \alpha^{2k+j+3l} + \alpha^{2k+4l} + \alpha^{5l+i} + \alpha^{5l+j} + \alpha^{5l+k})
 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
 (s_{1,4}^5 + s_{5,4}) \times s_{1,4} &\stackrel{?}{=} (s_{1,4}^3 + s_{3,4}) \times s_{3,4} \\
 &(\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{5i+l} + \alpha^{4j+2i} + \alpha^{4k+2i} + \alpha^{4l+2i} + \alpha^{4i+2j} \\
 &+ \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{5j+l} + \alpha^{4k+2j} + \alpha^{4l+2j} + \alpha^{4i+2k} + \alpha^{4j+2k} + \alpha^{5k+i} \\
 &+ \alpha^{5k+j} + \alpha^{5k+l} + \alpha^{4l+2k} + \alpha^{4i+2l} + \alpha^{4j+2l} + \alpha^{4k+2l} + \alpha^{5l+i} \\
 &+ \alpha^{5l+j} + \alpha^{5l+k}) \\
 &\stackrel{?}{=} (\alpha^{5i+j} + \alpha^{5i+k} + \alpha^{5i+l} + \alpha^{2j+4i} + \alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2j+l+3i} \\
 &+ \alpha^{2k+4i} + \alpha^{2k+j+3i} + \alpha^{2k+l+3i} + \alpha^{2l+4i} + \alpha^{2l+j+3i} + \alpha^{2l+k+3i} \\
 &+ \alpha^{2l+4j} + \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{2i+l+3j} + \alpha^{5j+i} + \alpha^{5j+k} + \alpha^{5j+l} \\
 &+ \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2k+4j} + \alpha^{2k+l+3j} + \alpha^{2l+i+3j} + \alpha^{2l+4j} + \alpha^{2l+k+3j} \\
 &+ \alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2i+4k} + \alpha^{2i+l+3k} + \alpha^{2j+i+3k} + \alpha^{2j+4k} + \alpha^{2j+l+3k} \\
 &+ \alpha^{5k+i} + \alpha^{5k+j} + \alpha^{5k+l} + \alpha^{2l+i+3k} + \alpha^{2l+j+3k} + \alpha^{2l+4k} \\
 &+ \alpha^{2i+j+3l} + \alpha^{2i+k+3l} + \alpha^{2i+4l} + \alpha^{2j+i+3l} + \alpha^{2j+k+3l} + \alpha^{2j+4l} \\
 &+ \alpha^{2k+i+3l} + \alpha^{2k+j+3l} + \alpha^{2k+4l} + \alpha^{5l+i} + \alpha^{5l+j} + \alpha^{5l+k}) \\
 0 &\stackrel{?}{=} (\alpha^{2j+k+3i} + \alpha^{2j+l+3i} + \alpha^{2k+j+3i} + \alpha^{2k+l+3i} + \alpha^{2l+j+3i} + \alpha^{2l+k+3i} \\
 &+ \alpha^{2i+k+3j} + \alpha^{2i+l+3j} + \alpha^{2k+i+3j} + \alpha^{2k+l+3j} + \alpha^{2l+i+3j} + \alpha^{2l+k+3j} \\
 &+ \alpha^{2i+j+3k} + \alpha^{2i+l+3k} + \alpha^{2j+i+3k} + \alpha^{2j+l+3k} + \alpha^{2l+i+3k} + \alpha^{2l+j+3k} \\
 &+ \alpha^{2i+j+3l} + \alpha^{2i+k+3l} + \alpha^{2j+i+3l} + \alpha^{2j+k+3l} + \alpha^{2k+i+3l} + \alpha^{2k+j+3l}) \\
 &= \sum_{a,b,c \in \{i,j,k,l\}, a \neq b \neq c} \alpha^{3a+2b+c} \\
 0 &\stackrel{?}{=} (\alpha^i + \alpha^j) \times (\alpha^i + \alpha^k) \times (\alpha^i + \alpha^l) \times (\alpha^j + \alpha^k) \times (\alpha^j + \alpha^l) \times (\alpha^k + \alpha^l) \\
 0 &\stackrel{?}{=} (\alpha^i + \alpha^j) \\
 &\alpha^i \neq \alpha^j
 \end{aligned} \tag{3.93}$$

Wie im Fall des 3-Bit Fehlers ergibt sich bei dem 4-Bit Fehler auch, dass einige  $\alpha$  Summanden mit verschiedenen Exponenten übrig bleiben, nachdem beide Seiten der Gleichung gekürzt wurden. Im Gegensatz zu dem 3-Bit Fall kommen in den übrigen Exponenten nicht alle verschiedenen Fehlerstellen, sondern nur 3 vor. Diese lassen sich ähnlich in Produkte aus jeweils zwei  $\alpha$  hoch zwei verschiedenen Fehlerstellen zusammenfassen. Da wir von 4 fehlerhaften Bits ausgehen, müssen  $\alpha^i$ ,  $\alpha^j$ ,  $\alpha^k$  und  $\alpha^l$  paarweise verschieden und ungleich 0 sein. Jeder der geklammerten Werte (z.B.  $(\alpha^i + \alpha^k)$ ) ist dabei ungleich 0. Die Gleichheit kann somit nicht gelten, da ein Produkt von Werten ungleich 0 selbst ungleich 0 ist. Somit wurde bewiesen, dass die Ungleichheit  $(s_1^5 + s_5) \times (s_1) \neq (s_1^3 + s_3) \times (s_3)$  im Falle eines 4-Bit Fehlers gilt. Also kann diese Gleichung verwendet werden, um unter der Annahme eines 2-Bit Fehler zu testen, ob ein 4-Bit Fehler aufgetreten ist, wenn nicht gleichzeitig  $s_1 = 0, s_3 = 0$ .

**Erweiterung des Ansatzes für mehr als 2-Bit Fehler** Bei einem BCH Code kann per Konstruktion pro Syndromkomponente 2 fehlerhafte Bits erkannt werden. Soll bei  $m$  Syndromkomponenten gleichzeitig eine  $n$ -Bit Korrektur gemacht werden, sind insgesamt Fehler bis  $n + 2 \times (m - n)$  erkennbar. Im gegebenen Fall können wir mit 3 Syndromkomponenten ( $s_1, s_3, s_5$ ) 2-Bit korrigieren und also Fehler bis 4-Bit erkennen. Dies spiegelt sich im Vergleich der obigen Gleichungen wider.

Die Frage ist nun, wie sich dieser Ansatz auf Erkennung zusätzlicher Bit-Fehler erweitern lässt, da jede Syndromkomponente eine Erkennung von 2 weiteren Bit-Fehlern bewirken kann. Hier eine längere Liste der potenzierten ersten Syndromkomponenten:

$$\begin{aligned} s_3 + s_1^3 &= \alpha^{2i+j} + \alpha^{i+2j} \\ s_5 + s_1^5 &= \alpha^{4i+j} + \alpha^{i+4j} \\ s_7 + s_1^7 &= \alpha^{6i+j} + \alpha^{i+6j} + \alpha^{4i+3j} + \alpha^{3i+4j} + \alpha^{5i+2j} + \alpha^{2i+5j} \\ &\dots \end{aligned} \quad (3.95)$$

Geht man nun allgemein an das bekannte Schema, und verwendet Syndrom  $s_x$  so ergibt sich:

$$\begin{aligned} \alpha^{i+j} &= \alpha^{i+j} \times \frac{s_{x-2}}{s_{x-2}} \\ &= \frac{\alpha^{i(x-1)+j} + \alpha^{i+j(x-1)}}{s_{x-2}} \\ &= \frac{\alpha^{ix} + \alpha^{jx} + \alpha^{i(x-1)+j} + \alpha^{i+j(x-1)} + s_x}{s_{x-2}} \end{aligned} \quad (3.97)$$

Falls nun  $s_1^x = \alpha^{ix} + \alpha^{jx} + \alpha^{i(x-1)+j} + \alpha^{i+j(x-1)}$ , dann lässt sich die Gleichung allgemein wie folgt zusammenfassen:

$$\alpha^{i+j} = \frac{s_1^x + s_x}{s_{x-2}} \quad (3.99)$$

Dieses gilt für alle  $x \in 2^n + 1, n \in \mathbb{N}_+$ , also  $x \in \{3, 5, 9, 17, 33, \dots\}$ . Hier ist nun die Frage, wie restlichen Syndromkomponenten verwendet werden können, um  $\alpha^{i+j}$  darzustellen. Als Demonstration des Vorgehens verwenden wir nun  $s_7$ :

$$\begin{aligned} \alpha^{i+j} &= \alpha^{i+j} \times \frac{s_5}{s_5} \\ &= \frac{\alpha^{i6+j} + \alpha^{i+j6}}{s_5} \\ &= \frac{\alpha^{i7} + \alpha^{j7} + \alpha^{i6+j} + \alpha^{i+j6} + s_7}{s_5} \\ &= \frac{s_1^7 + s_7 + \alpha^{4i+3j} + \alpha^{3i+4j} + \alpha^{5i+2j} + \alpha^{2i+5j}}{s_5} \\ &= \frac{s_1^7 + s_7 + \alpha^{2(i+j)} \times (\alpha^{3i} + \alpha^{3j}) + \alpha^{3(i+j)} \times (\alpha^i + \alpha^j)}{s_5} \\ &= \frac{s_1^7 + s_7 + \alpha^{2(i+j)} \times s_3 + \alpha^{3(i+j)} \times s_1}{s_5} \end{aligned} \quad (3.101)$$



Nun kann in diese Gleichungen das zuvor berechnete  $\alpha^{i+j}$  eingesetzt werden.

Diese Herangehensweise kann verwendet werden, um jeweils eine Vergleichsformel für eine bestimmte Syndromkomponente zu bestimmen. Werden alle diese Formeln gegeneinander verglichen, können somit pro Formel 2 weitere Bitfehler (entsprechend der Syndromkomponenten, welche verwendet wurden) ausgeschlossen werden. Es muss allerdings immer beachtet werden, welche Randfälle sich durch die Division ergeben.

### 3.3 3-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

Das vorgestellte Verfahren aus Abschnitt 3.2.2 kann erweitert werden, um 3-Bit Fehler abzudecken. Um eine Korrektur von 3-Bit Fehler durchzuführen, wird ein Code mit mindestens 3 Syndromkomponenten benötigt, zusätzliche Syndromkomponenten können entsprechend des Ansatzes zur zusätzlichen Erkennung höherer Fehler verwendet werden.

Das Vorgehen ist wie folgt: Unter der spekulativen Annahme, dass ein 3-Bit Fehler aufgetreten ist, werden die Fehlerstellen  $i, j, k$  bestimmt. Zur Bestimmung kann z.B. das Verfahren nach Okano-Imai [OI87], wie in Abschnitt 2.3.2.3 beschrieben, verwendet werden. Scheitern die Berechnungsschritte (Division durch 0, kein Tabelleneintrag), kann kein 3-Bit Fehler aufgetreten sein. Es muss somit gelten:

$$\begin{aligned}
 i &\neq j \neq k \\
 s_1 &= \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k \\
 s_3 &= \alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{k^3} \\
 s_5 &= \alpha^{i^5} + \alpha^{j^5} + \alpha^{k^5}
 \end{aligned}
 \tag{3.103}$$

Darauf folgend werden die verschiedenen Syndromkomponenten überprüft, ob kein Fehler mit mehr als 3 Bit aufgetreten ist.

$$\begin{aligned}
 s_7 &\stackrel{?}{=} \alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{k^7} \\
 s_9 &\stackrel{?}{=} \alpha^{i^9} + \alpha^{j^9} + \alpha^{k^9} \\
 &\dots
 \end{aligned}
 \tag{3.105}$$

Die Gleichungen für die Syndromkomponenten  $s_1, s_3$  und  $s_5$ , welche in die Berechnung der Fehlerstellen eingeflossen sind, müssen dabei nicht getestet werden.

Gelten die Syndromgleichungen für  $s_7$  und  $s_9$ , so ist der Fehler entweder ein 3-Bit Fehler oder es muss mindestens ein 8-Bit Fehler aufgetreten sein. Es kann kein 4-Bit, 5-Bit, 6-Bit oder 7-Bit Fehler aufgetreten sein.

Allgemein gilt, wenn die die Syndromgleichungen bis inklusive  $s_n$  gelten, kann kein Fehler zwischen 4 und  $n - 2$  Bit aufgetreten sein. Der Fehler muss dann ein 3-Bit Fehler oder ein Fehler mit mindestens  $(n - 1)$ -Fehler sein.

### 3.4 4-Bit Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

Das vorgestellte Verfahren kann ebenfalls auf 4-Bit Fehler erweitert werden. Zur Korrektur wird dabei ein BCH Code mit mindestens 4 Syndromkomponenten benötigt. Weitere Syndromkomponenten werden für eine zusätzliche Fehlererkennung verwendet.

Der Vorgang ist im Falle der 4-Bit Korrektur wie folgt: Unter der spekulativen Annahme, dass ein 4-Bit Fehler aufgetreten ist, werden die 4 Fehlerstellen  $i, j, k, l$  bestimmt. Das Verfahren zur Bestimmung der Fehlerstellen kann beliebig gewählt werden, z.B. die Lösung des Lokatorpolynoms nach Okano Imai. Es gilt:

$$\begin{aligned}
 & i \neq j \neq k \neq l \\
 & s_1 = \alpha^i + \alpha^j + \alpha^k + \alpha^l \\
 & s_3 = \alpha^{i^3} + \alpha^{j^3} + \alpha^{k^3} + \alpha^{l^3} \\
 & s_5 = \alpha^{i^5} + \alpha^{j^5} + \alpha^{k^5} + \alpha^{l^5} \\
 & s_7 = \alpha^{i^7} + \alpha^{j^7} + \alpha^{k^7} + \alpha^{l^7}
 \end{aligned} \tag{3.107}$$

Im Anschluss wird überprüft, ob die weiteren Syndromkomponenten den berechneten Fehlerstellen entsprechen.

$$\begin{aligned}
 & s_9 \stackrel{?}{=} \alpha^{i^9} + \alpha^{j^9} + \alpha^{k^9} + \alpha^{l^9} \\
 & s_{11} \stackrel{?}{=} \alpha^{i^{11}} + \alpha^{j^{11}} + \alpha^{k^{11}} + \alpha^{l^{11}} \\
 & \dots
 \end{aligned} \tag{3.109}$$

Gelten alle Gleichungen bei Syndromkomponenten bis inklusive  $s_n$ , ist ein 4-Bit Fehler oder mindestens ein (nicht berücksichtigter)  $(n-2)$ -Bit Fehler aufgetreten. Gilt mindestens eine Gleichung nicht, kann kein 4-Bit Fehler aufgetreten sein.

Gelten beispielsweise alle Gleichungen bei Syndromkomponenten bis inklusive  $s_{11}$ , so ist ein 4-Bit oder mindestens 9-Bit Fehler aufgetreten.

Gelten alle Gleichungen bis zu (inklusive) einer Syndromkomponente  $s_n$ , die Gleichung für die folgende Syndromkomponente  $s_{n+2}$  jedoch nicht, so ist ein mindestens  $(n-2)$ -Bit Fehler aufgetreten. Ein Fehler bis  $(n-3)$ -Bit ist ausgeschlossen, da alle Gleichungen für Syndromkomponenten bis  $s_n$  gelten, ein 4-Bit Fehler ist ausgeschlossen, weil die Gleichung für  $s_{n+2}$  nicht gilt.

Gelten beispielsweise alle Gleichungen bis  $s_{11}$ , aber nicht die Gleichung für die Syndromkomponente  $s_{13}$ , so ist ein mindestens 9-Bit Fehler aufgetreten. In solchen Fällen, in denen eine Gleichung nicht zutrifft, kann kein 4-Bit Fehler aufgetreten sein.

### 3.5 Allgemeine Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung

Zusätzlich zu den demonstrierten Verfahren bis zur 4-Bit Korrektur ist das vorgestellte Verfahren zur Fehlerkorrektur mit zusätzlicher Erkennung auf beliebige höhere Korrekturen mit zusätzlicher Erkennung erweiterbar.

Der allgemeine Ansatz für  $m$ -Bit Fehler lautet wie folgt: Unter der spekulativen Annahme, dass ein  $m$ -Bit Fehler aufgetreten ist, bestimme die  $m$  Fehlerstellen  $i_1, i_2, \dots, i_m$ . Gegeben sei ein Code mit

$q > m$  Syndromkomponenten (mindestens  $m$  Syndromkomponenten werden benötigt, um  $m$  Fehler zu korrigieren). Die letzte Syndromkomponente ist  $s_p$  mit  $p = 2q - 1$ . Hierzu kann ein beliebiges Verfahren zur Bestimmung von  $m$ -Bit Fehlern benutzt werden. Das Lösen eines Lokatorpolynoms für  $m > 4$  ist nicht mehr allgemein algebraisch lösbar, daher muss ein anderes Verfahren, z.B. das Suchverfahren von Chien, verwendet werden. Es gilt:

$$\begin{aligned} \forall j, k \in \{1, 2, \dots, m\}, j \neq k : i_j \neq i_k \\ s_1 &= \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n}) \\ s_3 &= \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n^3}) \\ &\dots \\ s_{2m-1} &= \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n^{2m-1}}) \end{aligned} \quad (3.111)$$

Nach der Bestimmung der  $m$  Fehlerstellen erfolgt die Überprüfung auf höhere Fehlerstellen. Hier beginnend ab der Syndromkomponente  $s_{2m+1}$ , da die Syndromkomponenten bis  $s_{2m-1}$  bereits bei der Bestimmung verwendet wurde:

$$\begin{aligned} s_{2m+1} &\stackrel{?}{=} \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n^{2t+1}}) \\ s_{2m+3} &\stackrel{?}{=} \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n^{2t+3}}) \\ &\dots \\ s_{2q-1} &\stackrel{?}{=} \sum_{n=1}^m (\alpha^{i_n^{2q-1}}) \end{aligned} \quad (3.113)$$

Gelten alle Gleichungen bis  $s_r$ , so ist ein  $m$ -Bit Fehler oder ein (nicht berücksichtigter) Fehler mit mindestens  $(r + 1 - m)$ -Bit aufgetreten. Ein  $m$ -Bit Fehler ist ausgeschlossen, falls eine Gleichung nicht gilt.

Gelten die Gleichungen bis zu einem  $s_r$ , aber die Gleichung für die Syndromkomponente  $s_{r+2}$  nicht, so ist ein Fehler mit mindestens  $(r + 1 - m)$ -Bit aufgetreten. Man beachte, dass  $s_r$  die  $t$ -te Syndromkomponente ist mit  $r = 2t - 1$ .

**Vereinfachte Darstellung** Es ergibt sich, dass der erarbeitete Ansatz wie folgt vereinfacht dargestellt werden kann.

- Führe eine spekulative Fehlerkorrektur für alle Korrekturverfahren parallel durch
- Berechne pro Fehlervektor das spekulative Fehlersyndrom (beispielsweise auch durch Anwendung der H-Matrix)
- Vergleiche das spekulative Fehlersyndrom mit dem aufgetretenen Fehlersyndrom
-

### 3.6 Vergleich zum bekannten Verfahren

In diesem Abschnitt wird dargestellt, wie sich das vorgestellte Verfahren im Gegensatz zu den bekannten Verfahren unterscheidet.

In diesem Kapitel wurde ein Verfahren zur Korrektur und zusätzlicher Erkennung unter Verwendung einer spekulativen Fehlerkorrektur vorgestellt. Dabei werden verschiedene Verfahren zur spekulativen Korrektur von beispielsweise 1-Bit, 2-Bit, 3-Bit und 4-Bit Fehlern durchgeführt, die Ergebnisse gegen erkennbare Fehler überprüft und eine entsprechende Korrektur oder Ausgabe eines erkannten Fehlers, welcher nicht korrigiert werden kann, durchgeführt.

Das vorgestellte Verfahren zur spekulativen Fehlerberechnung ermöglicht es, die Kapazität des BCH Codes insoweit auszuschöpfen, dass alle entsprechend der Anzahl der Syndromkomponenten erkennbaren Fehler erkannt und von den zu korrigierenden Fehlern unterschieden werden können. Das bekannte Verfahren zur Bestimmung der Fehleranzahl durch die Berechnung der Determinanten besitzt keine vollständige Abdeckung aller erkennbaren Fehler, da die Determinanten nur für entsprechend des Codeabstandes korrigierbare Fehler erzeugt werden können.

Generell ist ein entscheidender Vorteil des vorgestellten Verfahrens, dass der Schritt zur Feststellung der Fehleranzahl übersprungen werden kann, höhere Fehler jedoch trotzdem erkannt werden können, ohne die Anzahl der Fehler festzustellen. Somit wird der Schritt des Berechnens der Determinanten übersprungen und stattdessen eine Überprüfung der spekulativen Fehlerstellen durchgeführt. Dies wurde exemplarisch für bis zu 4-Bit Fehler demonstriert.

Im Vergleich zu der Berechnung der Determinanten für alle erkennbaren Fehler stellt dies eine enorme Verbesserung dar, da die Formeln der Determinanten fakultativ wachsen. Zudem wird im bekannten Verfahren mit der größten Determinante begonnen, welche dem höchsten erkennbaren Fehler entspricht. Es werden somit die unwahrscheinlichsten Fälle zuerst getestet. Das vorgestellte Verfahren ermöglicht es, die zu korrigierenden Fehler zu unterscheiden und eine Überprüfung auf höhere Fehler im Anschluss durchzuführen. Dabei können verschiedenen Fehlerfälle parallel überprüft werden.

Im Vergleich zum Berlekamp-Massey Algorithmus wird ein Ansatz zur direkten Bestimmung der Lokatorpolynome bis vierten Grades statt der iterativen Herangehensweise verwendet. Der Berlekamp-Massey Algorithmus muss für die Erkennung höherer Fehler das Lokatorpolynom über weitere Iterationen bestimmen, während der vorgestellte Ansatz eine schnelle, parallele Überprüfung auf höhere Fehler bietet.

Das Verfahren kann analog auch für eine größere Anzahl von Bitfehlern durchgeführt werden. So kann beispielsweise eine 3-Bit Korrektur unter Verwendung der Fehlersyndromkomponenten  $s_1$ ,  $s_3$  und  $s_5$  erfolgen. Anschließend kann bestimmt werden, ob die aus den 3 bestimmten Bitpositionen berechneten Syndromkomponenten  $s_7$ ,  $s_9$ , ... korrekt sind.

### 3.6.1 VHDL Vergleichsimplementierung Determinante gegen spekulative Berechnung

Um das vorgestellte Verfahren der spekulativen Fehlerberechnung gegen die Bestimmung der Fehleranzahl im Voraus vergleichen zu können, werden in diesem Abschnitt Vergleichsimplementierungen in VHDL vorgestellt.

Ausgegangen von einer 1-Bit Korrektur mit zusätzlicher Erkennung ist der Unterschied beider Verfahren die Berechnung der Determinanten bzw. Berechnung der höheren Syndromkomponenten unter Annahme eines 1-Bit Fehlers. Zu beiden Teilverfahren wurde VHDL Code für jeweils 4 und 5 Syndromkomponenten ausgearbeitet. Diese VHDL Implementierungen enthalten daher lediglich die Determinantenberechnung und Prüfung auf höhere Fehler.

In den Implementierungen wurden BCH Codes über dem Galoisfeld  $GF(2^5)$  mit dem Modularpolynom  $p(x) = x^7 + x^3 + 1$  verwendet. Bei 4 Syndromkomponenten kann dieser Code neben einer 1-Bit Korrektur alle bis zu 7-Bit Fehler erkennen. Bei 5 Syndromkomponenten kann dieser Code neben einer 1-Bit Korrektur alle bis zu 9-Bit Fehler erkennen.

Im Anhang dieser Arbeit sind dazu die Varianten mit 5 Syndromkomponenten zu finden (Anhang 5.6 und Anhang 5.7). Zum Testen der Korrektheit wurde zusätzlich ein Testbench erzeugt, welcher sich ebenfalls im Anhang befindet (Anhang 5.8).

Die Implementierungen wurden mittels Genus Synthesis Solution 21.10-p002\_1 synthetisiert, jeweils mit den identischen Einstellungen:

- library = ixc013ng\_stdcell\_slow\_1p08V\_125C.lib
- syn\_generic\_effort = medium
- syn\_map\_effort = high

Dabei ergeben nach der Synthese folgende Ergebnisse für verwendete Fläche und Laufzeit folgende Werte:

Name	Cell Area	Data Path (ps)
Determinante 5 Syndromkomponenten	19695	10641
Determinante 4 Syndromkomponenten	6566	6406
Spekulativ 5 Syndromkomponenten	2948	4831
Spekulativ 4 Syndromkomponenten	2537	4447

Die Tabelle zeigt jeweils welche Fläche (Cell Area) und Dauer des längsten Pfades (Data Path) die Vergleichsimplementierungen der Determinantenberechnung und spekulativen Fehlerbestimmung für einen BCH Code mit jeweils 4 und 5 Syndromkomponenten bei der Synthese ergeben haben. In der ersten Zeile ist beispielsweise zeigt die Berechnung von Determinanten eines BCH Code mit 5 Syndromkomponenten eine Fläche (Cell Area) von 19695 Einheiten und einen längsten Pfad (Data Path) von 10641 ps.

Betrachtet man die Werte in Relation zueinander, ist ersichtlich, dass die Ergebnisse der spekulativen Berechnung der Fehlerpositionen schneller sind ( $4831/10641 = 45\%$  für 5 Syndromkomponenten /  $4447/6406 = 69\%$  für 4 Syndromkomponenten) und weniger Fläche ( $2948/19695 = 15\%$  für 5 Syndromkomponenten /  $2537/6566 = 39\%$  für 4 Syndromkomponenten) auf einem Chip benötigen würde, als das Berechnen der Determinanten im Voraus.

### *3 Kombinierte Korrektur und Erkennung höherer Fehler*

---

Anhand dieser Implementierungen ist zu sehen, dass die Bestätigung der Fehlerstellen in diesem Fall wesentlich weniger Fläche und Laufzeit benötigt, als eine Berechnung von Determinanten zur Fehlerbestimmung.

Jenseits der in dieser Auswertung verglichenen Implementierung wird die Prognose aufgestellt, dass der Vorteil der spekulativen Berechnung größer wird, je mehr Syndromkomponenten insgesamt verwendet werden. Dieser Effekt schwächt sich jedoch ab, je mehr Fehler korrigiert werden sollen.

## 4 Zusammenfassung

In dieser Arbeit wird auf Grundlage des BCH Codes untersucht, wie eine Fehlerkorrektur mit einer Erkennung höherer Fehleranzahlen kombiniert werden kann.

Mit dem Verfahren der 1-Bit Korrektur mit zusätzlicher Erkennung höherer Fehler wurde ein Ansatz entwickelt, welcher die Erkennung zusätzlicher Fehler durch das parallele Lösen einfacher Gleichungen der Form  $s_x \stackrel{?}{=} s_1^x$  durchführt. Die Anzahl dieser Gleichungen ist linear zu der Anzahl der zu überprüfenden höheren Fehler.

In dieser Arbeit wurde zusätzlich für bis zu 4-Bit Korrekturen mit zusätzlicher Erkennung höherer Fehler ein weiterer allgemeiner Ansatz vorgestellt. Dabei werden parallel für alle korrigierbaren Fehleranzahlen spekulative Fehlerkorrekturen durchgeführt. Aus den bestimmten Fehlerstellen werden spekulative Syndromkomponenten erzeugt, durch welche die Fehlerstellen bestätigt und höhere erkennbare Fehleranzahlen ausgeschlossen werden können.

Die vorgestellten Ansätze unterscheiden sich von dem in [Pet60] entwickelten Ansatz, bei welchem die Anzahl der Fehlerstellen durch die Berechnung von Determinanten in absteigender Reihenfolge berechnet wird, bis die erste Determinante 0 bildet. Bei dem bekannten Verfahren ist durch die Berechnung der Determinanten eine faktorielle Anzahl an Berechnungen in Relation zu der Anzahl zu überprüfender Fehler durchzuführen. Im Vergleich zu dem bekannten sequentiellen Verfahrens nach Berlekamp Massey besitzen die Berechnungen im vorgestellten Ansatz simple Gleichungen und können parallel durchgeführt werden.

Bei dem bekannten Verfahren zur parallelen Korrektur von 4-Bit Fehlern ist eine Gleichung vierten Grades im  $GF(2^m)$  zu lösen. Dies erfolgt, indem eine Hilfsgleichung dritten Grades und vier Gleichungen zweiten Grades parallel gelöst werden. In der vorliegenden Arbeit wurde gezeigt, dass sich eine Gleichung zweiten Grades einsparen lässt, wodurch sich eine Vereinfachung der Hardware bei einer parallelen Realisierung der 4-Bit Korrektur ergibt.

Die erzielten Ergebnisse wurden durch umfangreiche Simulationen in Software und Hardwareimplementierungen überprüft.

# 5 Anhang

## 5.1 Anwendungsbereiche des vorgestellten Verfahrens

In diesem Abschnitt beschäftigen wir uns mit der Frage, welche Wortlängen und Fehlerwahrscheinlichkeiten für das vorgestellte Verfahren in Betracht kommen und welche Grenzen hier gelten.

Im vorgestellten Verfahren werden Fehler unter der Annahme korrigiert, dass Fehler mit einer geringen Anzahl fehlerhafter Bits wahrscheinlicher sind, als Fehler mit einer hohen Anzahl an fehlerhaften Bits. Im Folgenden wird gezeigt, dass diese Annahme nur bis zu bestimmten Kombinationen von Wortlängen und Fehlerwahrscheinlichkeit gilt.

Es wird weiterhin gezeigt, dass die Verteilung der Fehler sich bei hohen Werten für Wortlänge und Fehlerwahrscheinlichkeit verschiebt, wodurch z.B. ein 4-Bit Fehler wahrscheinlicher sein kann als eine fehlerfreie Übertragung.

### 5.1.1 Annahmen

In Bezug auf den in dieser Arbeit verwendeten BCH Code beschränkt sich die Betrachtung auf Fehler, welche Änderung des Bitwertes einzelner Bits darstellen. Dies bedeutet eine Änderung des Wertes von 0 zu 1 bzw. von 1 zu 0.

Es wird zudem angenommen, dass die betrachteten Bitfehler mit einer Fehlerwahrscheinlichkeit  $p(e)$  auftreten, welche unabhängig von der Position des Bits ist.

Die Länge  $n$  der übertragenen Wörter wird als gleich für alle Wörter angenommen.

### 5.1.2 Wahrscheinlichkeitsverteilungen

Im Folgenden wird betrachtet, wie sich Fehlerauftritte anhand der Auftrittswahrscheinlichkeit  $p(e)$  eines Fehlers an einer Bitstelle und der Wortlänge  $n$  verhalten. Es wird gezeigt, dass die grundlegende Annahme, dass niedrigere Fehleranzahlen wahrscheinlicher sind, als höhere Fehleranzahlen nicht allgemeingültig ist.

Der Programmcode, mit welchem die Berechnungen in diesem Abschnitt durchgeführt wurden, kann im Anhang gefunden werden.

Die Tabellen 5.1, 5.2, 5.3 (Script 5.1) zeigen die Auftrittswahrscheinlichkeit eines Fehlers entsprechend den verschiedenen Wortlängen. Ist  $n$  die Wortlänge,  $k$  die Fehleranzahl und  $p(e)$  die Wahrscheinlichkeit eines Fehlers einer beliebigen Position, werden die Werte nach der Binomialverteilung wie folgt berechnet

$$\binom{n}{k} \times (p(e))^k \times (1 - p(e))^{n-k} \quad (5.1)$$



Tabelle 5.1 zeigt zu einem Fehler mit der Wahrscheinlichkeit  $p(e) = 10^{-6}$  die Wahrscheinlichkeit, mit welcher verschiedene Fehleranzahlen auftreten. Die verschiedenen Spalten zeigen die verschiedenen Wortlängen, die Zeilen die verschiedenen Fehleranzahlen. 0-Bit steht für die Wahrscheinlichkeit, dass kein Fehler auftritt. Zur Übersicht werden nur bis 7 Prozentstellen angezeigt.

Als Beispiel in Spalte 2, Zeile 2 steht die Wahrscheinlichkeit 0.00320% eines genau 1-Bit Fehlers bei einer 32 Bit Wortlänge. Dieser Wert wird bestimmt durch

$$\binom{32}{1} \times (10^{-6})^1 \times (1 - 10^{-6})^{32-1} = 0.00320\% \quad (5.2)$$

Fehler	16	32	64	128	256	512	1024
0-Bit	99.99840%	99.99680%	99.99360%	99.98720%	99.97440%	99.94881%	99.89765%
1-Bit	0.00160%	0.00320%	0.00640%	0.01280%	0.02559%	0.05117%	0.10230%
2-Bit	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00001%	0.00005%
3-Bit	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
4-Bit	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
Fehler	$2^{15}$	$2^{20}$	$2^{21}$	$2^{22}$	$2^{23}$	$2^{24}$	$2^{25}$
0-Bit	96.77630%	35.04362%	12.28056%	1.50812%	0.02274%	0.00001%	0.00000%
1-Bit	3.17117%	36.74594%	25.75422%	6.32552%	0.19079%	0.00009%	0.00000%
2-Bit	0.05195%	19.26546%	27.00527%	13.26559%	0.80024%	0.00073%	0.00000%
3-Bit	0.00057%	6.73376%	18.87805%	18.54665%	2.23765%	0.00407%	0.00000%
4-Bit	0.00000%	1.76521%	9.89753%	19.44758%	4.69269%	0.01708%	0.00000%
5-Bit	0.00000%	0.37019%	4.15132%	16.31381%	7.87303%	0.05730%	0.00000%
6-Bit	0.00000%	0.06470%	1.45099%	11.40418%	11.00730%	0.16023%	0.00000%
7-Bit	0.00000%	0.00969%	0.43471%	6.83322%	13.19085%	0.38402%	0.00000%
8-Bit	0.00000%	0.00127%	0.11396%	3.58258%	13.83161%	0.80535%	0.00001%
9-Bit	0.00000%	0.00015%	0.02655%	1.66960%	12.89199%	1.50128%	0.00004%
10-Bit	0.00000%	0.00002%	0.00557%	0.70028%	10.81459%	2.51874%	0.00013%

**Tabelle 5.1:** Fehlerwahrscheinlichkeit n-Bit Fehler bei bestimmter Wortlänge für  $p(e) = 10^{-6}$ . Die Spalten sind die verschiedenen Wortlängen, die Zeilen die Fehleranzahlen.

Man kann hier erkennen, wie die Fehlerwahrscheinlichkeit, beispielsweise eines 1-Bit Fehlers, zunächst mit steigender Wortlänge wächst und ab einer gewissen Wortlänge wieder abnimmt. Die Tabelle zeigt, dass beispielsweise bei einer Wortlänge von  $2^{20}$  die Wahrscheinlichkeit eines 1-Bit Fehler höher ist als die Wahrscheinlichkeit für eine fehlerfreie Übertragung. Bei einer Wortlänge von  $2^{25}$  ist die Fehlerwahrscheinlichkeit für Übertragungen, die weniger als einen 8-Bit Fehler aufweisen, so gering, dass sie vernachlässigt werden kann.

Fehler	16	32	64	128	256	512	1024
0-Bit	18.53020%	3.43368%	0.11790%	0.00014%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
1-Bit	32.94258%	12.20865%	0.83841%	0.00198%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
2-Bit	27.45215%	21.02601%	2.93445%	0.01395%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
3-Bit	14.23445%	23.36224%	6.73836%	0.06509%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
4-Bit	5.14022%	18.81958%	11.41777%	0.22602%	0.00001%	0.00000%	0.00000%
5-Bit	1.37072%	11.70996%	15.22370%	0.62282%	0.00003%	0.00000%	0.00000%
6-Bit	0.27922%	5.85498%	16.63330%	1.41865%	0.00013%	0.00000%	0.00000%
7-Bit	0.04432%	2.41634%	15.31319%	2.74722%	0.00053%	0.00000%	0.00000%
8-Bit	0.00554%	0.83901%	12.12295%	4.61686%	0.00184%	0.00000%	0.00000%
9-Bit	0.00055%	0.24859%	8.38130%	6.83979%	0.00563%	0.00000%	0.00000%
10-Bit	0.00004%	0.06353%	5.12190%	9.04373%	0.01545%	0.00000%	0.00000%

**Tabelle 5.2:** Fehlerwahrscheinlichkeit n-Bit Fehler bei bestimmter Wortlänge für  $p(e) = 0.1$ .

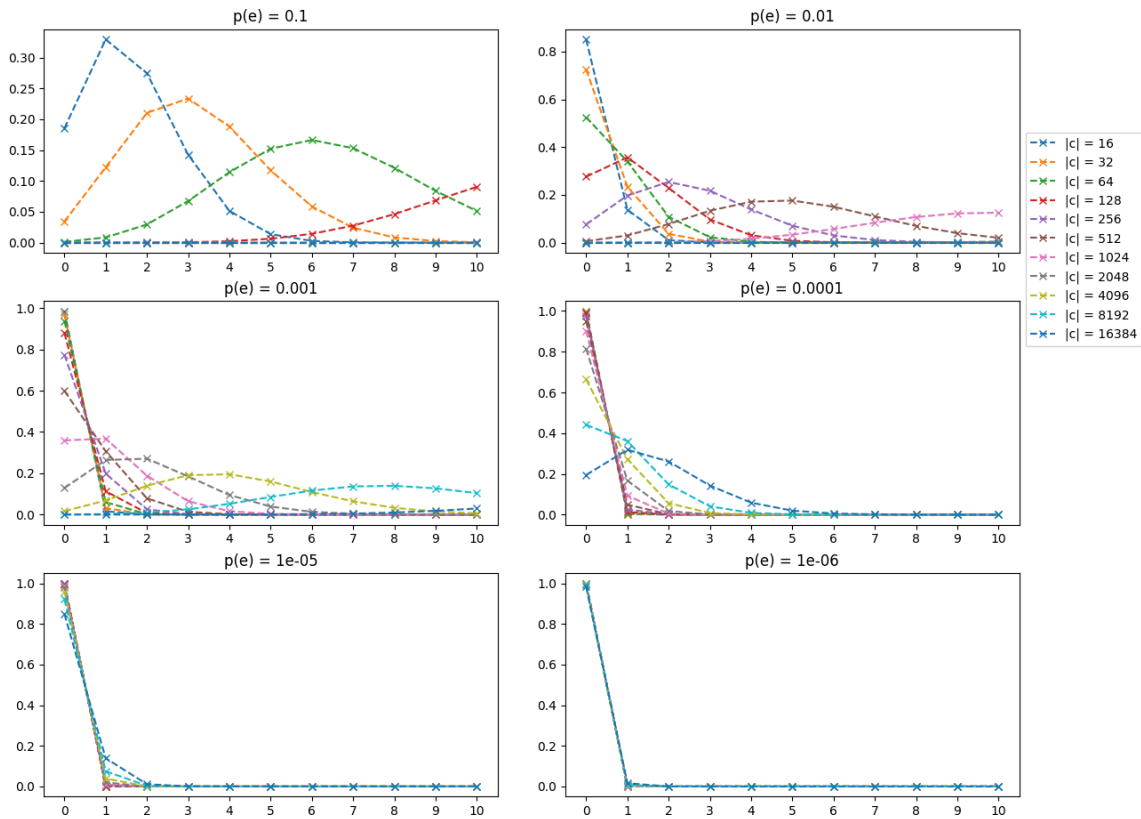
Wie man an der Tabelle 5.2 erkennen kann, ist dies zudem von der Fehlerwahrscheinlichkeit abhängig. Je höher die Fehlerwahrscheinlichkeit, desto schneller verschieben sich die Verteilungen der Fehler. Bei einer Wortlänge von 16 Bit ist die Wahrscheinlichkeit eines genau 1-Bit Fehlers mit 32.94258% bereits höher als die einer fehlerlosen Übertragung. Die Formel dazu lautet  $\binom{16}{1} \times (0.1)^1 \times (1 - 0.1)^{16-1} = 32.94258\%$ .

Fehler	2	4	8	16	32	64
0-Bit	4.00000%	0.16000%	0.00026%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
1-Bit	32.00000%	2.56000%	0.00819%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
2-Bit	64.00000%	15.36000%	0.11469%	0.00000%	0.00000%	0.00000%
3-Bit	-	40.96000%	0.91750%	0.00002%	0.00000%	0.00000%
4-Bit	-	40.96000%	4.58752%	0.00031%	0.00000%	0.00000%
5-Bit	-	-	14.68006%	0.00293%	0.00000%	0.00000%
6-Bit	-	-	29.36013%	0.02150%	0.00000%	0.00000%
7-Bit	-	-	33.55443%	0.12284%	0.00000%	0.00000%
8-Bit	-	-	16.77722%	0.55276%	0.00000%	0.00000%
9-Bit	-	-	-	1.96538%	0.00000%	0.00000%
10-Bit	-	-	-	5.50306%	0.00000%	0.00000%

**Tabelle 5.3:** Fehlerwahrscheinlichkeit n-Bit Fehler bei bestimmter Wortlänge für  $p(e) = 0.8$

Tabelle 5.3 zeigt hier einen Fall, in welchem die Wahrscheinlichkeit eines Fehlers pro Bit mit 80 Prozent sehr hoch liegt. Auch diese Tabelle zeigt eine derartige Verteilung, bei welcher hohe Fehleranzahlen wahrscheinlich sind. Man beachte, dass hier sehr geringe Wortlängen gezeigt werden, wodurch einige Fehler nicht auftreten können.

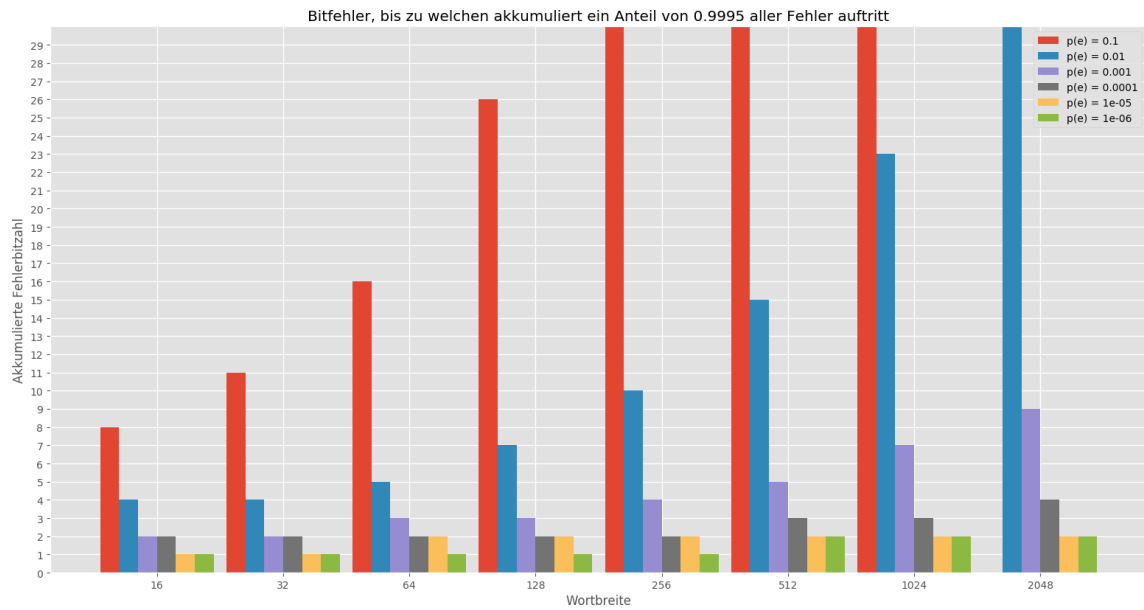
Abbildung 5.1 zeigt diese Daten als Graphen (Erzeugt durch Script 5.2). Jeder Graph steht für eine bestimmte Fehlerwahrscheinlichkeit pro Bit und stellt von links nach rechts die Wahrscheinlichkeit verschiedener Fehleranzahlen an. Jede Kurve stellt die Wahrscheinlichkeitsverteilung zu einer bestimmten Wortlänge dar. Die Verteilung der einzelnen Kurven nimmt ungefähr die Form



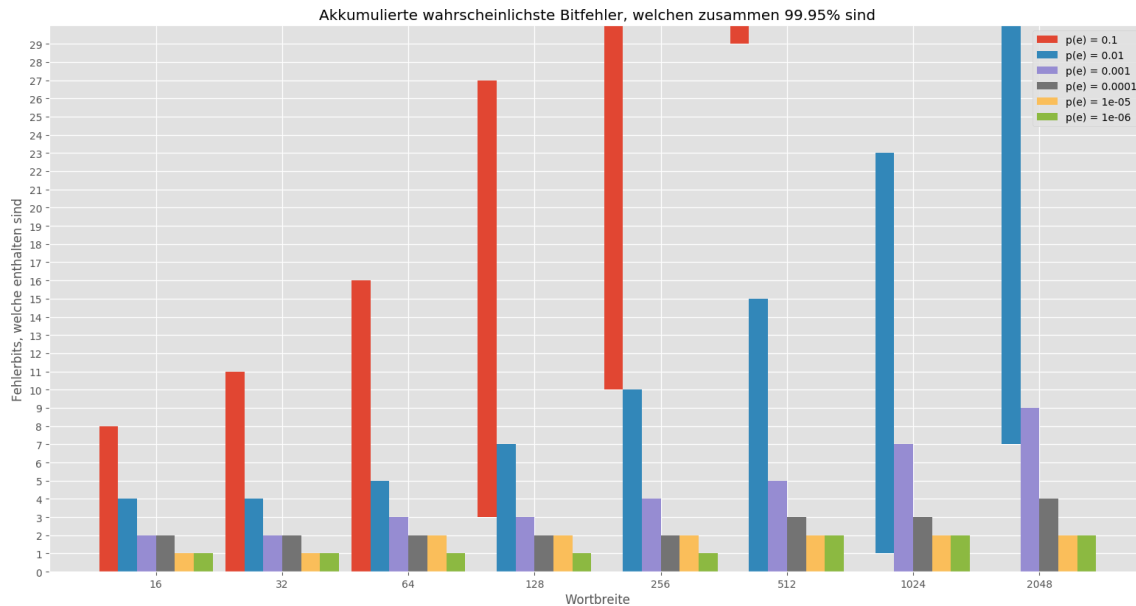
**Abbildung 5.1:** Graphen zu verschiedenen Fehlerwahrscheinlichkeiten, in welchen Kurven für unterschiedliche Wortlängen die Wahrscheinlichkeit der Fehler von 0 Bit bis 10 Bit dargestellt wird. Die Wahrscheinlichkeiten nehmen jeweils grob die Form einer Gaußschen Glockenkurve an.

einer Gaußschen Glockenkurve an, diese ist jedoch nur bei einer hohen Kombination aus Fehlerwahrscheinlichkeit und Wortlänge ablesbar. Ansonsten tritt eine Häufung der Werte bei dem 0-Bit Fehler auf. Diese Das Maximum dieser Verteilung wandert mit steigender Wortlänge in Richtung der höheren Fehlerzahlen.

Die Abbildung 5.2 zeigt diese Daten auf eine andere Art (Skript 5.3). In dieser wird für die verschiedenen Wortlängen 16, 32, 64, 128, 256, 512, 1024 und 2048 Bit dargestellt, welche Bitfehler akkumuliert ab 0-Bit zusammen 99.95% aller Fehler darstellen. Pro Wortlänge sind die verschiedenen Fehlerwahrscheinlichkeiten des Kanals durch Farben getrennt dargestellt. Ein Balken stellt also dar, dass wenn für eine gewisse Fehlerwahrscheinlichkeit und Wortlänge Fehlerwahrscheinlichkeiten aufsummiert werden, ab welchem aufaddierten Fehler die 99.95% überschritten werden. In dieser wird somit dargestellt, bis zu welcher Bitanzahl Fehler zu erwarten sind. Unter der Annahme, dass 99.95 Prozent aller Fehler erkannt werden sollen, ergeben beispielsweise bei einer unabhängigen Fehlerwahrscheinlichkeit von  $p(e) = 0.1$  bei einer Wortlänge von 16 Bit die Bitfehler von 0-Bit bis 8-Bit zusammen die geforderten 99.95% aller Fälle. Alle möglichen Fehler mit 9 Bit oder mehr können somit nur weniger als 0.05% ergeben und werden daher vernachlässigt. In Abbildung 5.2 ist nun beispielsweise ersichtlich, dass bei  $p(e) = 10^{-6}$  Wortlängen bis inklusive 256 Bit nur 0-Bit und 1-Bit Fehler zu betrachten sind. Bei den Wortlängen 512, 1024 und 2048



**Abbildung 5.2:** Kumulative Bitfehler ab 0-Bit Fehlern, welche zusammen mit 99.95% auftreten. Die horizontale Skala gruppiert für Wortlängen jeweils die Auftretswahrscheinlichkeiten eines einzelnen Fehlers. Die vertikale Skala gibt die Anzahl der Fehler an, welche von 0-Bit beginnend zusammen mindestens 99.95% besitzen. Der Graph ist aus Platzgründen bei 30-Bit abgeschnitten. Der Fall  $p(e) = 0.1$  für 2048 wurde hier wegen einer Zahlenbereichsüberschreitung (Skriptfehler) nicht dargestellt, würde aber ebenfalls die Höhe des Graphen ausfüllen.



**Abbildung 5.3:** Zu verschiedenen Wortlängen und Fehlerwahrscheinlichkeiten wird hier gezeigt, welche Bitfehler mit höchster Wahrscheinlichkeit zusammen 99.95% aller auftretenden Fälle umfassen.

sind zusätzlich die 2-Bit Fehler zu erwarten.

Abbildung 5.3 zieht nun in Betracht, dass 0-Bit Fehler ggf. unwahrscheinlich sind. (Skript 5.4). In dieser werden die Fehler entsprechend den höchsten Wahrscheinlichkeiten akkumuliert, welche bis diese mindestens 99.95% ausmachen. Sind die Auftretenswahrscheinlichkeit für fehlerfreie Übertragungen bzw. niedrige Fehleranzahlen gering, kann es vorkommen, dass diese nicht in den wahrscheinlichsten 99.95% der Fehler enthalten sind und somit nicht in den abgebildeten Balken enthalten sind. Dies ist in den Fällen zu sehen, in denen ein Balken nicht bei dem 0-Bit Fehler beginnt, sondern erst bei einem höheren Fehler. Dabei zeigt sich erneut, dass es entsprechend der Wortlänge und Fehlerwahrscheinlichkeit pro Bit Fälle auftreten, bei denen nicht mit einer fehlerfreien Übertragung zu rechnen ist.

### 5.1.3 Betrachtung des vorgestellten Korrekturansatzes

Im vorgestellten Verfahren besitzen Codewörter gewisse Hammingdistanzen zueinander. Tritt ein Fehler auf, würde das Codewort mit der geringsten Hammingdistanz zum fehlerhaften Wort gesucht werden. Ist die Distanz im Korrekturbereich, würde zum nächsten Codewort korrigiert werden, ansonsten würde ein erkannter Fehler ausgegeben werden.

Damit Fehler korrigiert oder erkannt werden, müssen diese kleiner als die größte Anzahl generell erkennbarer Fehlerstellen sein. Dies ist wahrscheinlich, wenn die akkumulierte Wahrscheinlichkeit bis inklusive dieses größten generell erkennbaren Fehlers nahezu 100% ausmacht. Liegt der überwiegende Prozentteil der Fehlerwahrscheinlichkeit über dieser Anzahl, so kann es passieren, dass Fehler falsch korrigiert oder nicht erkannt werden.

Während eine hohe Codelänge Korrekturbits einspart und ermöglicht, mehr Bits zu korrigieren, erhöht sie die Wahrscheinlichkeit für mehr Fehler in einem übertragenen Wort. Es hängt daher

vom Anwendungsfall ab, welche Häufigkeit von fehlerhaften Übertragungen bzw. welcher Korrekturaufwand akzeptabel ist. Die Anzahl der zu korrigierenden Bits und Wortlänge kann dazu problemspezifisch gewählt werden.

Soll für einen bestimmten Übertragungskanal eine Kodierung vorgenommen werden, kann wie folgt verfahren werden:

1. Gegeben die Bitfehlerwahrscheinlichkeit  $p(e)$  des Kanals, wähle eine Wortlänge  $n$ .
2. Berechne über steigende Fehleranzahlen  $k$  nach der Binomialverteilung  $\binom{n}{k} \times (p(e))^k \times (1 - p(e))^{n-k}$  die Fehlerwahrscheinlichkeiten.
3. Entscheide anhand der Auftretswahrscheinlichkeiten für bestimmte Fehler, wie viele Bits korrigiert und wie viele erkannt werden sollen.

Dieses Vorgehen kann geprüft werden, wie die Auftretswahrscheinlichkeit bestimmter Fehler eines Codes ist. Dies ermöglicht, die Anzahl der Korrekturbits auf die Wahrscheinlichkeit der Fehler anzupassen.

---

## 5.2 Skripte zur Erstellung von Graphen

---

```

1 import math
2 def bincoeff(x,y): # from x draw y
3     if y == x:
4         return 1
5     elif y == 1:
6         return x
7     elif y > x:
8         return 0
9     else:
10        a = math.factorial(x)
11        b = math.factorial(y)
12        c = math.factorial(x-y)
13        return a // (b * c)
14
15 data={}
16 for p in [0.8,0.7,0.6,0.5,0.4,0.3,0.2,0.1,0.01,0.001,0.0001,10**-5,10**-6]:
17     print "p=",p
18     rp = 1-p
19     data[p]={}
20     for n in [16,32,64,128,256,512,1024,2048,4096]:
21         #print "n=",n
22         for b in [0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10]:
23             bc = bincoeff(n,b)
24             wp = (p ** b)
25             try:
26                 wrp = (rp ** (n-b))
27             except:
28                 wrp = 0
29             res = bc * wp * wrp
30             #print "b=",b,"->",res
31             data[p][b].append(res)
32
33     keys = data[p].keys()
34     keys.sort()
35     print "\t"+", ".join(["16","32","64","128","256","512","1024","2048","4096"])
36     for x in keys:
37         print str(x)+"\t"+", ".join([str("{:.10%}".format(res)) for res in data[p][x]])
38     print ""

```

---

**Listing 5.1:** Skript für die Tabellen verschiedener Fehler bei gegebener Fehlerwahrscheinlichkeit eines 1-Bit Fehler mit verschiedenen Wortlängen

```
1 import math
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 prob = [0.1,0.01,0.001,0.0001,10**-5,10**-6]
4 wlen = [16,32,64,128,256,512,1024,2048,4096,8192,16384]
5 errs = [0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10]
6 def bincoeff(x,y): # from x draw y
7     if y == x:
8         return 1
9     elif y == 1:
10        return x
11    elif y > x:
12        return 0
13    else:
14        a = math.factorial(x)
15        b = math.factorial(y)
16        c = math.factorial(x-y)
17        return a // (b * c)
18 i=1
19 revdata={}
20 for p in prob:
21     print "p=",p
22     rp = 1-p
23     revdata[p]={}
24     for n in wlen:
25         res = []
26         for b in errs:
27             bc = bincoeff(n,b)
28             wp = (p ** b)
29             try:
30                 wrp = (rp ** (n-b))
31             except:
32                 wrp = 0
33             res.append(bc * wp * wrp)
34     revdata[p][n] = res
35
36     keys = revdata[p].keys()
37     keys.sort()
38     print " \t"+", ".join([str(x) for x in errs])
39     for x in keys:
40         print str(x)+":\t"+", ".join([str("{:.10%}".format(res)) for res in
41             revdata[p][x]])
42     print ""
43     fig = plt.subplot(3,2,i)
44     i+=1
45     plt.title("p(e) = "+str(p))
46     for x in keys:
47         vec = revdata[p][x]
48         plt.plot(errs,vec,'x—',label="|c| = "+str(x))
49     plt.xticks(range(0,11))
50     plt.legend(loc='upper left',bbox_to_anchor=(1,3))
51     plt.show()
```

---

**Listing 5.2:** Skript für die Erstellung von Graphen zu den Fehlerverteilungen



```
1 import math
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 plt.style.use('ggplot')
4 prob = [0.1,0.01,0.001,0.0001,10**-5,10**-6]
5 wlen = [16,32,64,128,256,512,1024,2048]
6 wlen_str = [str(x) for x in wlen]
7 req_perc = 0.9995
8 max_errors = 220 # There may be an Overflow error for higher values!
9 max_shown_errors = 30
10
11 def bincoeff(x,y): # from x draw y
12     if y == x:
13         return 1
14     elif y == 1:
15         return x
16     elif y > x:
17         return 0
18     else:
19         a = math.factorial(x)
20         b = math.factorial(y)
21         c = math.factorial(x-y)
22         return a // (b * c)
23
24 i=1
25 width=0.15
26 revdata={}
27 values={}
28 for p in prob:
29     print "p=",p,"\tbenoetigt ",req_perc
30     rp = 1-p
31     revdata[p]={}
32     values[p]=[]
33     maxerrs = -1
34     broken = False
35
36     for n in wlen:
37         #print "n=",n
38         num_errs=0
39         acc_perc=0
40         if not broken: maxerrs += 1
41         while acc_perc < req_perc and num_errs < max_errors:
42             bc = bincoeff(n,num_errs)
43             wp = (p ** num_errs)
44             try:
45                 wrp = (rp ** (n-num_errs))
46             except:
47                 wrp = 0
48             acc_perc += bc * wp * wrp
49             num_errs += 1
50         if num_errs < max_errors:
51             revdata[p][n] = num_errs
52             values[p].append(num_errs)
53         else:
54             revdata[p][n] = -1
```

```
55         values[p].append(-1)
56         broken = True
57     if not broken: maxerrs += 1
58
59     keys = revdata[p].keys()
60     keys.sort()
61     for x in keys:
62         print str(x)+" :\t"+str(revdata[p][x])
63     print ""
64     pos = [v+width*i for v in range(maxerrs)]
65     i+=1
66     plt.bar(pos, values[p][0: maxerrs], width, label="p(e) = "+str(p))
67 plt.title("Bitfehler, bis zu welchen akkumuliert "+str("{:.2%}".format(
    req_perc))+ " aller Fehler auftritt")
68 plt.ylabel('Akkumulierte Fehlerbitzahl')
69 plt.xlabel('Wortbreite')
70 pos = [v+width*3.5 for v in range(len(wlen_str))]
71 plt.ylim(top=max_shown_errors)
72 plt.yticks(range(max_shown_errors))
73 plt.xticks(pos, wlen_str)
74 plt.legend(loc='best')
75 plt.show()
```

---

**Listing 5.3:** Skript für die Erstellung von Graphen zu akkumulierten Fehlerverteilungen

```
1 import math
2 import matplotlib.pyplot as plt
3 plt.style.use('ggplot')
4 prob = [0.1,0.01,0.001,0.0001,10**-5,10**-6]
5 wlen = [16,32,64,128,256,512,1024,2048]
6 wlen_str = [str(x) for x in wlen]
7 req_perc_max = 0.9999
8 req_perc = 0.9995
9 max_errors = 220 # There may be an Overflow error for higher values!
10 max_shown_errors = 30
11
12 def bincoeff(x,y): # from x draw y
13     if y == x:
14         return 1
15     elif y == 1:
16         return x
17     elif y > x:
18         return 0
19     else:
20         a = math.factorial(x)
21         b = math.factorial(y)
22         c = math.factorial(x-y)
23         return a // (b * c)
24
25 i=1
26 width=0.15
27 revdata={}
28 values={}
29 bottoms={}
30 for p in prob:
31     print "p=",p,"\tbenoetigt ",req_perc
32     rp = 1-p
33     revdata[p]={}
34     values[p]=[]
35     bottoms[p]=[]
36     maxerrs = -1
37     broken = False
38
39     for n in wlen:
40         num_errs=0
41         res = {}
42         acc_perc=0
43         while acc_perc < req_perc_max and num_errs < max_errors:
44             bc = bincoeff(n,num_errs)
45             wp = (p ** num_errs)
46             try:
47                 wrp = (rp ** (n-num_errs))
48             except:
49                 wrp = 0
50             val = bc * wp * wrp
51             acc_perc += val
52             res[num_errs]=val
53             num_errs += 1
54
```

```
55     sort_res = sorted(res.items(), key=lambda item: item[1]) #Sort by
        keys ascending
56     fin = []
57     acc_perc=0
58     while acc_perc < req_perc and len(sort_res)>0:
59         merr,mperc = sort_res.pop() # Get last (biggest)
60         fin.append(merr)
61         acc_perc += mperc
62     if len(sort_res)>0 or acc_perc >= req_perc:
63         els = sorted(fin)
64         revdata[p][n] = els
65         if len(els) != els[-1]-els[0]+1:
66             values[p].append(-1)
67             bottoms[p].append(els[0])
68         else:
69             values[p].append(len(els))
70             bottoms[p].append(els[0])
71     else:
72         revdata[p][n] = 0
73         values[p].append(0)
74         bottoms[p].append(0)
75     keys = revdata[p].keys()
76     keys.sort()
77     myid=0
78     for x in keys:
79         if type(revdata[p][x]) is list:
80             print str(x)+" :\t"+str(revdata[p][x][0])+" .. "+str(revdata[p][x]
                ][-1])
81         else:
82             print str(x)+" :\t Not Calculated!"
83     myid+=1
84     print ""
85
86     pos = [v+width*i for v in range(len(values[p]))]
87     i+=1
88     plt.bar(pos, values[p], width, label="p(e) = "+str(p), bottom=bottoms[p])
89     plt.title("Akkumulierte wahrscheinlichste Bitfehler, welchen zusammen "+str("
        {:.2%}" .format(req_perc))+" sind")
90     plt.ylabel('Fehlerbits, welche enthalten sind')
91     plt.xlabel('Wortbreite')
92     pos = [v+width*3.5 for v in range(len(wlen_str))]
93     plt.ylim(top=max_shown_errors)
94     plt.yticks(range(max_shown_errors))
95     plt.xticks(pos, wlen_str)
96     plt.legend(loc='best')
97     plt.show()
```

---

**Listing 5.4:** Skript für die Erstellung von Graphen zu genauen akkumulierten Fehlerverteilungen

### 5.3 Python Skript für BCH Codes

---

```
1  #!/usr/bin/env python
2
```

```

3 import json, sys
4 import copy
5
6 alpha_table = []
7
8 # Full modulo multiplication, only use for generating the alpha table!
9 def mult_full(a,b,p):
10     la=len(a)
11     lb=len(b)
12     res = [0]*(la+lb-1)
13     for i in range(lb):
14         if b[i] == 1:
15             for j in range(la):
16                 if a[j] == 1:
17                     res[i+j] = 1 - res[i+j]
18     for i in range(la-1):
19         if res[i]==1:
20             for j in range(len(p)):
21                 if p[j]=='1': res[j+i] = 1 - res[j+i]
22     res = res[la-1:]
23     return res
24
25 def build_alpha_table(p):
26     global alpha_table
27     alpha_table = []
28     a = [0]*(len(p)-1)
29     b = [0]*(len(p)-1)
30     a[-1] = 1
31     b[-2] = 1
32     alpha_table.append(a)
33     count = 2**((len(p)-1))
34     for i in range(1,count-1):
35         a = mult_full(a,b,p)
36         alpha_table.append(a)
37
38 def get_exponent_table(v):
39     global alpha_table
40     if v in alpha_table:
41         return alpha_table.index(v)
42     return None
43
44 def get_value_table(e):
45     global alpha_table
46     if e is None: return [0 for x in alpha_table[0]]
47     c = e % len(alpha_table)
48     return alpha_table[c]
49
50 def add(*items):
51     if len(items) == 0: return 0
52     a = get_value_table(items[0]) if items[0] is None or type(items[0]) is
53         int else items[0]
54     for item in items[1:]:
55         b = get_value_table(item) if item is None or type(item) is int else
56             item
57         a = [ 0 if a[x]==b[x] else 1 for x in range(len(a))]

```

```
56     return a
57
58 def add_two(a,b):# len(a) == len(b) required
59     if a is None or b is None: return None
60     return [ 0 if a[x]==b[x] else 1 for x in range(len(a))]
61
62 def mult(*items):
63     if len(items) == 0: return 0
64     a = items[0] if items[0] is None or type(items[0]) is int else
        get_exponent_table(items[0])
65     if a is None: return get_value_table(None)
66     for item in items[1:]:
67         b = item if item is None or type(item) is int else get_exponent_table
            (item)
68         if b is None: return get_value_table(None)
69         a += b
70     return get_value_table(a)
71
72 def mult_two(a,b):
73     if a is None or b is None: return None
74     if not 1 in a: return a
75     if not 1 in b: return b
76     ea = get_exponent_table(a)
77     eb = get_exponent_table(b)
78     try: ne = ea + eb
79     except:
80         print "Error! Multiplication of "+str(a)+"*"+str(b)+" failed because
            of non-primitive polynom!"
81         sys.exit(2)
82     return get_value_table(ne)
83
84 def div(a,b):
85     if a is None or b is None: return None
86     if not 1 in a: return a # 0 / X
87     if not 1 in b
88         return None
89     ea = get_exponent_table(a)
90     eb = get_exponent_table(b)
91     try: ne = ea - eb
92     except:
93         print "Error! Division of "+str(a)+"/"+str(b)+" failed because of non
            -primitive polynom!"
94         sys.exit(2)
95     return get_value_table(ne)
96
97 def exp(a,b):
98     if a is None or b is None: return None
99     if not 1 in a: return a # 0 ^ b
100    ea = get_exponent_table(a)
101    if ea is None:
102        print "Error! Polynom might be non-primitive!"
103        sys.exit(2)
104    if type(b) == int:
105        return get_value_table(ea*b)
106    elif type(b) == float:
```

```

107     res_exp = float(ea)*b
108     if res_exp.is_integer():
109         return get_value_table(int(res_exp))
110     else:
111         modu = 2**len(a)-1
112         modx = float(modu)*b
113         res_expn = res_exp
114         while (modx > 0 and res_expn < modu and res_expn >= 0):
115             res_expn += modx
116             if res_expn.is_integer():
117                 return get_value_table(int(res_expn))
118         return get_value_table(int(res_exp))
119
120 def sqrt(a):
121     if not 1 in a: return a
122     ea = get_exponent_table(a)
123     if ea is None:
124         print "Error! Polynom might be non-primitive!"
125         sys.exit(2)
126     if ea % 2 == 0:
127         return get_value_table(ea/2)
128     else:
129         modu = 2**len(a)-1
130         nv = (ea + modu)/2
131         return get_value_table(nv)
132
133 def sqrt3(a):
134     if not 1 in a: return a
135     ea = get_exponent_table(a)
136     if ea is None:
137         print "Error! Polynom might be non-primitive!"
138         sys.exit(2)
139     if ea % 3 == 0:
140         return get_value_table(ea/3)
141     else:
142         modu = 2**len(a)-1
143         if (ea + modu) % 3 == 0:
144             nv = (ea + modu)/3
145             return get_value_table(nv)
146         else:
147             nv = (ea + 2*modu)/3
148             return get_value_table(nv)
149
150 def isZero(a):
151     return not 1 in a
152
153 def to_ex(a):
154     return get_exponent_table(a)
155
156 def to_val(a):
157     return get_value_table(a)
158
159 def int_to_bin(a, vector_length=5):
160     return ("{0:0"+str(vector_length)+"b}").format(a)[::-1]
161

```

```
162 def load_json(filename):
163     fp = open(filename)
164     text = fp.read()
165     fp.close()
166     data = json.loads(text)
167     return data
168
169 def alpha_matrix_from_h(h,cb,sl):
170     le = len(h[0])
171     res = [ [ [ h[i*sl+j][k] for j in range(sl) ] for k in range(le) ] for i
172             in range(cb) ]
173
174 def print_h(h,rm,cm):
175     row_count = 0
176     for row in h:
177         line = ""
178         col_count = 0
179         for col in row:
180             if col_count >= cm:
181                 line += " "
182                 col_count = 0
183                 line += str(col)+" "
184                 col_count += 1
185             if row_count >= rm:
186                 print ""
187                 row_count = 0
188             print "\t"+line
189             row_count += 1
190
191 def build_polynom_table(polynom,pl,length):
192     cur = [0]*pl
193     cur[-1] = 1
194     pt = [cur]
195     for i in range(length-1):
196         next = cur[1:]+[0]
197         if cur[0] == 1:
198             for x in range(pl):
199                 next[x] = (next[x] + polynom[x+1]) % 2
200         cur = next
201         pt.append(cur)
202     for x in pt[1:]:
203         if x == pt[0]:
204             print polynom," is not primitive."
205     return pt
206
207 def calc_c_3_bit(synd):
208     synd_add = add(exp(synd[0],3),synd[1])
209     sigma_1 = synd[0]
210     sigma_2 = div(add(mult(exp(synd[0],2),synd[1]),synd[2]),synd_add)
211                 # (s_1^2*s_3 + s_5) / (s_1^3 + s_3)
212                 sigma_3 = add(add(exp(synd[0],3),synd[1]),mult(synd[0],sigma_2))
213                 # s_1^3 + s_3 + s_1 * sigma_2
214     n = add(exp(sigma_1,2),sigma_2)
215     delta = add(mult(synd[0],sigma_2),sigma_3)
```



```

216     c = div(delta , sqrt(exp(n, 3)))
217
218     return c
219
220 def reduce_table(table):
221     keystab = table[0].keys()
222     keys = [json.loads(x) for x in keystab]
223     print "\n".join([str(x) for x in keys])
224     max_len = len(keys[0])
225     reduced_keys = keys
226     is_unique = len(reduced_keys) == len(set([str(x) for x in reduced_keys]))
227     def rec_red(t,l,reduce_list=[]):
228         if len(t) < 1: return []
229         if len(t) != len(set([str(x) for x in t])): return []
230         if l == 1: return [(t),reduce_list]
231         result = []
232         for i in range(l):
233             st = copy.deepcopy(t)
234             for x in st: x.pop(i)
235             if len(st) != len(set([str(x) for x in st])):
236                 continue
237             else : result += rec_red(st,l-1,reduce_list+[i])
238         if len(result) == 0: return [(t),reduce_list]
239         return result
240     reduced = rec_red(keys , max_len)
241     print reduced
242     print "\n".join([str(x) for x in reduced])
243     reduce_lines = None
244     best_keys = None
245     for (red,li) in reduced:
246         if len(red) < max_len:
247             max_len = len(red)
248             reduce_lines = li
249             best_keys = red
250     if best_keys is not None:
251         new_table = {}
252         for x,i in enumerate(keystab):
253             new_table[str(x)] = best_keys[i]
254         table = [new_table ,]
255     return table , reduce_lines
256
257 def generate_3_bit_table(s_polynom , data , verbose=False):
258     h = data["H"]
259     cb = data["checksyndroms"]
260     sl = data["syndromlength"]
261     pol = data["polynom"]
262     if sl < 2:
263         print "Cannot create C_table if there is no s_3"
264         sys.exit(1)
265     cwl = len(h[0])
266     build_alpha_table(pol)
267     dh = alpha_matrix_from_h(h,cb,sl)
268     table = {}
269     reverse_table = [{}]
270     endit = False

```

```

271     for i in range(cwl-2):
272         if endit: break
273         for j in range(i+1,cwl-1):
274             if endit: break
275             for k in range(j+1,cwl):
276                 synd = [add(add(dh[l][i],dh[l][j]),dh[l][k]) for l in range(
                    len(dh))]
277                 check_index = 1
278                 check_value = 1 + check_index*2 # 3
279                 tab = reverse_table[check_index-1]
280                 synd_add = add(exp(synd[0],3),synd[1])
281                 sigma_1 = synd[0]
282                 sigma_2 = div(add(mult(exp(synd[0],2),synd[1]),synd[2]),
                    synd_add)
283                 # (s_1^2*s_3 + s_5) / (s_1^3 + s_3)
284                 sigma_3 = add(add(exp(synd[0],3),synd[1]),mult(synd[0],
                    sigma_2))
285                 # s_1^3 + s_3 + s_1 * sigma_2
286                 n = add(exp(sigma_1,2),sigma_2)
287                 delta = add(mult(synd[0],sigma_2),sigma_3)
288                 c = div(delta,sqrt(exp(n,3)))
289                 alpha_i = get_value_table(i)
290                 alpha_j = get_value_table(j)
291                 alpha_k = get_value_table(k)
292                 z_i = div(add(alpha_i,sigma_1),sqrt(n))
293                 z_j = div(add(alpha_j,sigma_1),sqrt(n))
294                 z_k = div(add(alpha_k,sigma_1),sqrt(n))
295                 if verbose: print "i,j,k =",i,j,k," -> c =",c,
                    get_exponent_table(c)
296                 if str(c) in tab:
297                     tab_res = tab[str(c)]
298                 else:
299                     tab[str(c)] = [z_i,z_j,z_k]
300     return reverse_table
301
302 def generate_2_bit_table(s_polynom,data):
303     h = data["H"]
304     cb = data["checksyndroms"]
305     sl = data["syndromlength"]
306     pol = data["polynom"]
307     if sl < 2:
308         print "Cannot create C_table if there is no s_3"
309         sys.exit(1)
310     cwl = len(h[0])
311     build_alpha_table(pol)
312     dh = alpha_matrix_from_h(h,cb,sl)
313     table = {}
314     reverse_table = [{}]
315     for i in range(cwl-1):
316         for j in range(i+1,cwl):
317             synd = [add(dh[k][i],dh[k][j]) for k in range(len(dh))]
318             check_index = 1
319             check_value = 1 + check_index*2 # 3
320             tab = reverse_table[check_index-1]
321             # Key of Table: C = s_3 / s_1^3

```

```

322     sexp = exp(synd[0], check_value) #  $s_{-1}^3$ 
323     sdiv = div(synd[check_index], sexp) #  $s_{-3} / s_{-1}^3$ 
324     # Value of Table:  $z_{-1}, z_{-2} = (a^i / s_{-1}) (a^j / s_{-1})$ 
325     # Calculating inside exponents  $y_i = i - i(s_{-1})$ 
326     alph_s1 = get_exponent_table(synd[0])
327     y_i = (i - alph_s1) % len(alpha_table)
328     y_j = (j - alph_s1) % len(alpha_table)
329     if str(sdiv) in tab and str(tab[str(sdiv)]) not in [str(y_i), str(
330         y_j)]:
331         print "Overwriting Key", str(sdiv), "from", tab[str(sdiv)], "to",
332             y_i
333     if y_i < y_j: tab[str(sdiv[:-1])] = y_i
334     else: tab[str(sdiv[:-1])] = y_j
335 return reverse_table
336
337 def construct_h_matrix(polynom, num_corr):
338     if type(polynom) != list:
339         polynom = polynom.tolist()[0]
340     pl = len(polynom) - 1
341     print "Modular Polynom length = ", pl
342     length = 2**pl - 1
343     print "Length of code = ", length
344     message_len = length - num_corr * pl
345     print "Message length = ", message_len
346     pt = build_polynom_table(polynom, pl, length)
347     result = []
348     used_mults = []
349     factor = 1
350     for i in range(num_corr):
351         lines = []
352         for n in range(length):
353             ind = (n) * factor % length
354             r = pt[ind]
355             row = 0
356             for el in r:
357                 if len(lines) > row:
358                     lines[row].append(el)
359                 else:
360                     lines.append([el,])
361                 row += 1
362         result += lines
363     if num_corr != i:
364         if factor == 1:
365             factor = 2
366         used_mults.append(factor)
367         for factor_new in range(factor + 1, length):
368             found = False
369             for x in used_mults:
370                 mf = x * 2
371                 while mf != 0 and mf < factor_new:
372                     mf = mf * mf
373                 if mf == factor_new:
374                     found = True
375                     break
376             if not found:

```

```
375             break
376             factor = factor_new
377     return result
378
379 def all_to_json_file(data):
380     result = ""
381     result += "{\n  \"H\":[\n\t"+",\n\t".join([str(x) for x in data["H"]])+"\n\n],"+ "\n"
382     if "reverse_table" in data: result += "\nreverse_table\":[\n\t"+ "\n\t".join("{\n\t"+",\n\t".join(["\n"+str(x)+"\n": "+str(rev_elem[x]) for x in rev_elem])+"\n}"+ "\n}"+ "\n" for rev_elem in data["reverse_table"])+ "\n\n],"+ "\n"
383     result += "\nreverse_table_3\":[\n\t"+ "\n\t".join("{\n\t"+",\n\t".join(["\n"+str(x)+"\n": "+str(rev_elem[x]) for x in rev_elem])+"\n}"+ "\n}"+ "\n" for rev_elem in data['reverse_table_3'])+ "\n\n],"+ "\n"
384     result += "\nchecksyndroms\": "+str(data["checksyndroms"])+", "+ "\n"
385     result += "\nsyndromlength\": "+str(data["syndromlength"])+", "+ "\n"
386     result += "\npolynom\": "+str(data["polynom"])+"\n" + "\n"
387     result += "}" + "\n"
388     save = True
389     if save:
390         try:
391             fp = open(str(data["polynom"])+ "_rt3.json", 'w')
392             fp.write(result)
393             fp.close()
394             print "Written to "+str(data["polynom"])+ "_rt.json"
395         except:
396             print "Could not write "+data["polynom"]+ "_rt.json"
397             print result
398     else:
399         print result
400
401 if __name__ == "__main__":
402     if len(sys.argv) >= 2:
403         s_polynom = sys.argv[1]
404     else:
405         s_polynom = raw_input("Polynom: ")
406     if len(sys.argv) >= 3:
407         num_corr = sys.argv[2]
408     else:
409         num_corr = int(raw_input("Correcting N bits: "))
410     pol = [int(x) % 2 for x in s_polynom]
411     fl = len(pol)-1
412     print "Galois Feld 2 ^", fl
413     length = 2**fl - 1
414     maxcorr = length / fl
415     mat = construct_h_matrix(pol, num_corr)
416     print "H = "
417     print_h(mat, 5, 5)
418     data = {
419         'H': mat,
420         'checksyndroms': num_corr,
421         'syndromlength': fl,
422         'polynom': s_polynom
```

```

427     }
428     data['reverse_table'] = generate_2_bit_table(s_polynom, data)
429     print "2-Bit Reverse Table:"
430     print "\ reverse_table \":[\n\t"+ \
431     ",\n".join("{ \n\t"+",\n\t".join(["\""+str(x)+"\": "+str(rev_elem[x]) for
432     x in rev_elem]))+"\n}" for rev_elem in data["reverse_table"])+ \
433     "\n], " + "\n"
434     reverse_table_3 = generate_3_bit_table(s_polynom, data)
435     print "\ reverse_table_3 \":[\n\t"+ \
436     ",\n".join("{ \n\t"+",\n\t".join(["\""+str(x)+"\": "+str(rev_elem[x]) for
437     x in rev_elem]))+"\n}" for rev_elem in reverse_table_3)+ \
438     "\n], " + "\n"
439     data['reverse_table_3'] = reverse_table_3
440     print "3-Bit Reverse Table:"
441     print "\ reverse_table_3 \":[\n\t"+ \
442     ",\n".join("{ \n\t"+",\n\t".join(["\""+str(x)+"\": "+str(rev_elem[x]) for
443     x in rev_elem]))+"\n}" for rev_elem in data["reverse_table_3"])+ \
444     "\n], " + "\n"
445     all_to_json_file(data)

```

Listing 5.5: Skript zur Erstellung von BCH Codes in Python

## 5.4 Vergleichsimplementierungen

```

1  -- log(i) in GF(2^5)
2
3  library IEEE;
4  use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
5
6  -- Defines a design entity
7  entity determinants is
8      Port (
9          signal s1 : in bit_vector(0 to 4);
10         signal s3 : in bit_vector(0 to 4);
11         signal s5 : in bit_vector(0 to 4);
12         signal s7 : in bit_vector(0 to 4);
13         signal s9 : in bit_vector(0 to 4);
14         -- signal det3 : out bit_vector(0 to 4);
15         -- signal det4 : out bit_vector(0 to 4);
16         -- signal det5 : out bit_vector(0 to 4)
17         signal is_onebit : OUT boolean
18     );
19 end determinants;
20
21 architecture behavioral of determinants is
22
23 function mult(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
24 constant m : integer := 5;
25 variable dummy : bit;
26 variable v_temp : bit_vector(0 to 4);
27 variable ret : bit_vector(0 to 4);
28
29 begin

```

```
30     v_temp := (others=>'0');
31     for i in 0 to m-1 loop
32         dummy := v_temp(0);
33         v_temp(0) := v_temp(1);
34         v_temp(1) := v_temp(2) xor dummy;
35         v_temp(2) := v_temp(3);
36         v_temp(3) := v_temp(4);
37         v_temp(4) := dummy;
38         for j in 0 to m-1 loop
39             v_temp(j) := v_temp(j) xor (v1(j) and v2(i));
40         end loop;
41     end loop;
42     ret := v_temp;
43     return ret;
44 end mult;
45
46 function add(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
47 constant m : integer := 4;
48 variable ret : bit_vector(0 to 4);
49
50 begin
51     for i in m downto 0 loop
52         ret(i) := v1(i) xor v2(i);
53     end loop;
54     return ret;
55 end add;
56
57 --old outdated
58
59 function mult_old(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
60 constant m : integer := 5;
61 variable dummy : bit;
62 variable v_temp : bit_vector(0 to 4);
63 variable ret : bit_vector(0 to 4);
64
65 begin
66     v_temp := (others=>'0');
67     for i in 0 to m-1 loop
68         dummy := v_temp(4);
69         v_temp(4) := v_temp(3);
70         v_temp(3) := v_temp(2) xor dummy;
71         v_temp(2) := v_temp(1);
72         v_temp(1) := v_temp(0);
73         v_temp(0) := dummy;
74         for j in 0 to m-1 loop
75             v_temp(j) := v_temp(j) xor (v1(j) and v2(m-i-1));
76         end loop;
77     end loop;
78     ret := v_temp;
79     return ret;
80 end mult_old;
81
82 function add_old(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
83 constant m : integer := 5;
84 constant modulo : bit_vector(0 to 4) := "11111"; -- max val = 30, mod is 31
```

```

85 variable carry : bit := '0';
86 variable dummy : bit := '0';
87 variable v_temp : bit_vector(0 to 5);
88 variable ret : bit_vector(0 to 4);
89
90 begin
91   --v_temp := (0 to 4 => v1, others => '0');
92   v_temp := (others => '0');
93   for i in m-1 downto 0 loop
94     v_temp(i) := (v_temp(i+1) and v2(i)) or (v1(i) and v2(i)) or (v_temp(
95       i+1) and v1(i));
96     v_temp(i+1) := v_temp(i+1) xor v1(i) xor v2(i);
97   end loop;
98   if (v_temp(0) = '1') then -- modulo
99     carry := '0';
100    for i in m-1 downto 0 loop
101      dummy := (modulo(i) and carry) or (modulo(i) and not v_temp(i+1))
102        or (carry and not v_temp(i+1));
103      v_temp(i+1) := v_temp(i+1) xor carry xor modulo(i);
104      carry := dummy;
105    end loop;
106    if (v_temp = "011111") then -- modulo
107      v_temp := "000000";
108    end if;
109    ret := v_temp(1 to 5);
110    return ret;
111 end add_old;
112
113 function exp2(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
114 variable result : bit_vector(0 to 4);
115 begin
116   case input is
117     when "00001" => result := "00001";
118     when "00010" => result := "00100";
119     when "00100" => result := "10000";
120     when "01000" => result := "10010";
121     when "10000" => result := "11010";
122     when "01001" => result := "10011";
123     when "10010" => result := "11110";
124     when "01101" => result := "00011";
125     when "11010" => result := "01100";
126     when "11101" => result := "11001";
127     when "10011" => result := "11111";
128     when "01111" => result := "00111";
129     when "11110" => result := "11100";
130     when "10101" => result := "01011";
131     when "00011" => result := "00101";
132     when "00110" => result := "10100";
133     when "01100" => result := "00010";
134     when "11000" => result := "01000";
135     when "11001" => result := "01001";
136     when "11011" => result := "01101";
137     when "11111" => result := "11101";
138     when "10111" => result := "01111";

```

```
138         when "00111" => result := "10101";
139         when "01110" => result := "00110";
140         when "11100" => result := "11000";
141         when "10001" => result := "11011";
142         when "01011" => result := "10111";
143         when "10110" => result := "01110";
144         when "00101" => result := "10001";
145         when "01010" => result := "10110";
146         when "10100" => result := "01010";
147     when others => result := "00000";
148 end case;
149 return result;
150 end exp2;
151
152 function exp3(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
153 variable result : bit_vector(0 to 4);
154 begin
155     case input is
156         when "00001" => result := "00001";
157         when "00010" => result := "01000";
158         when "00100" => result := "10010";
159         when "01000" => result := "11101";
160         when "10000" => result := "11110";
161         when "01001" => result := "00110";
162         when "10010" => result := "11001";
163         when "01101" => result := "10111";
164         when "11010" => result := "11100";
165         when "11101" => result := "10110";
166         when "10011" => result := "10100";
167         when "01111" => result := "00100";
168         when "11110" => result := "01001";
169         when "10101" => result := "11010";
170         when "00011" => result := "01111";
171         when "00110" => result := "00011";
172         when "01100" => result := "11000";
173         when "11000" => result := "11111";
174         when "11001" => result := "01110";
175         when "11011" => result := "01011";
176         when "11111" => result := "01010";
177         when "10111" => result := "00010";
178         when "00111" => result := "10000";
179         when "01110" => result := "01101";
180         when "11100" => result := "10011";
181         when "10001" => result := "10101";
182         when "01011" => result := "01100";
183         when "10110" => result := "11011";
184         when "00101" => result := "00111";
185         when "01010" => result := "10001";
186         when "10100" => result := "00101";
187     when others => result := "00000";
188 end case;
189 return result;
190 end exp3;
191
192 function exp4(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
```



```
193 variable result : bit_vector(0 to 4);
194 begin
195     case input is
196     when "00001" => result := "00001";
197     when "00010" => result := "10000";
198     when "00100" => result := "11010";
199     when "01000" => result := "11110";
200     when "10000" => result := "01100";
201     when "01001" => result := "11111";
202     when "10010" => result := "11100";
203     when "01101" => result := "00101";
204     when "11010" => result := "00010";
205     when "11101" => result := "01001";
206     when "10011" => result := "11101";
207     when "01111" => result := "10101";
208     when "11110" => result := "11000";
209     when "10101" => result := "10111";
210     when "00011" => result := "10001";
211     when "00110" => result := "01010";
212     when "01100" => result := "00100";
213     when "11000" => result := "10010";
214     when "11001" => result := "10011";
215     when "11011" => result := "00011";
216     when "11111" => result := "11001";
217     when "10111" => result := "00111";
218     when "00111" => result := "01011";
219     when "01110" => result := "10100";
220     when "11100" => result := "01000";
221     when "10001" => result := "01101";
222     when "01011" => result := "01111";
223     when "10110" => result := "00110";
224     when "00101" => result := "11011";
225     when "01010" => result := "01110";
226     when "10100" => result := "10110";
227     when others => result := "00000";
228     end case;
229     return result;
230 end exp4;
231
232 function exp5(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
233 variable result : bit_vector(0 to 4);
234 begin
235     case input is
236     when "00001" => result := "00001";
237     when "00010" => result := "01001";
238     when "00100" => result := "10011";
239     when "01000" => result := "00110";
240     when "10000" => result := "11111";
241     when "01001" => result := "10001";
242     when "10010" => result := "10100";
243     when "01101" => result := "10000";
244     when "11010" => result := "11101";
245     when "11101" => result := "00011";
246     when "10011" => result := "11011";
247     when "01111" => result := "11100";
```

```
248     when "11110" => result := "01010";
249     when "10101" => result := "01000";
250     when "00011" => result := "11010";
251     when "00110" => result := "10101";
252     when "01100" => result := "11001";
253     when "11000" => result := "01110";
254     when "11001" => result := "00101";
255     when "11011" => result := "00100";
256     when "11111" => result := "01101";
257     when "10111" => result := "11110";
258     when "00111" => result := "11000";
259     when "01110" => result := "00111";
260     when "11100" => result := "10110";
261     when "10001" => result := "00010";
262     when "01011" => result := "10010";
263     when "10110" => result := "01111";
264     when "00101" => result := "01100";
265     when "01010" => result := "10111";
266     when "10100" => result := "01011";
267     when others => result := "00000";
268     end case;
269     return result;
270 end exp5;
271
272 function exp6(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
273 variable result : bit_vector(0 to 4);
274 begin
275     case input is
276     when "00001" => result := "00001";
277     when "00010" => result := "10010";
278     when "00100" => result := "11110";
279     when "01000" => result := "11001";
280     when "10000" => result := "11100";
281     when "01001" => result := "10100";
282     when "10010" => result := "01001";
283     when "01101" => result := "01111";
284     when "11010" => result := "11000";
285     when "11101" => result := "01110";
286     when "10011" => result := "01010";
287     when "01111" => result := "10000";
288     when "11110" => result := "10011";
289     when "10101" => result := "01100";
290     when "00011" => result := "00111";
291     when "00110" => result := "00101";
292     when "01100" => result := "01000";
293     when "11000" => result := "11101";
294     when "11001" => result := "00110";
295     when "11011" => result := "10111";
296     when "11111" => result := "10110";
297     when "10111" => result := "00100";
298     when "00111" => result := "11010";
299     when "01110" => result := "00011";
300     when "11100" => result := "11111";
301     when "10001" => result := "01011";
302     when "01011" => result := "00010";
```

```
303         when "10110" => result := "01101";
304         when "00101" => result := "10101";
305         when "01010" => result := "11011";
306         when "10100" => result := "10001";
307     when others => result := "00000";
308     end case;
309     return result;
310 end exp6;
311
312 function exp7(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
313 variable result : bit_vector(0 to 4);
314 begin
315     case input is
316     when "00001" => result := "00001";
317     when "00010" => result := "01101";
318     when "00100" => result := "00011";
319     when "01000" => result := "10111";
320     when "10000" => result := "00101";
321     when "01001" => result := "10000";
322     when "10010" => result := "01111";
323     when "01101" => result := "11001";
324     when "11010" => result := "10001";
325     when "11101" => result := "00010";
326     when "10011" => result := "11010";
327     when "01111" => result := "00110";
328     when "11110" => result := "00111";
329     when "10101" => result := "01010";
330     when "00011" => result := "01001";
331     when "00110" => result := "11110";
332     when "01100" => result := "11011";
333     when "11000" => result := "01011";
334     when "11001" => result := "00100";
335     when "11011" => result := "11101";
336     when "11111" => result := "01100";
337     when "10111" => result := "01110";
338     when "00111" => result := "10100";
339     when "01110" => result := "10010";
340     when "11100" => result := "10101";
341     when "10001" => result := "11111";
342     when "01011" => result := "10110";
343     when "10110" => result := "01000";
344     when "00101" => result := "10011";
345     when "01010" => result := "11000";
346     when "10100" => result := "11100";
347     when others => result := "00000";
348     end case;
349     return result;
350 end exp7;
351
352 function exp8(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
353 variable result : bit_vector(0 to 4);
354 begin
355     case input is
356     when "00001" => result := "00001";
357     when "00010" => result := "11010";
```

```
358     when "00100" => result := "01100";
359     when "01000" => result := "11100";
360     when "10000" => result := "00010";
361     when "01001" => result := "11101";
362     when "10010" => result := "11000";
363     when "01101" => result := "10001";
364     when "11010" => result := "00100";
365     when "11101" => result := "10011";
366     when "10011" => result := "11001";
367     when "01111" => result := "01011";
368     when "11110" => result := "01000";
369     when "10101" => result := "01111";
370     when "00011" => result := "11011";
371     when "00110" => result := "10110";
372     when "01100" => result := "10000";
373     when "11000" => result := "11110";
374     when "11001" => result := "11111";
375     when "11011" => result := "00101";
376     when "11111" => result := "01001";
377     when "10111" => result := "10101";
378     when "00111" => result := "10111";
379     when "01110" => result := "01010";
380     when "11100" => result := "10010";
381     when "10001" => result := "00011";
382     when "01011" => result := "00111";
383     when "10110" => result := "10100";
384     when "00101" => result := "01101";
385     when "01010" => result := "00110";
386     when "10100" => result := "01110";
387     when others => result := "00000";
388   end case;
389   return result;
390 end exp8;
391
392 function exp9(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
393 variable result : bit_vector(0 to 4);
394 begin
395     case input is
396     when "00001" => result := "00001";
397     when "00010" => result := "11101";
398     when "00100" => result := "11001";
399     when "01000" => result := "10110";
400     when "10000" => result := "01001";
401     when "01001" => result := "00011";
402     when "10010" => result := "01110";
403     when "01101" => result := "00010";
404     when "11010" => result := "10011";
405     when "11101" => result := "11011";
406     when "10011" => result := "00101";
407     when "01111" => result := "10010";
408     when "11110" => result := "00110";
409     when "10101" => result := "11100";
410     when "00011" => result := "00100";
411     when "00110" => result := "01111";
412     when "01100" => result := "11111";
```

```

413     when "11000" => result := "01010";
414     when "11001" => result := "01101";
415     when "11011" => result := "01100";
416     when "11111" => result := "10001";
417     when "10111" => result := "01000";
418     when "00111" => result := "11110";
419     when "01110" => result := "10111";
420     when "11100" => result := "10100";
421     when "10001" => result := "11010";
422     when "01011" => result := "11000";
423     when "10110" => result := "01011";
424     when "00101" => result := "10000";
425     when "01010" => result := "10101";
426     when "10100" => result := "00111";
427     when others => result := "00000";
428     end case;
429     return result;
430 end exp9;
431
432 function exp10(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
433 variable result : bit_vector(0 to 4);
434 begin
435     case input is
436     when "00001" => result := "00001";
437     when "00010" => result := "10011";
438     when "00100" => result := "11111";
439     when "01000" => result := "10100";
440     when "10000" => result := "11101";
441     when "01001" => result := "11011";
442     when "10010" => result := "01010";
443     when "01101" => result := "11010";
444     when "11010" => result := "11001";
445     when "11101" => result := "00101";
446     when "10011" => result := "01101";
447     when "01111" => result := "11000";
448     when "11110" => result := "10110";
449     when "10101" => result := "10010";
450     when "00011" => result := "01100";
451     when "00110" => result := "01011";
452     when "01100" => result := "01001";
453     when "11000" => result := "00110";
454     when "11001" => result := "10001";
455     when "11011" => result := "10000";
456     when "11111" => result := "00011";
457     when "10111" => result := "11100";
458     when "00111" => result := "01000";
459     when "01110" => result := "10101";
460     when "11100" => result := "01110";
461     when "10001" => result := "00100";
462     when "01011" => result := "11110";
463     when "10110" => result := "00111";
464     when "00101" => result := "00010";
465     when "01010" => result := "01111";
466     when "10100" => result := "10111";
467     when others => result := "00000";

```

```
468     end case;
469     return result;
470 end expl0;
471
472 function expl1(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
473 variable result : bit_vector(0 to 4);
474 begin
475     case input is
476     when "00001" => result := "00001";
477     when "00010" => result := "01111";
478     when "00100" => result := "00111";
479     when "01000" => result := "00100";
480     when "10000" => result := "10101";
481     when "01001" => result := "11100";
482     when "10010" => result := "10000";
483     when "01101" => result := "00110";
484     when "11010" => result := "01011";
485     when "11101" => result := "10010";
486     when "10011" => result := "11000";
487     when "01111" => result := "00101";
488     when "11110" => result := "11010";
489     when "10101" => result := "11011";
490     when "00011" => result := "10100";
491     when "00110" => result := "10011";
492     when "01100" => result := "10111";
493     when "11000" => result := "00010";
494     when "11001" => result := "11110";
495     when "11011" => result := "01110";
496     when "11111" => result := "01000";
497     when "10111" => result := "00011";
498     when "00111" => result := "10001";
499     when "01110" => result := "01001";
500     when "11100" => result := "01100";
501     when "10001" => result := "10110";
502     when "01011" => result := "01101";
503     when "10110" => result := "11001";
504     when "00101" => result := "01010";
505     when "01010" => result := "11101";
506     when "10100" => result := "11111";
507     when others => result := "00000";
508     end case;
509     return result;
510 end expl1;
511
512 function expl2(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
513 variable result : bit_vector(0 to 4);
514 begin
515     case input is
516     when "00001" => result := "00001";
517     when "00010" => result := "11110";
518     when "00100" => result := "11100";
519     when "01000" => result := "01001";
520     when "10000" => result := "11000";
521     when "01001" => result := "01010";
522     when "10010" => result := "10011";
```

```
523     when "01101" => result := "00111";
524     when "11010" => result := "01000";
525     when "11101" => result := "00110";
526     when "10011" => result := "10110";
527     when "01111" => result := "11010";
528     when "11110" => result := "11111";
529     when "10101" => result := "00010";
530     when "00011" => result := "10101";
531     when "00110" => result := "10001";
532     when "01100" => result := "10010";
533     when "11000" => result := "11001";
534     when "11001" => result := "10100";
535     when "11011" => result := "01111";
536     when "11111" => result := "01110";
537     when "10111" => result := "10000";
538     when "00111" => result := "01100";
539     when "01110" => result := "00101";
540     when "11100" => result := "11101";
541     when "10001" => result := "10111";
542     when "01011" => result := "00100";
543     when "10110" => result := "00011";
544     when "00101" => result := "01011";
545     when "01010" => result := "01101";
546     when "10100" => result := "11011";
547     when others => result := "00000";
548     end case;
549     return result;
550 end exp12;
551
552 function exp13(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
553 variable result : bit_vector(0 to 4);
554 begin
555     case input is
556     when "00001" => result := "00001";
557     when "00010" => result := "10101";
558     when "00100" => result := "01011";
559     when "01000" => result := "11010";
560     when "10000" => result := "10111";
561     when "01001" => result := "01000";
562     when "10010" => result := "01100";
563     when "01101" => result := "01010";
564     when "11010" => result := "01111";
565     when "11101" => result := "11100";
566     when "10011" => result := "10010";
567     when "01111" => result := "11011";
568     when "11110" => result := "00010";
569     when "10101" => result := "00011";
570     when "00011" => result := "10110";
571     when "00110" => result := "11101";
572     when "01100" => result := "00111";
573     when "11000" => result := "10000";
574     when "11001" => result := "11000";
575     when "11011" => result := "10100";
576     when "11111" => result := "11110";
577     when "10111" => result := "10001";
```

```
578         when "00111" => result := "01101";
579         when "01110" => result := "11111";
580         when "11100" => result := "00100";
581         when "10001" => result := "00110";
582         when "01011" => result := "00101";
583         when "10110" => result := "10011";
584         when "00101" => result := "01110";
585         when "01010" => result := "01001";
586         when "10100" => result := "11001";
587     when others => result := "00000";
588 end case;
589 return result;
590 end expl3;
591
592 function expl4(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
593 variable result : bit_vector(0 to 4);
594 begin
595     case input is
596         when "00001" => result := "00001";
597         when "00010" => result := "00011";
598         when "00100" => result := "00101";
599         when "01000" => result := "01111";
600         when "10000" => result := "10001";
601         when "01001" => result := "11010";
602         when "10010" => result := "00111";
603         when "01101" => result := "01001";
604         when "11010" => result := "11011";
605         when "11101" => result := "00100";
606         when "10011" => result := "01100";
607         when "01111" => result := "10100";
608         when "11110" => result := "10101";
609         when "10101" => result := "10110";
610         when "00011" => result := "10011";
611         when "00110" => result := "11100";
612         when "01100" => result := "01101";
613         when "11000" => result := "10111";
614         when "11001" => result := "10000";
615         when "11011" => result := "11001";
616         when "11111" => result := "00010";
617         when "10111" => result := "00110";
618         when "00111" => result := "01010";
619         when "01110" => result := "11110";
620         when "11100" => result := "01011";
621         when "10001" => result := "11101";
622         when "01011" => result := "01110";
623         when "10110" => result := "10010";
624         when "00101" => result := "11111";
625         when "01010" => result := "01000";
626         when "10100" => result := "11000";
627     when others => result := "00000";
628 end case;
629 return result;
630 end expl4;
631
632 function expl5(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
```



```

633 variable result : bit_vector(0 to 4);
634 begin
635     case input is
636         when "00001" => result := "00001";
637         when "00010" => result := "00110";
638         when "00100" => result := "10100";
639         when "01000" => result := "00011";
640         when "10000" => result := "01010";
641         when "01001" => result := "10101";
642         when "10010" => result := "00101";
643         when "01101" => result := "11110";
644         when "11010" => result := "10110";
645         when "11101" => result := "01111";
646         when "10011" => result := "01011";
647         when "01111" => result := "10011";
648         when "11110" => result := "10001";
649         when "10101" => result := "11101";
650         when "00011" => result := "11100";
651         when "00110" => result := "11010";
652         when "01100" => result := "01110";
653         when "11000" => result := "01101";
654         when "11001" => result := "00111";
655         when "11011" => result := "10010";
656         when "11111" => result := "10111";
657         when "10111" => result := "01001";
658         when "00111" => result := "11111";
659         when "01110" => result := "10000";
660         when "11100" => result := "11011";
661         when "10001" => result := "01000";
662         when "01011" => result := "11001";
663         when "10110" => result := "00100";
664         when "00101" => result := "11000";
665         when "01010" => result := "00010";
666         when "10100" => result := "01100";
667     when others => result := "00000";
668     end case;
669     return result;
670 end exp15;
671
672     signal d4_1, d4_2, d4_3, d4_4, d4_5 : bit_vector(0 to 4) := "00000";
673
674 begin
675
676 — det3 <= add(exp3(s1), s3);
677 — det4 <= add(mult(exp3(s1), s3), add(mult(s1, s5), add(exp6(s1), exp2(s3))));
678 — det5 <= add(mult(s1, exp3(s3)), add(exp2(s5), add(mult(exp7(s1), s3), add(mult(
    (exp2(s1), mult(s3, s5)), add(exp10(s1), add(mult(exp3(s1), s7), add(mult(exp5(
    s1), s5), mult(s3, s7))))))));
679 — det6 <= add(mult(s1, mult(exp3(s3), s5)), add(mult(s1, mult(s5, s9)), add(mult(
    exp5(s1), mult(s3, s7)), add(mult(exp3(s1), mult(s5, s7)), add(mult(exp6(s1), s9
    ), add(mult(exp2(s1), mult(exp2(s3), s7)), add(mult(exp5(s1), exp2(s5)), add(
    mult(s1, exp2(s7)), add(mult(exp6(s1), exp3(s3)), add(mult(exp4(s1), mult(exp2
    (s3), s5)), add(mult(exp12(s1), s3), add(mult(exp2(s3), s9), add(mult(exp8(s1),
    s7), add(mult(exp9(s1), exp2(s3)), add(mult(exp3(s1), mult(s3, s9)), add(exp5(
    s3), add(exp15(s1), add(mult(exp7(s1), mult(s3, s5)), add(exp3(s5), mult(exp2(

```

```

        s1),mult(s3,exp2(s5))))))))))))))))))))))))))
680
681
682  is_onebit <= ("00000" /= s1) AND ("00000" /= add(exp3(s1),s3)) AND ( "00000
    " = add(mult(exp3(s1),s3),add(mult(s1,s5),add(exp6(s1),exp2(s3)))) AND
    ( "00000" = add(mult(s1,exp3(s3)),add(exp2(s5),add(mult(exp7(s1),s3),
    add(mult(exp2(s1),mult(s3,s5)),add(exp10(s1),add(mult(exp3(s1),s7),add(
    mult(exp5(s1),s5),mult(s3,s7)))))))))) AND ( "00000" = add(mult(s1,mult(
    exp3(s3),s5)),add(mult(s1,mult(s5,s9)),add(mult(exp5(s1),mult(s3,s7)),
    add(mult(exp3(s1),mult(s5,s7)),add(mult(exp6(s1),s9),add(mult(exp2(s1),
    mult(exp2(s3),s7)),add(mult(exp5(s1),exp2(s5)),add(mult(s1,exp2(s7)),
    add(mult(exp6(s1),exp3(s3)),add(mult(exp4(s1),mult(exp2(s3),s5)),add(
    mult(exp12(s1),s3),add(mult(exp2(s3),s9),add(mult(exp8(s1),s7),add(mult(
    exp9(s1),exp2(s3)),add(mult(exp3(s1),mult(s3,s9)),add(exp5(s3),add(
    exp15(s1),add(mult(exp7(s1),mult(s3,s5)),add(exp3(s5),mult(exp2(s1),
    mult(s3,exp2(s5)))))))))))))))))))))))))) );
683
684  end behavioral;

```

Listing 5.6: VHDL Vergleichsimplementierung Determinante

```

1  -- log(i) in GF(2^5)
2
3  library IEEE;
4  use IEEE.STD_LOGIC_1164.ALL;
5
6  -- Defines a design entity
7  entity exponents is
8    Port (
9      signal i,j : in bit_vector(0 to 4);
10     signal s1 : in bit_vector(0 to 4);
11     signal s3 : in bit_vector(0 to 4);
12     signal s5 : in bit_vector(0 to 4);
13     signal s7 : in bit_vector(0 to 4);
14     signal s9 : in bit_vector(0 to 4);
15     signal is_onebit : OUT boolean
16 );
17 end exponents;
18
19 architecture behavioral of exponents is
20
21 function add(v1,v2 : in bit_vector) return bit_vector is
22 constant m : integer := 4;
23 variable ret : bit_vector(0 to 4);
24
25 begin
26   for i in m downto 0 loop
27     ret(i) := v1(i) xor v2(i);
28   end loop;
29   return ret;
30 end add;
31
32 function exp3(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
33 variable result : bit_vector(0 to 4);
34 begin

```

```
35     case input is
36     when "00001" => result := "00001";
37     when "00010" => result := "01000";
38     when "00100" => result := "10010";
39     when "01000" => result := "11101";
40     when "10000" => result := "11110";
41     when "01001" => result := "00110";
42     when "10010" => result := "11001";
43     when "01101" => result := "10111";
44     when "11010" => result := "11100";
45     when "11101" => result := "10110";
46     when "10011" => result := "10100";
47     when "01111" => result := "00100";
48     when "11110" => result := "01001";
49     when "10101" => result := "11010";
50     when "00011" => result := "01111";
51     when "00110" => result := "00011";
52     when "01100" => result := "11000";
53     when "11000" => result := "11111";
54     when "11001" => result := "01110";
55     when "11011" => result := "01011";
56     when "11111" => result := "01010";
57     when "10111" => result := "00010";
58     when "00111" => result := "10000";
59     when "01110" => result := "01101";
60     when "11100" => result := "10011";
61     when "10001" => result := "10101";
62     when "01011" => result := "01100";
63     when "10110" => result := "11011";
64     when "00101" => result := "00111";
65     when "01010" => result := "10001";
66     when "10100" => result := "00101";
67     when others => result := "00000";
68     end case;
69     return result;
70 end exp3;
71
72 function exp5(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
73 variable result : bit_vector(0 to 4);
74 begin
75     case input is
76     when "00001" => result := "00001";
77     when "00010" => result := "01001";
78     when "00100" => result := "10011";
79     when "01000" => result := "00110";
80     when "10000" => result := "11111";
81     when "01001" => result := "10001";
82     when "10010" => result := "10100";
83     when "01101" => result := "10000";
84     when "11010" => result := "11101";
85     when "11101" => result := "00011";
86     when "10011" => result := "11011";
87     when "01111" => result := "11100";
88     when "11110" => result := "01010";
89     when "10101" => result := "01000";
```

```
90         when "00011" => result := "11010";
91         when "00110" => result := "10101";
92         when "01100" => result := "11001";
93         when "11000" => result := "01110";
94         when "11001" => result := "00101";
95         when "11011" => result := "00100";
96         when "11111" => result := "01101";
97         when "10111" => result := "11110";
98         when "00111" => result := "11000";
99         when "01110" => result := "00111";
100        when "11100" => result := "10110";
101        when "10001" => result := "00010";
102        when "01011" => result := "10010";
103        when "10110" => result := "01111";
104        when "00101" => result := "01100";
105        when "01010" => result := "10111";
106        when "10100" => result := "01011";
107        when others => result := "00000";
108    end case;
109    return result;
110 end exp5;
111
112 function exp7(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
113 variable result : bit_vector(0 to 4);
114 begin
115     case input is
116         when "00001" => result := "00001";
117         when "00010" => result := "01101";
118         when "00100" => result := "00011";
119         when "01000" => result := "10111";
120         when "10000" => result := "00101";
121         when "01001" => result := "10000";
122         when "10010" => result := "01111";
123         when "01101" => result := "11001";
124         when "11010" => result := "10001";
125         when "11101" => result := "00010";
126         when "10011" => result := "11010";
127         when "01111" => result := "00110";
128         when "11110" => result := "00111";
129         when "10101" => result := "01010";
130         when "00011" => result := "01001";
131         when "00110" => result := "11110";
132         when "01100" => result := "11011";
133         when "11000" => result := "01011";
134         when "11001" => result := "00100";
135         when "11011" => result := "11101";
136         when "11111" => result := "01100";
137         when "10111" => result := "01110";
138         when "00111" => result := "10100";
139         when "01110" => result := "10010";
140         when "11100" => result := "10101";
141         when "10001" => result := "11111";
142         when "01011" => result := "10110";
143         when "10110" => result := "01000";
144         when "00101" => result := "10011";
```

```

145         when "01010" => result := "11000";
146         when "10100" => result := "11100";
147     when others => result := "00000";
148     end case;
149     return result;
150 end exp7;
151
152 function exp9(input : in bit_vector(0 to 4)) return bit_vector is
153 variable result : bit_vector(0 to 4);
154 begin
155     case input is
156     when "00001" => result := "00001";
157     when "00010" => result := "11101";
158     when "00100" => result := "11001";
159     when "01000" => result := "10110";
160     when "10000" => result := "01001";
161     when "01001" => result := "00011";
162     when "10010" => result := "01110";
163     when "01101" => result := "00010";
164     when "11010" => result := "10011";
165     when "11101" => result := "11011";
166     when "10011" => result := "00101";
167     when "01111" => result := "10010";
168     when "11110" => result := "00110";
169     when "10101" => result := "11100";
170     when "00011" => result := "00100";
171     when "00110" => result := "01111";
172     when "01100" => result := "11111";
173     when "11000" => result := "01010";
174     when "11001" => result := "01101";
175     when "11011" => result := "01100";
176     when "11111" => result := "10001";
177     when "10111" => result := "01000";
178     when "00111" => result := "11110";
179     when "01110" => result := "10111";
180     when "11100" => result := "10100";
181     when "10001" => result := "11010";
182     when "01011" => result := "11000";
183     when "10110" => result := "01011";
184     when "00101" => result := "10000";
185     when "01010" => result := "10101";
186     when "10100" => result := "00111";
187     when others => result := "00000";
188     end case;
189     return result;
190 end exp9;
191
192 begin
193
194     is_onebit <= (s1 = add(i,j)) AND (s3 = add(exp3(i),exp3(j)) ) AND (s5 = add
        (exp5(i),exp5(j))) AND (s7 = add(exp7(i),exp7(j))) AND (s9 = add(exp9(i)
        ),exp9(j)));
195
196 end behavioral;

```

Listing 5.7: VHDL Vergleichsimpementierung Syndrom

```
1 library ieee;
2 use ieee.std_logic_1164.all;
3
4 entity syndromkomponenten is
5     PORT(
6         input : IN bit_vector(0 to 30);
7         s1 : OUT bit_vector(0 to 4);
8         s3 : OUT bit_vector(0 to 4);
9         s5 : OUT bit_vector(0 to 4);
10        s7 : OUT bit_vector(0 to 4);
11        s9 : OUT bit_vector(0 to 4)
12    );
13 end syndromkomponenten;
14
15 architecture behavioral of syndromkomponenten is
16 begin
17 s1(0) <= input(4) XOR input(6) XOR input(8) XOR input(9) XOR input(10) XOR
        input(12) XOR input(13) XOR input(17) XOR input(18) XOR input(19) XOR
        input(20) XOR input(21) XOR input(24) XOR input(25) XOR input(27) XOR
        input(30);
18 s1(1) <= input(3) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(8) XOR input(9) XOR
        input(11) XOR input(12) XOR input(16) XOR input(17) XOR input(18) XOR
        input(19) XOR input(20) XOR input(23) XOR input(24) XOR input(26) XOR
        input(29);
19 s1(2) <= input(2) XOR input(7) XOR input(9) XOR input(11) XOR input(12) XOR
        input(13) XOR input(15) XOR input(16) XOR input(20) XOR input(21) XOR
        input(22) XOR input(23) XOR input(24) XOR input(27) XOR input(28) XOR
        input(30);
20 s1(3) <= input(1) XOR input(6) XOR input(8) XOR input(10) XOR input(11) XOR
        input(12) XOR input(14) XOR input(15) XOR input(19) XOR input(20) XOR
        input(21) XOR input(22) XOR input(23) XOR input(26) XOR input(27) XOR
        input(29);
21 s1(4) <= input(0) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(9) XOR input(10) XOR
        input(11) XOR input(13) XOR input(14) XOR input(18) XOR input(19) XOR
        input(20) XOR input(21) XOR input(22) XOR input(25) XOR input(26) XOR
        input(28);
22
23 s3(0) <= input(2) XOR input(3) XOR input(4) XOR input(6) XOR input(7) XOR
        input(8) XOR input(9) XOR input(10) XOR input(13) XOR input(16) XOR input
        (17) XOR input(22) XOR input(24) XOR input(25) XOR input(27) XOR input
        (29);
24 s3(1) <= input(1) XOR input(3) XOR input(4) XOR input(6) XOR input(8) XOR
        input(12) XOR input(13) XOR input(14) XOR input(16) XOR input(17) XOR
        input(18) XOR input(19) XOR input(20) XOR input(23) XOR input(26) XOR
        input(27);
25 s3(2) <= input(3) XOR input(4) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(8) XOR
        input(9) XOR input(10) XOR input(11) XOR input(14) XOR input(17) XOR
        input(18) XOR input(23) XOR input(25) XOR input(26) XOR input(28) XOR
        input(30);
26 s3(3) <= input(2) XOR input(4) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(9) XOR
        input(13) XOR input(14) XOR input(15) XOR input(17) XOR input(18) XOR
```

```

    input(19) XOR input(20) XOR input(21) XOR input(24) XOR input(27) XOR
    input(28);
27 s3(4) <= input(0) XOR input(3) XOR input(6) XOR input(7) XOR input(12) XOR
    input(14) XOR input(15) XOR input(17) XOR input(19) XOR input(23) XOR
    input(24) XOR input(25) XOR input(27) XOR input(28) XOR input(29) XOR
    input(30);
28
29 s5(0) <= input(2) XOR input(4) XOR input(5) XOR input(6) XOR input(7) XOR
    input(8) XOR input(10) XOR input(11) XOR input(14) XOR input(15) XOR
    input(16) XOR input(21) XOR input(22) XOR input(24) XOR input(26) XOR
    input(29);
30 s5(1) <= input(1) XOR input(4) XOR input(8) XOR input(10) XOR input(11) XOR
    input(12) XOR input(13) XOR input(14) XOR input(16) XOR input(17) XOR
    input(20) XOR input(21) XOR input(22) XOR input(27) XOR input(28) XOR
    input(30);
31 s5(2) <= input(3) XOR input(4) XOR input(6) XOR input(8) XOR input(11) XOR
    input(15) XOR input(17) XOR input(18) XOR input(19) XOR input(20) XOR
    input(21) XOR input(23) XOR input(24) XOR input(27) XOR input(28) XOR
    input(29);
32 s5(3) <= input(2) XOR input(3) XOR input(4) XOR input(9) XOR input(10) XOR
    input(12) XOR input(14) XOR input(17) XOR input(21) XOR input(23) XOR
    input(24) XOR input(25) XOR input(26) XOR input(27) XOR input(29) XOR
    input(30);
33 s5(4) <= input(0) XOR input(1) XOR input(2) XOR input(4) XOR input(5) XOR
    input(8) XOR input(9) XOR input(10) XOR input(15) XOR input(16) XOR input
    (18) XOR input(20) XOR input(23) XOR input(27) XOR input(29) XOR input
    (30);
34
35 s7(0) <= input(3) XOR input(5) XOR input(7) XOR input(8) XOR input(10) XOR
    input(15) XOR input(16) XOR input(19) XOR input(22) XOR input(23) XOR
    input(24) XOR input(25) XOR input(26) XOR input(28) XOR input(29) XOR
    input(30);
36 s7(1) <= input(1) XOR input(6) XOR input(7) XOR input(10) XOR input(13) XOR
    input(14) XOR input(15) XOR input(16) XOR input(17) XOR input(19) XOR
    input(20) XOR input(21) XOR input(25) XOR input(27) XOR input(29) XOR
    input(30);
37 s7(2) <= input(1) XOR input(3) XOR input(4) XOR input(6) XOR input(11) XOR
    input(12) XOR input(15) XOR input(18) XOR input(19) XOR input(20) XOR
    input(21) XOR input(22) XOR input(24) XOR input(25) XOR input(26) XOR
    input(30);
38 s7(3) <= input(2) XOR input(3) XOR input(6) XOR input(9) XOR input(10) XOR
    input(11) XOR input(12) XOR input(13) XOR input(15) XOR input(16) XOR
    input(17) XOR input(21) XOR input(23) XOR input(25) XOR input(26) XOR
    input(28);
39 s7(4) <= input(0) XOR input(1) XOR input(2) XOR input(3) XOR input(4) XOR
    input(6) XOR input(7) XOR input(8) XOR input(12) XOR input(14) XOR input
    (16) XOR input(17) XOR input(19) XOR input(24) XOR input(25) XOR input
    (28);
40
41 s9(0) <= input(1) XOR input(2) XOR input(3) XOR input(8) XOR input(9) XOR
    input(11) XOR input(13) XOR input(16) XOR input(20) XOR input(22) XOR
    input(23) XOR input(24) XOR input(25) XOR input(26) XOR input(28) XOR
    input(29);
42 s9(1) <= input(1) XOR input(2) XOR input(4) XOR input(6) XOR input(9) XOR
    input(13) XOR input(15) XOR input(16) XOR input(17) XOR input(18) XOR

```

```
        input(19) XOR input(21) XOR input(22) XOR input(25) XOR input(26) XOR
        input(27);
43 s9(2) <= input(1) XOR input(3) XOR input(6) XOR input(10) XOR input(12) XOR
        input(13) XOR input(14) XOR input(15) XOR input(16) XOR input(18) XOR
        input(19) XOR input(22) XOR input(23) XOR input(24) XOR input(29) XOR
        input(30);
44 s9(3) <= input(3) XOR input(5) XOR input(6) XOR input(7) XOR input(8) XOR
        input(9) XOR input(11) XOR input(12) XOR input(15) XOR input(16) XOR
        input(17) XOR input(22) XOR input(23) XOR input(25) XOR input(27) XOR
        input(30);
45 s9(4) <= input(0) XOR input(1) XOR input(2) XOR input(4) XOR input(5) XOR
        input(8) XOR input(9) XOR input(10) XOR input(15) XOR input(16) XOR input
        (18) XOR input(20) XOR input(23) XOR input(27) XOR input(29) XOR input
        (30);
46 end behavioral;
47
48 entity testbench is
49 end testbench;
50
51 architecture tb of testbench is
52     component syndromkomponenten is
53     PORT(
54         input : IN bit_vector(0 to 30);
55         s1 : OUT bit_vector(0 to 4);
56         s3 : OUT bit_vector(0 to 4);
57         s5 : OUT bit_vector(0 to 4);
58         s7 : OUT bit_vector(0 to 4);
59         s9 : OUT bit_vector(0 to 4)
60     );
61     end component;
62
63     component exponents is
64     Port (
65         signal i,j : in bit_vector(0 to 4);
66         signal s1 : in bit_vector(0 to 4);
67         signal s3 : in bit_vector(0 to 4);
68         signal s5 : in bit_vector(0 to 4);
69         signal s7 : in bit_vector(0 to 4);
70         signal s9 : in bit_vector(0 to 4);
71         signal is_onebit : OUT boolean
72     );
73     end component;
74
75     component determinants is
76     Port (
77         signal s1 : in bit_vector(0 to 4);
78         signal s3 : in bit_vector(0 to 4);
79         signal s5 : in bit_vector(0 to 4);
80         signal s7 : in bit_vector(0 to 4);
81         signal s9 : in bit_vector(0 to 4);
82         — signal det3 : out bit_vector(0 to 4);
83         — signal det4 : out bit_vector(0 to 4);
84         — signal det5 : out bit_vector(0 to 4)
85         signal is_onebit : OUT boolean
86     );
```



```

87     end component;
88
89     -- from exponent to base e -> v, where v = alpha^e
90     function to_base(input : integer) return bit_vector is
91     variable result : bit_vector(0 to 4);
92     begin
93         case input is
94             when 0 => result := "00001";
95             when 1 => result := "00010";
96             when 2 => result := "00100";
97             when 3 => result := "01000";
98             when 4 => result := "10000";
99             when 5 => result := "01001";
100            when 6 => result := "10010";
101            when 7 => result := "01101";
102            when 8 => result := "11010";
103            when 9 => result := "11101";
104            when 10 => result := "10011";
105            when 11 => result := "01111";
106            when 12 => result := "11110";
107            when 13 => result := "10101";
108            when 14 => result := "00011";
109            when 15 => result := "00110";
110            when 16 => result := "01100";
111            when 17 => result := "11000";
112            when 18 => result := "11001";
113            when 19 => result := "11011";
114            when 20 => result := "11111";
115            when 21 => result := "10111";
116            when 22 => result := "00111";
117            when 23 => result := "01110";
118            when 24 => result := "11100";
119            when 25 => result := "10001";
120            when 26 => result := "01011";
121            when 27 => result := "10110";
122            when 28 => result := "00101";
123            when 29 => result := "01010";
124            when 30 => result := "10100";
125            when others => result := "11111";
126        end case;
127        return result;
128    end to_base;
129
130    function compare(a,b: bit_vector(0 to 4)) return bit is
131    begin
132        if a = b then
133            return ('1');
134        else
135            return ('0');
136        end if;
137    end function compare;
138
139    -- Inputs
140    signal input_tb : bit_vector(0 to 30) := "00000000000000000000000000000000";

```

```
141
142   — inbetween
143   signal in_i, in_j : bit_vector(0 to 4) := "00000";
144   signal s1_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
145   signal s3_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
146   signal s5_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
147   signal s7_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
148   signal s9_tb : bit_vector(0 to 4) := "00000";
149
150   — Outputs
151   signal out_det : BOOLEAN;
152   signal out_exp : BOOLEAN;
153   constant empty_small : bit_vector(0 to 4) := "00000";
154   constant empty_small_inv : bit_vector(0 to 4) := "11111";
155   constant help_word : bit_vector(0 to 30) := "
156     00000000000000000000000000000000";
157   constant help_invword : bit_vector(0 to 30) := "
158     11111111111111111111111111111111";
159
160   begin
161     — connecting testbench signals with half_adder.vhd
162     u1 : entity work.syndromkomponenten port map (input => input_tb, s1 =>
163       s1_tb, s3 => s3_tb, s5 => s5_tb, s7 => s7_tb, s9 => s9_tb);
164     u2 : entity work.exponents port map (i => in_i, j => in_j, s1 => s1_tb,
165       s3 => s3_tb, s5 => s5_tb, s7 => s7_tb, s9 => s9_tb, is_onebit =>
166       out_exp);
167     u3 : entity work.determinants port map (s1 => s1_tb, s3 => s3_tb, s5 =>
168       s5_tb, s7 => s7_tb, s9 => s9_tb, is_onebit => out_det);
169
170     — Stimulus process
171     stim_proc: process
172     begin
173       — hold reset state for 100 ns.
174       input_tb <= help_word;
175       in_i <= empty_small_inv;
176       in_j <= empty_small;
177       wait for 100 ns;
178
179       — 1 Bit Errors
180       for i in 30 downto 0 loop
181         in_i <= s1_tb;
182         input_tb <= help_word;
183         input_tb(i) <= help_invword(i);
184         wait for 10 ns;
185       end loop;
186
187       wait for 20 ns;
188
189       — 2 Bit Errors
190       for i in 30 downto 1 loop
191         in_i <= to_base(i);
192         input_tb <= help_word;
193         input_tb(i) <= help_invword(i);
194         for j in i-1 downto 0 loop
195           in_j <= to_base(j);
```

```

190         input_tb(j) <= help_invword(j);
191         wait for 10 ns;
192         input_tb(j) <= help_word(j);
193     end loop;
194 end loop;
195
196 wait for 20 ns;
197
198 -- 3 Bit Errors
199 for i in 30 downto 0 loop
200     in_i <= to_base(i);
201     input_tb <= help_word;
202     input_tb(i) <= help_invword(i);
203     for j in i-1 downto 0 loop
204         in_j <= to_base(j);
205         input_tb(j) <= help_invword(j);
206         for k in j-1 downto 0 loop
207             input_tb(k) <= help_invword(k);
208             wait for 10 ns;
209             input_tb(k) <= help_word(k);
210         end loop;
211         input_tb(j) <= help_word(j);
212     end loop;
213 end loop;
214
215 wait;
216 end process;
217 end tb ;

```

Listing 5.8: VHDL Vergleichsimplementierung Testbench

```

1  #!/usr/bin/env python
2  import json, sys
3
4  alpha_table = []
5
6  def mult_full(a,b,p):
7      la=len(a)
8      lb=len(b)
9      res = [0]*(la+lb-1)
10     for i in range(lb):
11         if b[i] == 1:
12             for j in range(la):
13                 if a[j] == 1:
14                     res[i+j] = 1 - res[i+j]
15     for i in range(la-1):
16         if res[i]==1:
17             for j in range(len(p)):
18                 if p[j]=='1': res[j+i] = 1 - res[j+i]
19     res = res[la-1:]
20     return res
21
22 def build_alpha_table(p):
23     global alpha_table
24     alpha_table = []

```

```
25     a = [0]*(len(p)-1)
26     b = [0]*(len(p)-1)
27     a[-1] = 1
28     b[-2] = 1
29     alpha_table.append(a)
30     count = 2*(len(p)-1)
31     for i in range(1, count-1):
32         a = mult_full(a,b,p)
33         alpha_table.append(a)
34
35 def get_exponent_table(v):
36     global alpha_table
37     if v in alpha_table:
38         return alpha_table.index(v)
39     return None
40
41 def get_value_table(e):
42     global alpha_table
43     if e is None: return [0 for x in alpha_table[0]]
44     c = e % len(alpha_table)
45     return alpha_table[c]
46
47 def add(*items):
48     if len(items) == 0: return 0
49     a = get_value_table(items[0]) if items[0] is None or type(items[0]) is
        int else items[0]
50     for item in items[1:]:
51         b = get_value_table(item) if item is None or type(item) is int else
            item
52         a = [ 0 if a[x]==b[x] else 1 for x in range(len(a))]
53     return a
54
55 def mult(*items):
56     if len(items) == 0: return 0
57     a = items[0] if items[0] is None or type(items[0]) is int else
        get_exponent_table(items[0])
58     if a is None: return get_value_table(None)
59     for item in items[1:]:
60         b = item if item is None or type(item) is int else get_exponent_table
            (item)
61         if b is None: return None
62         a += b
63     return get_value_table(a)
64
65 def div(a,b):
66     if not 1 in a: return a
67     if not 1 in b:
68         return None
69     ea = get_exponent_table(a)
70     eb = get_exponent_table(b)
71     try: ne = ea - eb
72     except:
73         print "Error! Division of "+str(a)+"/"+str(b)+" failed because of non
            -primitive polynomial!"
74     sys.exit(2)
```

```

75     return get_value_table(ne)
76
77 def exp(a,b):
78     if not 1 in a: return a # 0 ^ b
79     ea = get_exponent_table(a)
80     if ea is None:
81         print "Error! Polynom might be non-primitive!"
82         sys.exit(2)
83     return get_value_table(ea*b)
84
85 def isZero(a):
86     return not 1 in a
87
88 def load_json(filename):
89     fp = open(filename)
90     text = fp.read()
91     fp.close()
92     data = json.loads(text)
93     return data
94
95 def alpha_matrix_from_h(h,cb,sl):
96     le = len(h[0])
97     res = [ [ [ h[i*sl+j][k] for j in range(sl) ] for k in range(le) ] for i
98             in range(cb) ]
99     return res
100
101 def error_iterator(values,maxval,count):
102     if values is None:
103         return range(count), True
104     else:
105         mymax = maxval
106         ind = len(values)-1
107         todos = [ind]
108         while ind >= 0 and values[ind] == mymax-1:
109             mymax -= 1
110             ind -= 1
111             todos.append(ind)
112         if ind < 0:
113             return None, False
114         ind = todos.pop()
115         next = values[ind]+1
116         values[ind] = next
117         next += 1
118         while len(todos) > 0:
119             ind = todos.pop()
120             values[ind] = next
121             next += 1
122         return values, True
123
124 def oneBitCorrection(synd,reverse_table):
125     return reverse_table[str(synd[0])[0] if str(synd[0]) in reverse_table
126     else None
127
128 def oneBitCorrection_full(synd,reverse_table):
129     s = str(synd[0])

```

```
128     if s in reverse_table:
129         x,sy = reverse_table[s]
130         if str(sy) == str(synd[1:]):
131             return reverse_table[str(synd[0])]
132     return None
133
134 def oneBitCheck(synd):
135     if len(synd) < 1: return False
136     s_a = synd[0]
137     for i in range(1, len(synd)):
138         index = i*2+1
139         if str(exp(synd[0], index)) != str(synd[i]):
140             return False
141     return True
142
143 def twoBitCorrection(synd, reverse_table):
144     check_index = 1
145     check_value = 1 + check_index*2
146     tab = reverse_table[check_index-1]
147     sexp = exp(synd[0], check_value)
148     sdiv = div(synd[check_index], sexp)
149     if sdiv is None:
150         return None, None
151     index=str(sdiv[:-1])
152     if index not in tab:
153         return None, None
154     item=tab[index]
155     first_error=mult(get_value_table(item), synd[0])
156     second_error = add(synd[0], first_error)
157     return get_exponent_table(first_error), get_exponent_table(second_error)
158
159 def twoBitCheck_new(synd, e_1, e_2):
160     if len(synd) < 2 or e_1 is None or e_2 is None: return False
161     ve_1 = get_value_table(e_1)
162     ve_2 = get_value_table(e_2)
163     for i in range(len(synd)):
164         index = i*2+1
165         res = add(exp(ve_1, index), exp(ve_2, index))
166         if str(res) != str(synd[i]):
167             return False
168     return True
169
170 def threeBitCorrection(synd, reverse_table):
171     check_index = 1
172     check_value = 1 + check_index*2
173     tab = reverse_table[check_index-1]
174     sigma_2 = div(add(mult(exp(synd[0], 2), synd[1]), synd[2]), add(exp(synd
175         [0], 3), exp(synd[0], 2)))# (s_1^2*s_3 + s_5) / (s_1^3 + s_2)
176     sigma_3 = add(add(exp(synd[0], 3), synd[1]), mult(synd[0], sigma_2)) # s_1^3
177         + s_3 + s_1 * sigma_2
178     n = add(exp(synd[0], 2), sigma_2)
179     delta = add(mult(synd[0], sigma_2), sigma_3)
180     c = div(delta, exp(n, 3/2))
181     if sdiv is None:
182         return None, None, None
```

```

181     index=str(sdiv[: -1])
182     if index not in tab:
183         return None, None, None
184     item=tab[index]
185     first_error=mult(get_value_table(item),synd[0])
186     second_error = add(synd[0],first_error)
187     return get_exponent_table(first_error), get_exponent_table(second_error)
188
189 def test_determinant_4(synd):
190     s1 = synd[0]
191     s3 = synd[1]
192     s5 = synd[2]
193     s7 = synd[3]
194     det5 = add(mult(s1,exp(s3,3)),exp(s5,2),mult(exp(s1,7),s3),mult(exp(s1,2)
195               ,s3,s5),exp(s1,10),mult(exp(s1,3),s7),mult(exp(s1,5),s5),mult(s3,s7))
196     if not isZero(det5):
197         return 4
198     det4 = add(mult(exp(s1,3),s3),mult(s1,s5),exp(s1,6),exp(s3,2))
199     if not isZero(det4):
200         return 3
201     det3 = add(exp(s1,3),s3)
202     if not isZero(det3):
203         return 2
204     det2 = s1
205     if not isZero(det2):
206         return 1
207     return 0
208
209 def test_determinant_3(synd):
210     s1 = synd[0]
211     s3 = synd[1]
212     s5 = synd[2]
213     det4 = add(mult(exp(s1,3),s3),mult(s1,s5),exp(s1,6),exp(s3,2))
214     if not isZero(det4):
215         return 3
216     det3 = add(exp(s1,3),s3)
217     if not isZero(det3):
218         return 2
219     det2 = s1
220     if not isZero(det2):
221         return 1
222     return 0
223
224 def test_determinant_2(synd):
225     s1 = synd[0]
226     s3 = synd[1]
227     det3 = add(exp(s1,3),s3)
228     if not isZero(det3):
229         return 2
230     det2 = s1
231     if not isZero(det2):
232         return 1
233     return 0
234
235 def test_syndrom_4(synd,e_1,e_2):

```

```
235     s1 = synd[0]
236     s3 = synd[1]
237     s5 = synd[2]
238     s7 = synd[3]
239     if isZero(s1) and isZero(s3) and isZero(s5) and isZero(s7):
240         return 0
241     if s3 == exp(s1,3) and s5 == exp(s1,5) and s7 == exp(s1,7):
242         return 1
243     if e_1 is not None and e_2 is not None:
244         v_1 = get_value_table(e_1)
245         v_2 = get_value_table(e_2)
246         ns1 = add(v_1, v_2)
247         ns3 = add(exp(v_1, 3), exp(v_2, 3))
248         ns5 = add(exp(v_1, 5), exp(v_2, 5))
249         ns7 = add(exp(v_1, 7), exp(v_2, 7))
250         if s1 == ns1 and s3 == ns3 and s5 == ns5 and s7 == ns7:
251             return 2
252     return 10
253
254 def test_syndrom_3(synd, e_1, e_2):
255     s1 = synd[0]
256     s3 = synd[1]
257     s5 = synd[2]
258     if isZero(s1) and isZero(s3) and isZero(s5):
259         return 0
260     if s3 == exp(s1,3) and s5 == exp(s1,5):
261         return 1
262     s7 = synd[3]
263     if e_1 is not None and e_2 is not None:
264         v_1 = get_value_table(e_1)
265         v_2 = get_value_table(e_2)
266         ns1 = add(v_1, v_2)
267         ns3 = add(exp(v_1, 3), exp(v_2, 3))
268         ns5 = add(exp(v_1, 5), exp(v_2, 5))
269         if s1 == ns1 and s3 == ns3 and s5 == ns5:
270             return 2
271     return 10
272
273 def test_syndrom_2(synd, e_1, e_2):
274     s1 = synd[0]
275     s3 = synd[1]
276     if isZero(s1) and isZero(s3):
277         return 0
278     if s3 == exp(s1,3):
279         return 1
280     if e_1 is not None and e_2 is not None:
281         v_1 = get_value_table(e_1)
282         v_2 = get_value_table(e_2)
283         ns1 = add(v_1, v_2)
284         ns3 = add(exp(v_1, 3), exp(v_2, 3))
285         if s1 == ns1 and s3 == ns3:
286             return 2
287     return 10
288
289 def main(s_polynom, data, test_syndrome=True, error_count=2, debug=False,
```



```

use_count=4):
290 h = data["H"]
291 cb = data["checksyndroms"]
292 sl = data["syndromlength"]
293 pol = data["polynom"]
294 twoBit_reverse_table = data["reverse_table"]
295 cwl = len(h[0])
296 build_alpha_table(pol)
297 dh = alpha_matrix_from_h(h,cb,sl)
298 oneBit_reverse_table = {}
299 for i in range(cwl):
300     val = [dh[k][i] for k in range(len(dh))]
301     oneBit_reverse_table[str(val[0])]=(i, val[1:])
302 if debug:
303     print "Size: "+str(cwl)
304     print "H = \n\t", "\n\t".join([str(x) for x in h])
305     print "DH = \n\t", "\n\t".join([str(x) for x in dh])
306     print str(len(dh))+ " Syndrome Components"
307 total = 0
308 test_determinant = test_determinant_4
309 test_syndrom = test_syndrom_4
310 if use_count == 3:
311     test_determinant = test_determinant_3
312     test_syndrom = test_syndrom_3
313 elif use_count == 2:
314     test_determinant = test_determinant_2
315     test_syndrom = test_syndrom_2
316 numBits = error_count
317 if True:
318     if debug: print "—— "+("Syndrome" if test_syndrome else "Determinant
319         ")+" Checking "+str(numBits)+"-Bit Errors ——"
319 correctedCount = 0
320 incorrectCount = 0
321 errs, can_continue = error_iterator(None,cwl,numBits)
322 while can_continue:
323     synd = [dh[k][errs[0]] for k in range(len(dh))]
324     for j in errs[1:]:
325         synd = [add(synd[k],dh[k][j]) for k in range(len(dh))]
326     total += 1
327     if not "1" in str(synd):
328         undetectedCount +=1
329     else:
330         if test_syndrome:
331             e_1_a = oneBitCorrection(synd, oneBit_reverse_table)
332             e_1, e_2 = twoBitCorrection(synd, twoBit_reverse_table)
333             identifiedNumber = test_syndrom(synd, e_1, e_2)
334             if identifiedNumber != numBits:
335                 incorrectCount += 1
336             else:
337                 correctedCount += 1
338         else:
339             identifiedNumber = test_determinant(synd)
340             if identifiedNumber == 1:
341                 e_1 = oneBitCorrection(synd, oneBit_reverse_table)
342             elif identifiedNumber == 2:

```

```
343             e_1, e_2 = twoBitCorrection(synd, twoBit_reverse_table
344             )
345             if identifiedNumber != numBits:
346                 incorrectCount += 1
347             else:
348                 correctedCount += 1
349             errs, can_continue = error_iterator(errs, cwl, numBits)
350         if debug: print "Total:", str(total), \
351             "\n\tCorrect:", str(correctedCount), \
352             "\n\tIncorrect:", str(incorrectCount)
353     if __name__ == "__main__":
354         use_synd = True
355         errs = 2
356         reps = 1
357         debug = False
358         if len(sys.argv) > 1:
359             use_synd = True if sys.argv[1] == '1' else False
360         if len(sys.argv) > 2:
361             errs = int(sys.argv[2])
362         if len(sys.argv) > 3:
363             reps = int(sys.argv[3])
364         if len(sys.argv) > 4:
365             use_count = int(sys.argv[4])
366         s_polynom = "10001001"
367         data = load_json(s_polynom+"_rt3.json")
368         for i in range(reps):
369             main(s_polynom, data, use_synd, errs, debug, use_count)
370         if debug: print "exiting."
```

---

**Listing 5.9:** Pythonskript zum Vergleich des neuen Ansatzes gegen die Berechnung von Determinanten in Software

---

```
1  def gen_determinants(synd):
2      s1 = synd[0]
3      s3 = synd[1]
4      s5 = synd[2]
5      s7 = synd[3]
6      det5 = add(mult(s1, exp(s3, 3)), exp(s5, 2), mult(exp(s1, 7), s3), mult(exp(s1, 2)
7          , s3, s5), exp(s1, 10), mult(exp(s1, 3), s7), mult(exp(s1, 5), s5), mult(s3, s7))
8      det4 = add(mult(exp(s1, 3), s3), mult(s1, s5), exp(s1, 6), exp(s3, 2))
9      det3 = add(exp(s1, 3), s3)
10     det2 = s1
11     return det2, det3, det4, det5
12
13 def main(s_polynom, data, error_count=2, debug=False):
14     h = data["H"]
15     cb = data["checksyndroms"]
16     s1 = data["syndromlength"]
17     pol = data["polynom"]
18     twoBit_reverse_table = data["reverse_table"]
19     cwl = len(h[0])
20     build_alpha_table(pol)
21     dh = alpha_matrix_from_h(h, cb, s1)
22     oneBit_reverse_table = {}
```

```

22     for i in range(cwl):
23         val = [dh[k][i] for k in range(len(dh))]
24         oneBit_reverse_table[str(val[0])]=(i, val[1:])
25     if debug:
26         print "Size: "+str(cwl)
27         print "H = \n\t", "\n\t".join([str(x) for x in h])
28         print "DH = \n\t", "\n\t".join([str(x) for x in dh])
29         print str(len(dh))+ " Syndrome Components"
30     total = 0
31     numBits = error_count
32     if True:
33         counter = 0
34         errs, can_continue = error_iterator(None, cwl, numBits)
35         print str(error_count), "\tM(2)\tM(3)\tM(4)\tM(5)"
36
37         while can_continue and counter < 500:
38             counter+=1
39             synd = [dh[k][errs[0]] for k in range(len(dh))]
40             for j in errs[1:]:
41                 synd = [add(synd[k], dh[k][j]) for k in range(len(dh))]
42             if "1" in str(synd):
43                 det2, det3, det4, det5 = gen_determinants(synd)
44                 d = ("0" if isZero(det2) else "1") + ("0" if isZero(det3)
45                    else "1") + ("0" if isZero(det4) else "1") + ("0" if
46                    isZero(det5) else "1")
47                 sys.stdout.write(d+ " ")
48                 if counter % 20 == 0:
49                     sys.stdout.write("\n")
50                     sys.stdout.flush()
51
52                 errs, can_continue = error_iterator(errs, cwl, numBits)
53
54             sys.stdout.write("\n")
55             sys.stdout.flush()
56 if __name__ == "__main__":
57     use_synd = True
58     max_errs = 20
59     debug = False
60     s_polynom = "10001001"
61     data = load_json(s_polynom+"_rt3.json")
62     for errs in range(1, max_errs+1):
63         main(s_polynom, data, errs, debug)
64     if debug: print "exiting."

```

Listing 5.10: Determinante für höhere Fehler

---

1	1	M(2)	M(3)	M(4)	M(5)
2	1000	1000	1000	1000	1000
3	1000	1000	1000	1000	1000
4	1000	1000	1000	1000	1000























291	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1101	1111	1111	1110
292	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
293	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1101	1111	1111	1111	1111
294	1111	1111	1111	1101	1111	1111	1111	1111	1110	1111	1111	1111	1111	1111	1111
295	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
296	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
297	1111	1110	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
298	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
299	1111	1011	1111	1101	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
300	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
301	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
302	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
303	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1101	1111	1111	1111	1111	1111	1111
304	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
305															
306	13	M(2)	M(3)	M(4)	M(5)										
307	1111	1111	1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
308	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
309	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
310	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
311	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
312	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	0111	1111	1111
313	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
314	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	0111	1111	1111	1110	1111	1111	1111
315	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
316	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
317	1011	1111	1111	1111	1111	1101	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
318	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1110	1111	1111	1101	1111	1111	1111	1111
319	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111







		1111	1111	1111	1111	1111									
377		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1110	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
378		1111	1111	1111	1111	0111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
379		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
380		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
381		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1101									
382		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
383		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
384		1111	1111	1111	1111	1111	1110	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
385		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1011									
386															
387	16	M(2)	M(3)	M(4)	M(5)										
388		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	0111	1111	1111									
389		1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
390		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
391		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
392		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
393		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1011									
394		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1110
		1111	1111	1111	1111	1111									
395		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
396		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
397		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
398		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	0111									
399		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
400		1111	1111	1111	1111	1111	1111	0111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
401		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
402		1111	1111	1111	1111	1110	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1101	1111	1111	1111	1111									
403		1111	1011	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1110	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									
404		1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111	1111
		1111	1111	1111	1111	1111									









```
519 1111 1111 1111 1111 1111 1011 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111
    1111 1111 1111 1111 1111
520 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111 1111
    1111 1111 1111 1111 1111
```

---

**Listing 5.11:** Determinante für höhere Fehler, die Zahlenpaare aus 4 Ziffern stellen jeweils die vier berechenbaren Determinanten dar. Der Wert 1 steht für eine Determinante ungleich 0. Hier werden pro Fehleranzahl die ersten bis zu 500 Fehler aufgeführt.

## Literaturverzeichnis

- [Ber68] Elwyn Berlekamp. *Algebraic coding theory*. World Scientific, 1968.
- [Bew02] Jörg Bewersdorff. *Algebra für Einsteiger*. Springer, 2002.
- [BRC60] Raj Chandra Bose and Dwijendra K Ray-Chaudhuri. On a class of error correcting binary group codes. *Information and control*, 3(1):68–79, 1960.
- [Chi64] Robert Chien. Cyclic decoding procedures for Bose-Chaudhuri-Hocquenghem codes. *IEEE Transactions on information theory*, 10(4):357–363, 1964.
- [Hub90] Klaus Huber. Some comments on Zech’s logarithms. *IEEE Transactions on Information Theory*, 36(4):946–950, 1990.
- [LC04] Shu Lin and Daniel J Costello. *Error Control Coding*, 2004.
- [Mas69] James Massey. Shift-register synthesis and BCH decoding. *IEEE transactions on Information Theory*, 15(1):122–127, 1969.
- [OI87] Hirokazu Okano and Hideki Imai. A construction method of high-speed decoders using rom. *IEEE transactions on computers*, (10):1165–1171, 1987.
- [Pet60] Wesley Peterson. Encoding and error-correction procedures for the Bose-Chaudhuri codes. *IRE Transactions on Information Theory*, 6(4):459–470, 1960.
- [SH20] Christian Schulz-Hanke. Fast BCH 1-bit error correction combined with fast multi-bit error detection. In *2020 IEEE 26th International Symposium on On-Line Testing and Robust System Design (IOLTS)*, pages 1–5. IEEE, 2020.
- [SH21] Christian Schulz-Hanke. BCH 2-Bit and 3-Bit Error Correction with Fast Multi-Bit Error Detection. In *Architecture of Computing Systems: 34th International Conference, ARCS 2021, Virtual Event, June 7–8, 2021, Proceedings 34*, pages 201–212. Springer, 2021.
- [SH22] Christian Schulz-Hanke. Vereinfachung der Bestimmung von 4-Bit Fehlern für BCH Codes. In *TuZ’22: 34. GI / GMM / ITG-Workshop Testmethoden und Zuverlässigkeit von Schaltungen und Systemen*, 2022.
- [TH13] Hans Tzschach and Gerhard Hasslinger. *Codes für den störungssicheren Datentransfer*. Oldenbourg Wissenschaftsverlag, 2013.
- [Wic95] Stephen B Wicker. *Error control systems for digital communication and storage*, volume 1. Prentice hall Englewood Cliffs, 1995.