

Procedimiento y arquitectura electrónica para la detección SOVA óptima basado en el rastreo de puntos de fusión

Información de contacto

Dirección: Principales:

- CARLOS ALBERTO LOPEZ BARRIO

c.lbarrio@upm.es

- M. LUISA LOPEZ VALLEJO

m.lopez.vallejo@upm.es

- PABLO ITUERO HERRERO

pablo.ituero@upm.es

Otros inventores UPM:

- ARRABAL AZZALINI,CARLOS

Tipo de oferta tecnológica

Patentes

¿Dónde?

Centro de I+d+i en Procesado de la Información y Telecomunicaciones (IPTC) Laboratorio de Sistemas Integrados (LSI)

Documentación

Descargar documentación adicional ([jsp?id=91&id_archivo=159&tipo=patente&extension=fichero](#))

Descripción de la patente

La presente invención propone una alternativa a los esquemas actuales de decodificación SOVA, ya que no realiza un rastreo de los caminos sobrevivientes por el diagrama trellis, sino que primero encuentra puntos aislados donde estos caminos convergen. A estos puntos donde los caminos convergen se les llaman puntos de fusión. Dado que este punto es donde los caminos convergen, los puntos de fusión son en realidad parte del camino más probable en el diagrama trellis. Estos puntos de fusión luego se utilizan para que otra unidad actualice la fiabilidad de los bits.

Situación

Concedida

Número de solicitud

P200701056

Número de publicación

ES2281309

Fecha de presentación

19/04/2007

Fecha de concesión

08/02/2008