

Codes LDPC Non-binaires Hybrides

Lucile Sassatelli, David Declercq

{sassatelli,declercq}@ensea.fr

ETIS ENSEA/UCP/CNRS UMR 8051, Cergy, France

18 mars 2008



Funded by DGA



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides



Objectifs

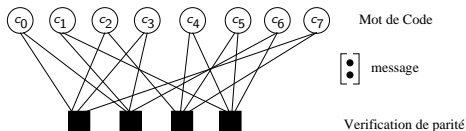
- Les codes LDPC hybrides sont une classe très générale de codes LDPC, généralisant les familles existantes de codes LDPC (LDPC réguliers ou irréguliers, binaires ou non-binaires, codes IRA, multiedge LDPC).
- Généraliser les familles existantes de LDPC en préservant les avantages:
 - ▶ Encodage simple (linear time)
 - ▶ Décodage peu complexe (BP-like decoder)
 - ▶ Caractérisation asymptotique de la classe hybride avec techniques DE ou EXITcharts
 - ★ Prédiction des performances de décodage asymptotiques
 - ★ Preuve du comportement à seuil, en développant une condition de stabilité.
 - ★ Optimisation des paramètres d'une classe



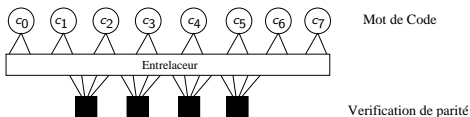
Codes LDPC sur $GF(2)$: Cas Binaire

- Code LDPC binaire: Application linéaire de $GF(2)^K$ vers $GF(2)^N$.
- graphe de Tanner = graphe bayésien non orienté

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

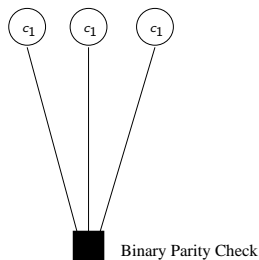


Famille ($d_v = 2, d_c = 4$)



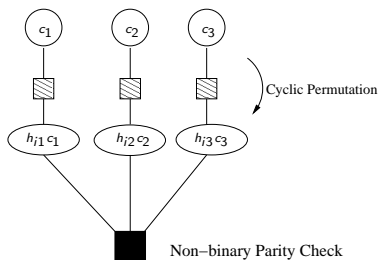
Graphes de Tanner de Noeuds de Vérification de Parité

Binary LDPC



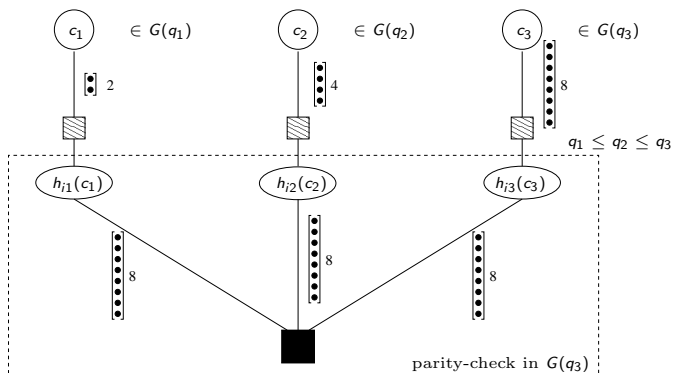
$$c_1 + c_2 + c_3 = 0, \quad \{c_i\} \in GF(2)$$

Non-binary LDPC



$$h_{i1}c_1 + h_{i2}c_2 + h_{i3}c_3 = 0, \quad (h_{ij}, c_j) \in GF(q)$$

Vérification de Parité d'un Code LDPC Hybride



$$h_{i1}(c_1) + h_{i2}(c_2) + h_{i3}(c_3) = 0, \quad h_{ij}(c_j) \in G(q_3)$$

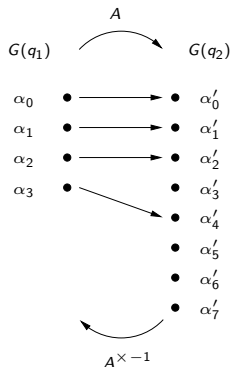
définit un code composant sur le groupe $G = G(q_1) \times G(q_2) \times G(q_3)$



Transformation des Messages par Applications Linéaires

$$G(q_1) = \{\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \alpha_3\}$$

$$G(q_2) = \{\alpha'_0, \alpha'_1, \alpha'_2, \alpha'_3, \alpha'_4, \alpha'_5, \alpha'_6, \alpha'_7\}$$



- Extension :

$\mathbf{y} = \mathbf{x}^{\times A}$ étendu de \mathbf{x} par A est défini par :

$$\forall i = 0, \dots, q_2 - 1$$

$$\text{si } i \notin \text{Im}(A), \quad y_i = 0$$

$$\text{si } i \in \text{Im}(A), \quad y_i = x_j \text{ avec } j \text{ tel que } i = Aj$$

- Troncature :

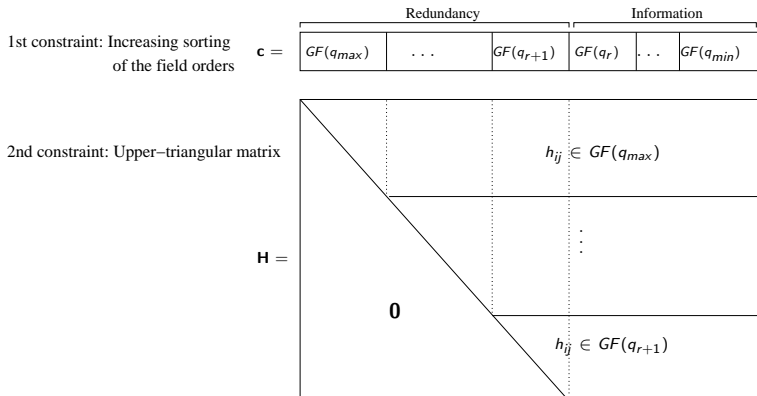
$\mathbf{x} = \mathbf{y}^{\times A^{-1}}$ tronqué de \mathbf{y} par A^{-1} est défini par :

$$j = 0, \dots, q_1 - 1, \quad x_j = y_i \text{ avec } j \text{ tel que } j = A^{-1}i$$



Mot de Code et Matrice de Vérification de Parité Hybrides

On considère un code LDPC Hybride sur $G = G(q_{min}) \times \dots \times G(q_{max})$



Décodeur Belief Propagation

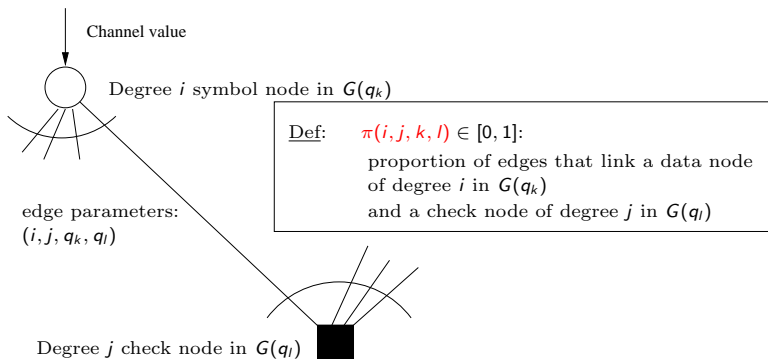
[Goupil06] Goupil et al., *FFT-based BP Decoding of General LDPC Codes over Abelian Groups*, *IEEE Trans. on Comm.*, to appear 2006

Une itération de décodage dans le domaine probabilité:

- Step 1 **Mise à jour noeuds de variable** dans $G(q_k)$: produit des messages entrant
- Step 2 **Extension des messages par A** $G(q_k) \rightarrow G(q_l)$: dans le vecteur message de taille q_l à $\mathbf{0}$, remplir les q_k composantes de $\text{Im}(A)$ par le message entrant
- Step 3 **Mise à jour noeuds de parité** dans $G(q_l)$ dans le domaine de Fourier
 - FFT de taille q_l
 - Produit des vecteurs FFT terme-à-terme
 - IFFT de taille q_l
- Step 4 **Troncation des messages par A** de $G(q_l) \rightarrow G(q_k)$: les q_k composantes sont remplies avec les composantes dans $\text{Im}(A)$ du message entrant



Paramétrisation des codes LDPC hybrides



Les codes LDPC hybrides ont une paramétrisation riche puisque l'espace des paramètres a 4 dimensions.



Preuve du comportement à seuil: contraintes et hypothèses

- On veut montrer le **comportement à seuil** des codes LDPC hybrides:
si la probabilité d'erreur a déjà décru en dessous d'un certain point, alors elle doit converger vers zéro.
→ Le but est de dériver une **condition de stabilité** pour les codes LDPC hybrides.
- On a besoin de:
 - ▶ probabilité d'erreur indépendante du mot de code envoyé
→ La **symétrie** du canal permet de ne travailler qu'avec le mot de code nul.
 - ▶ **LA-invariance** pour la condition de stabilité.



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides



Symétrie (1)

[Bennatan06] Bennatan et al., *Design and Analysis of Non-binary LDPC Codes for Arbitrary Discrete-Memoryless Channels*,

Trans. on Inform. Theory, Feb. 2006

- $c \in G(q)$ est un symbole du mot de code
- \mathbf{y} est le vecteur proba correspondant à l'observation du canal
- $\mathbf{y}^{+a} = (y_a, \dots, y_{a+(q-1)})$
- $\mathbf{w} = LDR(\mathbf{y})$ and $\mathbf{w}^{+a} = LDR(\mathbf{y}^{+a})$: $w_i^a = w_{a+i} - w_a, \quad \forall i = 0 \dots q - 1$

Definition (1)

Un canal est symétrique ssi le vecteur proba observation \mathbf{Y} vérifie:

$$\forall a \in G(q), \quad P(\mathbf{Y} = \mathbf{y} | c = a) = P(\mathbf{Y} = \mathbf{y}^{+a} | c = 0)$$

$$\iff \forall a \in G(q), \quad P(\mathbf{W} = \mathbf{w} | c = 0) = e^{w_a} P(\mathbf{W} = \mathbf{w}^{+a} | c = 0)$$



Symétrie (2)

- Le décodeur hybride préserve la symétrie des messages.

Lemma (2)

La probabilité d'erreur d'un code LDPC hybride, utilisé sur un canal symétrique et décodé avec BP, est indépendante du mot de code transmis.



Invariance par applications linéaires (LA-invariance)

- But: Prouver que la LA-invariance des messages est induite par le choix uniforme des extensions.
- La LA-invariance permet de caractériser simplement les densités des messages.

Definition (2)

Un vecteur aléatoire \mathbf{Y} de taille q_I est LA-invariant ssi pour tout k et $(A^{-1}, B^{-1}) \in T_{k,I} \times T_{k,I}$, les vecteurs aléatoires $\mathbf{Y}^{\times A^{-1}}$ et $\mathbf{Y}^{\times B^{-1}}$ sont identiquement distribués.

Lemma (3)

Si un vecteur aléatoire \mathbf{Y} de taille q_I est LA-invariant, alors toutes ses composantes sont identiquement distribuées.



LA-invariance (2)

Definition (3)

Soit \mathbf{X} un vecteur aléatoire de taille q_k , on définit l'extension aléatoire de taille q_l de \mathbf{X} , notée $\tilde{\mathbf{X}}$, comme le vecteur aléatoire $\mathbf{X}^{\times A}$, où A est choisi uniformément dans $E_{k,l}$ et indépendant de \mathbf{X} .

Lemma (4)

Un vecteur aléatoire \mathbf{Y} de taille q_l est LA-invariant ssi il existe q_k et un vecteur aléatoire \mathbf{X} de taille q_k tel que $\mathbf{Y} = \tilde{\mathbf{X}}$.

→ On étudie la famille de codes LDPC hybrides, paramétrisée par $\pi(i, j, k, l)$, avec des applications linéaires choisies uniformément.



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité**
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides



La condition de stabilité

- $\Omega = \sum_{j,k,l} \pi(i = 2, k, j, l) \frac{q_k - 1}{q_l - 1} (j - 1)$
- $\Delta = \sum_{k,l} \pi(k, l) \frac{1}{q_l - 1} \sum_{i=1}^{q_k - 1} \int \sqrt{p(y|i)p(y|0)} dy$

Theorem

- *Si $\Omega\Delta \geq 1$, la probabilité d'erreur sera bornée au dessus de zéro.*
- *Si $\Omega\Delta < 1$, la probabilité d'erreur converge vers zéro (stable).*



1^{re} remarque: stabilité des codes LDPC sur $GF(q)$

[Bennatan06] *Bennatan et al., Design and Analysis of Non-binary LDPC Codes for Arbitrary Discrete-Memoryless Channels, Trans. on Inform. Theory, Feb. 2006*

- Pour un code LDPC sur $GF(q)$ classique sur BI-AWGNC, la condition de stabilité hybride est réduite à:

$$\begin{aligned}\Omega_{nb} &= \rho'(1)\lambda'(0) \\ \Delta_{nb} &= \frac{1}{q-1} \sum_{i=1}^{q-1} \exp\left(-\frac{1}{2\sigma^2} n_i\right)\end{aligned}$$

avec n_i , le nombre de 1 dans la représentation binaire de $\alpha_i \in G(q)$.

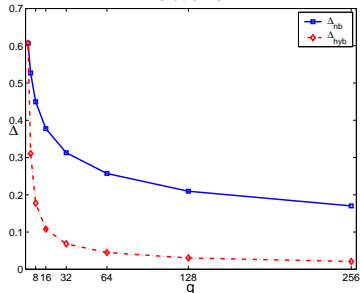
- $\lim_{q \rightarrow \infty} \Delta = 0$
- Sur canal BI-AWGN, ça signifie que tout code LDPC sur $GF(q)$ est stable dès que q est assez grand.
- Les cycle codes LDPC non-binaires, avec $d_v = 2$, sont stables si q est assez grand.



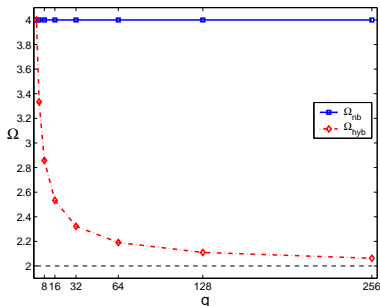
2^e remarque: la condition hybride est moins contraignante

- Codes LDPC hybrides sur $G(q) - G(2)$ et non-binaires sur $GF(q)$.
- $R = \frac{1}{2}$, $d_v = 2$, $q = 2 \dots 256$
- Canal BI-AWGN
- $\Omega_{hyb} \leq \Omega_{nb}$ and $\Delta_{hyb} \leq \Delta_{nb}$
- Un code LDPC hybride peut être stable à SNR plus bas qu'un code LDPC non-binaire classique.

Evolution of Δ



Evolution of Ω



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts**
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides



Analyse de l'évolution de l'information mutuelle

- Analyse asymptotique dans le cas du canal BI-AWGN, pour une famille de codes LDPC hybrides paramétrée par $\pi(i, j, k, l)$ et applications linéaires choisies uniformément.
- Décodage réussi $\Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x_{APP}^{(t)} = 1$
- Pour ça, on suit l'évolution de l'IM des messages au cours des itérations
- Messages symétriques et LA-invariants.
- Chaque composante de message a une distribution avec un Δ_∞ en raison des changements de groupes. \rightarrow On ne peut pas supposer que tous les messages sur le graphe sont gaussiens, pour utiliser leur moyenne (infinie).
- Pour parvenir à une projection des densités sur un seul paramètre, on considère les moyennes de messages gaussiens qui ont la même information mutuelle que les messages circulant sur le graphe.



Modèle gaussien des messages pour le canal BI-AWGN

- Modèle général pour un message rapport log de densité (LDR) \mathbf{W} symétrique et suivant une loi gaussienne.

$$\begin{aligned}\mathbf{W} &\sim \mathcal{N}(\mathbf{m}, \boldsymbol{\Sigma}) \\ \boldsymbol{\Sigma}_{i,j} &= \mathbf{m}_i + \mathbf{m}_j - \mathbf{m}_{i \oplus j}, \quad \{i, j\} \in GF(q_k)\end{aligned}$$

- ▶ Cas de l'observation rapport log de vraisemblance (LLR) venant du canal

$$\mathbf{m} = \frac{2}{\sigma^2} \mathbf{n}, \quad \mathbf{n} = [n_0 \dots n_{q_k-1}]$$

- ▶ Cas des messages LA-invariants rentrant et sortant des noeuds de parité dans $G(q_l)$, de même information mutuelle que messages gaussiens LA-invariants de moyenne

$$\mathbf{m} = m \mathbf{1}_{q_l}$$

→ Ces vecteurs gaussiens, de même IM que les messages du graphe, étant contraints, la connaissance de \mathbf{m} est suffisante pour caractériser la densité $\mathcal{N}(\mathbf{m}, \boldsymbol{\Sigma})$



Information mutuelle de vecteurs gaussiens contraints

[Bennatan06] *Bennatan et al., Design and Analysis of Non-binary LDPC Codes for Arbitrary Discrete-Memoryless Channels, Trans. on Inform. Theory, Feb. 2006*

- IM d'un message LDR \mathbf{w} de taille q

$$x_{\mathbf{w}} = 1 - \mathbb{E}_{\mathbf{w}} \left(1 + \sum_{i=0}^{q-1} e^{-w_i} \right)$$

- Messages non-LA-invariants (sorties des noeuds de **variable**)

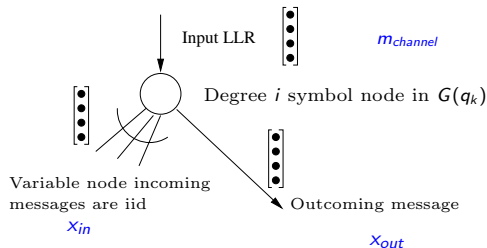
$$x_{\mathbf{w}} = J_v(\mathbf{m}, q_k), \quad p(\mathbf{w}) = \text{fct}(\mathbf{m} = \frac{2}{\sigma^2} \mathbf{n} + (i-1)m\mathbf{1}_{q_k-1})$$

- Messages LA-invariants (liés aux **check** nodes)

$$x_{\mathbf{w}} = J_c(m, q_l), \quad p(\mathbf{w}) = \text{fct}(\mathbf{m} = m\mathbf{1}_{q_l-1})$$



Evolution de l'IM à travers les noeuds de variable

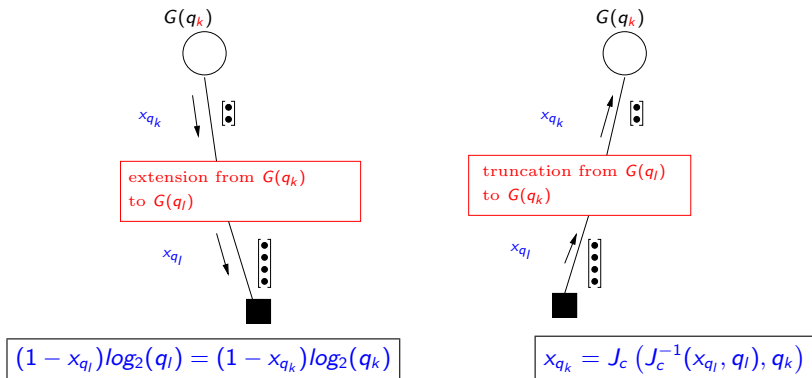


$$x_{out} = J_v \left(m_{channel} + (i - 1) J_c^{-1}(x_{in}, q_k), q_k \right)$$

La symétrie des messages LDR est conservée par l'addition de la mise à jour du noeud de variable

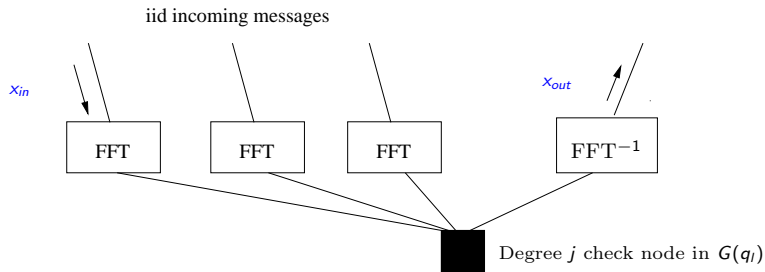


Evolution de l'IM à travers les noeuds d'extension/troncation



Les messages étendus et tronqués sont symétriques si les messages entrant le sont.

Evolution de l'IM à travers les noeuds de parité



$$x_{out} = 1 - J_c \left((j-1) J_c^{-1}(1 - x_{in}, q_l), q_l \right)$$

Si les messages d'entree sont symetriques, les messages de sortie obtenus par convolution le sont aussi



Fonction EXIT des codes LDPC hybrides (1)

- Décodage réussi $\Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x_{APP}^{(t)} = 1$
Or on n'a pas d'expression $x_{APP}^{(t+1)} = \text{fonction}(x_{APP}^{(t)})$
 \rightarrow pas de condition de la forme $\lim_{t \rightarrow \infty} x_{APP}^{(t)} = 1$
 $\Leftrightarrow x_{APP}^{(t+1)} > x_{APP}^{(t)}$
- Or $\lim_{t \rightarrow \infty} x_{APP}^{(t)} = 1 \Leftrightarrow \lim_{t \rightarrow \infty} x_{ext}^{(t)} = 1$ où x_{ext} est l'IM moyenne des messages après extensions
- On a avec x_{ext} : $x_{ext}^{(t+1)} = \text{fonction}(x_{ext}^{(t)})$

La condition d'évolution vers 1 de l'IM est donc: $x_{ext}^{(t+1)} > x_{ext}^{(t)}, \quad \forall t.$
1

¹Dans la suite: $x_{ext} = x_{vc}$



Fonction EXIT des codes LDPC hybrides (2)

$$x_{cv,k}^{(j,l')(t)} = J_c \left(J_c^{-1} \left(1 - J_c \left((j-1) J_c^{-1} (1 - x_{vc}^{(t)}, q_{l'}), q_{l'} \right), q_k \right), q_{l'} \right), q_k$$

$$x_{vc}^{(t+1)} = \sum_{i,k} \pi(i,k) \sum_l 1 - \pi(l|i,k) \frac{\log(q_k)}{\log(q_l)} \left(1 - J_v \left(m_{sc}^{q_k} + (i-1) J_c^{-1} \left(\sum_{j,l'} \pi(j,l'|i,k) x_{cv,k}^{(j,l')(t)}, q_k \right) \mathbf{1}_{q_{k-1}, q_k} \right) \right)$$

- Paramétrisation de la famille de codes LDPC hybrides
- Observation venant du canal
- Suivi de l'information mutuelle

→ Les propriétés de symétrie et de LA-invariance permettent le suivi de l'information mutuelle



Plan

- 1 Classe des codes LDPC hybrides
- 2 Propriétés d'une sous classe de codes LDPC hybrides
- 3 Condition de stabilité
- 4 Optimisation des codes LDPC hybrides par EXIT charts
- 5 Exemples de bons codes LDPC hybrides**



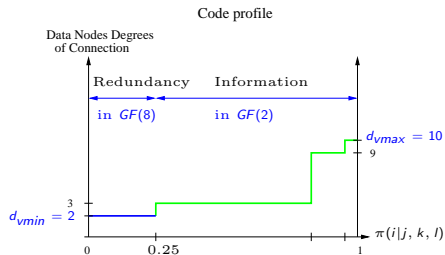
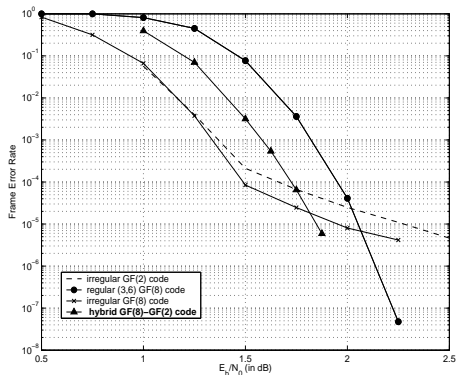
2 exemples de bons codes LDPC hybrides

- Stratégie d'optimisation: pour un rendement donné, trouver la famille hybride avec le plus bas seuil de convergence
- Pour éviter une optimisation jointe et rendre le problème linéaire, les paramètres des noeuds de parité sont fixés \rightarrow Optimisation de $\pi(i, k|j, l)$
 - ▶ 1^{er} exemple : optimisation des degrés des noeuds de variable $\pi(i|k, j, l)$ pour un profil de groupes donné
 - ▶ 2^e exemple : optimisation du profil de groupes des noeuds de variable $\pi(k|i, j, l)$ pour un profil de connection donné.



1^{er} Exemple: Optimisation des connections des noeuds de variable

$$R = \frac{1}{2}, N_{bit} = 3008, N_{itermax} = 500$$



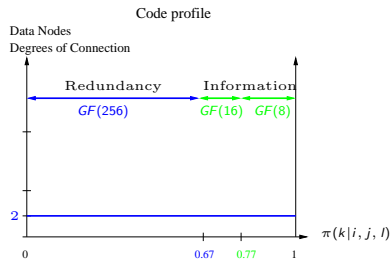
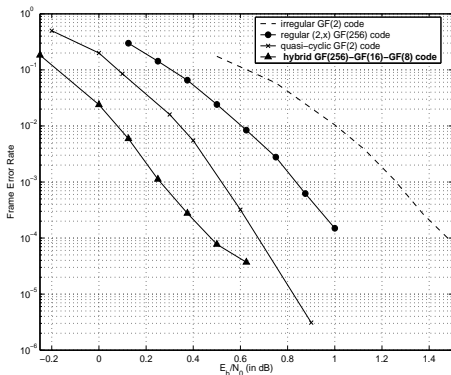
With average check node density $\bar{\rho} = 14.3$

- : A priori assumptions
- : Result of LP optimization



2^e Exemple: Optimisation des groupes des noeuds de variable

$$R = \frac{1}{6}, N_{bit} = 6144, N_{itermax} = 500$$



With connectivity profile $d_v = 2, d_c = 3$

- : A priori assumptions
- : Result of LP optimization



Codes LDPC hybrides pour les faibles rendements (1)

[Poulliat06] Poulliat et al., *Design of regular (2,dc)-LDPC codes over GF(q) using their binary images*, IEEE Trans. Commun., 2007

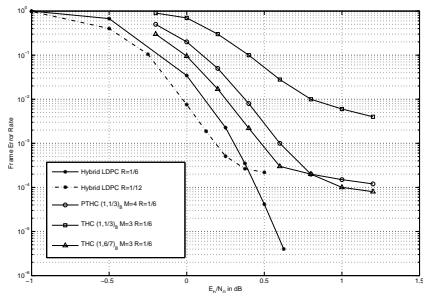
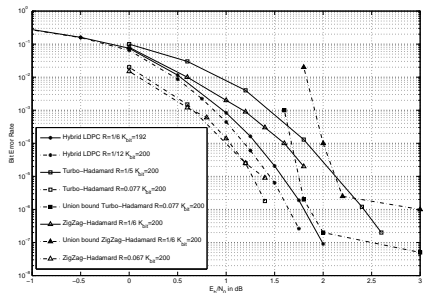
- Les codes bas rendements sont importants pour les communications à faible SNR, ou large bande utilisant le CDMA pour remplacer le code d'étalement.
- Les codes hybrides sont particulièrement bien adaptés aux bas rendements:

$$R = \frac{R_{graph} \sum_{k \in \mathcal{I}} \pi(k) \log_2(q_k)}{R_{graph} \sum_{k \in \mathcal{I}} \pi(k) \log_2(q_k) + (1 - R_{graph}) \log_2(q_{red})}$$

- L'optimisation taille finie [Poulliat06] pour annuler les cycles dans le graphe convient particulièrement aux codes hybrides en raison de la structure des applications linéaires.



Codes LDPC hybrides pour les faibles rendements (2)



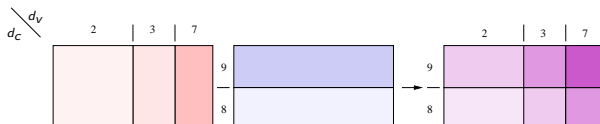
Conclusion

- Nouvelle classe de codes LDPC complètement irréguliers: Codes LDPC non-binaires hybrides.
- Analyse asymptotique des performances.
- Des propriétés spécifiques, comme la **LA-invariance**, ont été étudiées pour aboutir à une condition de stabilité pour les codes LDPC hybrides.
- Optimisations asymptotique et à taille finie pour le canal BI-AWGN.
- Codes particulièrement intéressants pour les bas rendements.

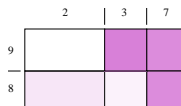


Discussion

- Binary LDPC codes: $\{\lambda, \rho\}$ → assumes isotropic repartition of the \mathbf{H} matrix density



- Detailed representation $\Pi_{i,j}$ → allows to control localized density of \mathbf{H}



- Hybrid LDPC Codes: $\pi(i, j, k, l)$ → allows to jointly control the localized densities of \mathbf{H} and the size of the symbols in each area

