## EM-алгоритм для оценки направления прибытия сигнала

Введем некоторые условные обозначения:

- $\theta$  вектор направлений прибытия сигнала (DOA);
- $\tau$  итерация ЕМ-алгоритма, начальная оценка параметров  $\theta$ ;
- t момент времени (а заодно и номер кадра (snapshot));
- L число датчиков;
- M число источников (источники разделяют общую длину центральной волны  $\chi$ );
- G число независимых кадров/снимков (snapshot), сделанных в разные моменты времени;
- S набор сигналов (случайная величина), испускаемых источниками в моменты времени  $t = \overline{1, G}, S_t$  соответствует сигналу в момент времени t;
- N набор шумов (случайная величина), связанных с датчиками в моменты времени  $t=\overline{1,G},$   $N_t$  соответствует шуму в момент времени t;
- X набор сигналов (случайная величина), полученных датчиками в моменты времени  $t = \overline{1, G}, X_t$  соответствует сигналу в момент времени t;
- s набор сигналов (реализация), испускаемых источниками в моменты времени  $t = \overline{1, G}, s_t$  соответствует сигналу в момент времени t;
- n набор шумов (реализация), связанных с датчиками в моменты времени  $t = \overline{1, G}, n_t$  соответствует шуму в момент времени t;
- x набор сигналов (реализация), полученных датчиками в моменты времени  $t = \overline{1, G}, x_t$  соответствует сигналу в момент времени t;
- $O_{D_1 \times D_2}$  нулевая матрица размера  $D_1 \times D_2$ ;
- Итоговый сигнал, получаемый массивом датчиков:

$$X_t = A(\theta)S_t + N_t,\tag{1}$$

где  $S_t \sim CN(0,\Gamma_s), t=\overline{1,G}, \ N_t \sim CN(0,\Gamma_n), t=\overline{1,G}, \ S_t$  имеет размер  $M\times 1, \ N_t$  имеет размер  $L\times 1, \ \theta=[\theta_1,...,\theta_M]$  – вектор направлений прибытия сигнала,  $A(\theta)$  (далее - A) представляет собой матрицу управляющих векторов размера  $L\times M, \Gamma_s$  и  $\Gamma_n$  предполагаются диагольными.

$$A(\theta) = \begin{bmatrix} 1 & 1 & \dots & 1 \\ e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}sin(\theta_1)} & e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}sin(\theta_2)} & \dots & e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}sin(\theta_M)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}sin(\theta_1)} & e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}sin(\theta_2)} & \dots & e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}sin(\theta_M)} \end{bmatrix}.$$

Воспользуемся ЕМ-алгоритмом для того, чтобы определить значения параметров  $\theta$ , значения сигналов  $S_t, t = \overline{1,G}$  рассматриваются как латентные переменные. Пусть X, S и N набор итоговых сигналов полученных L датчиками за моменты времени  $t = \overline{1,G}$  и набор выпущенных M источниками сигналов и набор шумов за моменты времени  $t = \overline{1,G}$ , соответственно. X, S и N представляют из себя матрицы размеров  $G \times L$ ,  $G \times M$  и  $G \times L$  соответственно.

## Е-шаг

Требуется найти апостериорное распределение  $P(S|X=x,\theta)$ , воспользуемся формулой Байеса:

$$P(S|X=x,\theta) = \frac{P(X|S,\theta)P(S|\theta)}{P(X|\theta)}$$
 (2)

$$P(S|\theta) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^M |\Gamma_s|} e^{-S_t^H \Gamma_s^{-1} S_t},$$
(3)

$$X_t = AS_t + N_t$$
$$X_t \sim CN(0, A\Gamma_s A^H + \Gamma_n)$$

$$P(X|\theta) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^L |A\Gamma_s A^H + \Gamma_n|} e^{-X_t^H (A\Gamma_s A^H + \Gamma_n)^{-1} X_t}, \tag{4}$$

Теперь следует определиться с тем, каким будет условное распределение  $P(X|S=s,\theta)$ 

$$X_t|S_t = s_t, \theta \sim CN(As_t, \Gamma_n)$$

$$P(X|S=s,\theta) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^L |\Gamma_n|} e^{-(X_t - As_t)^H \Gamma_n^{-1} (X_t - As_t)},$$
 (5)

$$P(S|X=x,\theta) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^{M} |\Gamma_{n}| |\Gamma_{s}| |(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}|} e^{-(x_{t} - A \cdot S_{t})^{H} \Gamma_{n}^{-1} (x_{t} - A \cdot S_{t}) - S_{t}^{H} \Gamma_{s}^{-1} S_{t} + x_{t}^{H} |(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}|^{-1} x_{t}},$$
(6)

Таким образом:

$$P(S|X=x,\theta) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^{M} |\Sigma_{S_{t}|X_{t}}|} e^{-(S_{t} - \mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1} (S_{t} - \mu_{S_{t}|X_{t}})}$$
(7)

Условное распределение также будет комплексным гауссовским, а его параметры будут определяться в соответствии с модифицированной теоремой о нормальной корреляции (см. файл Conditional\_Distribution.pdf). Определим кросс-ковариацию между S и X.

$$Cov(S, X) = E[SX^{H}] = E[S(AS + N)^{H}] = E[S(AS)^{H}] + E[SN^{H}] = E[S(AS)^{H}] = E[SS^{H}A^{H}] = E[SS$$

Данные переходы возможны ввиду свойств ковариации и независимости N и S.  $Cov(X,S) = (Cov(S,X))^H$ :

$$Cov(X,S) = A\Gamma_s \tag{9}$$

$$\mu = \begin{pmatrix} O_{M \times 1} \\ O_{L \times 1} \end{pmatrix}, \Sigma = \begin{pmatrix} \Gamma_s & \Gamma_s A^H \\ A \Gamma_s & A \Gamma_s A^H + \Gamma_n \end{pmatrix}. \tag{10}$$

В соответствии с выкладками, полученными в файле Conditional\_Distribution.pdf, параметры апостериорной плотности будут определяться по следующим формулам:

$$\begin{cases}
\Sigma_{S_t|X_t} = \Sigma_{S_t} - \Sigma_{S_t, X_t} \Sigma_{X_t}^{-1} \Sigma_{X_t, S_t} \\
\mu_{S_t|X_t} = \mu_{S_t} + \Sigma_{S_t, X_t} \Sigma_{X_t}^{-1} (x_t - \mu_{X_t})
\end{cases}$$
(11)

Подствим в эту формулу полученные нами значения:

$$\begin{cases}
\Sigma_{S_t|X_t} = \Gamma_s - \Gamma_s A^H (A\Gamma_s A^H + \Gamma_n)^{-1} A \Gamma_s \\
\mu_{S_t|X_t} = \Gamma_s A^H (A\Gamma_s A^H + \Gamma_n)^{-1} x_t
\end{cases}$$
(12)

## М-шаг

Требуется найти наилучшую оценку параметров, решив следующую задачу оптимизации:

$$\theta^{(\tau+1)} = \arg\max_{\theta} E[\log P(X, S|\theta^{(\tau)})|X, \theta^{(\tau)}]$$
(13)

Обозначим приведенное выше условное математическое ожидание через  $Q_t$ . Заметим, что  $\log P(X,S|\theta^{(\tau)}) = \log P(X|S,\theta^{(\tau)})P(S|\theta^{(\tau)}) = \log P(S|X,\theta^{(\tau)})P(X|\theta^{(\tau)})$ .

Можно заметить, что P(X|S,S) = P(X,S). Работать с плотостью P(X|S,S) удобнее: кроссковариция между S и X|S будет представлять из себя нулевую матрицу. Найдем совместную плотность  $P(X|S,S|\theta^{(\tau)})$ :

$$P(X|S, S|\theta^{(\tau)}) = \prod_{t=1}^{G} \frac{1}{\pi^{M+L}|\Sigma|} e^{-(Z_t - \mu_{Z_t})^H \Sigma^{-1}(Z_t - \mu_{Z_t})},$$
(14)

где:

$$Z_t = \begin{pmatrix} S_t \\ X_t | S_t \end{pmatrix}, \mu_{Z_t} = \begin{pmatrix} \mu_{S_t} \\ \mu_{X_t | S_t} \end{pmatrix}, \Sigma = \begin{pmatrix} \Sigma_{S_t} & O_{M \times L} \\ O_{L \times M} & \Sigma_{X_t | S_t} \end{pmatrix}$$

Найдем логарифм совместной плотности (т.е. полное правдоподобие)  $\log P(X|S, S|\theta^{(\tau)})$ :

$$\log P(X|S, S|\theta^{(\tau)}) = \sum_{t=1}^{G} \left( -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (Z_t - \mu_{Z_t})^H \Sigma^{-1} (Z_t - \mu_{Z_t}) \right)$$

Теперь попробуем раскрыть УМО полного правдоподобия для одного наблюдения, с учетом полученных сигналов и текущей оценки DOA:

$$P(X_t|S_t, S_t|\theta^{(\tau)}) = \frac{1}{\pi^{M+L}|\Sigma|} e^{-(Z_t - \mu_{Z_t})^H \Sigma^{-1}(Z_t - \mu_{Z_t})}$$
(15)

$$Q_{t} = E[\log P(X_{t}|S_{t}, S_{t}|\theta^{(\tau)})|X_{t}, \theta^{(\tau)}]$$

$$= E[-(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (Z_{t} - \mu_{Z_{t}})^{H}\Sigma^{-1}(Z_{t} - \mu_{Z_{t}})|X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}] =$$

$$= -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - E[(Z_{t} - \mu_{Z_{t}})^{H}\Sigma^{-1}(Z_{t} - \mu_{Z_{t}})|X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}] = -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma|$$

$$- E[(X_{t}|S_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H}\Sigma^{-1}_{X_{t}|S_{t}}(X_{t}|S_{t} - \mu_{X_{t}|S})|X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}] - E[(S_{t} - \mu_{S_{t}})^{H}\Sigma^{-1}_{S_{t}}(S_{t} - \mu_{S_{t}})|X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}]$$

$$= -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H}\Sigma^{-1}_{X_{t}|S_{t}}(x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})$$

$$- E[(S_{t} - \mu_{S_{t}})^{H}\Sigma^{-1}_{S_{t}}(S_{t} - \mu_{S_{t}})|X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}]$$

$$Q_{t} = -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H}\Sigma^{-1}_{X_{t}|S_{t}}(x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})$$

$$\mathcal{Z}_{t} = -(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}}) \quad \mathcal{Z}_{X_{t}|S_{t}}(x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}}) - E[(S_{t} - \mu_{S_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}}^{-1} (S_{t} - \mu_{S_{t}}) | X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}]$$

$$(16)$$

Заметим, что первые два слагаемые, составляющие  $Q_t$ , не зависят от  $\theta$ , соответственно требуемый  $argmax[\cdot]$  можно найти без их учета.

$$S_t|(X_t = x_t, \theta^{(\tau)}) \sim CN(\mu_{S_t|X_t}, \Sigma_{S_t|X_t}) \Rightarrow S_t - \mu_{S_t}|(X_t = x_t, \theta^{(\tau)}) \sim CN(\mu_{S_t|X_t} - \mu_{S_t}, \Sigma_{S_t|X_t})$$

$$\Rightarrow \left[ \sum_{S_t, S_t}^{-1} \right]^{\frac{1}{2}} (S_t - \mu_{S_t}) | (X_t = x_t, \theta^{(\tau)}) \sim CN(\left[ \sum_{S_t}^{-1} \right]^{\frac{1}{2}} (\mu_{S_t | X_t} - \mu_{S_t}), \left[ \sum_{S_t}^{-1} \right]^{\frac{1}{2}} \sum_{S_t | X_t} (\left[ \sum_{S_t}^{-1} \right]^{\frac{1}{2}})^H)$$

Учтем, что для комплексных векторов Y выполняется следующее соотношение:

$$E[YY^H] = E[Y]E[Y^H] + \Sigma_{YY}. (17)$$

$$E[(S_{t} - \mu_{S_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}}^{-1} (S_{t} - \mu_{S_{t}}) | X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}] = E[[[\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (S_{t} - \mu_{S_{t}})]^{H} [\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (S_{t} - \mu_{S_{t}}) | X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}] =$$

$$= tr(E[[\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (S_{t} - \mu_{S_{t}}) [[\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (S_{t} - \mu_{S_{t}})]^{H}] | X_{t} = x_{t}, \theta^{(\tau)}) =$$

$$= tr([\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} \Sigma_{S_{t}|X_{t}} ([\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}})^{H}) + tr([[\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})] [[\Sigma_{S_{t}}^{-1}]^{\frac{1}{2}} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})^{H}) =$$

$$= tr([\Sigma_{S_{t}}^{-1}] \Sigma_{S_{t}|X_{t}}) + (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}}^{-1} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})$$

$$Q_{t} = -(M + L) \log(\pi) - \log|\Sigma| - (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H} \Sigma_{X_{t}|S_{t},X_{t}|S_{t}}^{-1} (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})$$

$$(18)$$

 $-tr([\Sigma_{S_t}^{-1}]\Sigma_{S_t|X_t}) - (\mu_{S_t|X_t} - \mu_{S_t})^H \Sigma_{S_t}^{-1}(\mu_{S_t|X_t} - \mu_{S_t})$ 

$$E[\log P(X, S|\theta^{(\tau)})|X, \theta^{(\tau)}] = \sum_{t=1}^{G} Q_t = \sum_{t=1}^{G} (-(M+L)\log(\pi) - \log|\Sigma| - (x_t - \mu_{X_t|S_t})^H \Sigma_{X_t|S_t}^{-1} (x_t - \mu_{X_t|S_t}) - tr([\Sigma_{S_t}^{-1}]\Sigma_{S_t|X_t}) - (\mu_{S_t|X_t} - \mu_{S_t})^H \Sigma_{S_t}^{-1} (\mu_{S_t|X_t} - \mu_{S_t}))$$
(19)

Как было сказано ранее, первые два слагаемые, составляющие  $Q_t$  не зависят от  $\theta$ , а значит задача о поиске  $\arg\max_{\theta} E[\log P(X, S|\theta^{(\tau)})|X, \theta^{(\tau)}]$  сводится к поиску

$$\underset{\theta}{\operatorname{arg\,min}} \sum_{t=1}^{G} \left( (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H} \Sigma_{X_{t}|S_{t}}^{-1} (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}}) + tr([\Sigma_{S_{t}}^{-1}] \Sigma_{S_{t}|X_{t}}) + (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}}^{-1} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}}) \right). \tag{20}$$

Учтем, что  $\mu_{S_t} = O_{M \times 1}$ ,  $\mu_{X_t \mid S_t} = As_t$ , в рамках задачи  $s_t$  – скрытая переменная, она оценивается так:  $\hat{s}_t = \mu_{S_t \mid X_t}$ .

$$\arg\min_{\theta} \sum_{t=1}^{G} \left( (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}})^{H} \Sigma_{X_{t}|S_{t}}^{-1} (x_{t} - \mu_{X_{t}|S_{t}}) + tr([\Sigma_{S_{t}}^{-1}] \Sigma_{S_{t}|X_{t}}) \right)$$

$$+ (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})^{H} \Sigma_{S_{t}}^{-1} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}})) =$$

$$\arg\min_{\theta} \sum_{t=1}^{G} \left( (x_{t} - A\mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Gamma_{n}^{-1} (x_{t} - A\mu_{S_{t}|X_{t}}) + tr([\Gamma_{s}^{-1}] \Sigma_{S_{t}|X_{t}}) \right)$$

$$+ (\mu_{S_{t}|X_{t}} - O_{M \times 1})^{H} \Gamma_{s}^{-1} (\mu_{S_{t}|X_{t}} - O_{M \times 1})) =$$

$$\arg\min_{\theta} \sum_{t=1}^{G} \left( x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} - (A\mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} - x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} + (A\mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} \right) =$$

$$\arg\min_{\theta} \sum_{t=1}^{G} \left( -(A\mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} - x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} + (A\mu_{S_{t}|X_{t}})^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} \right) =$$

$$\arg\min_{\theta} \sum_{t=1}^{G} \left( -\mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} A^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} - x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} + \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} A^{H} \Gamma_{n}^{-1} A\mu_{S_{t}|X_{t}} \right)$$

Теперь стоит подумать о том, как вычислить минимум для этой функции. Для начала определим первую производную для минимизируемой функции. Обозначим выражение, для которого мы ищем argmin, через  $\tilde{Q}$ .

$$\frac{\partial \tilde{Q}}{\partial \theta_{i}} = \sum_{t=1}^{G} \frac{\partial}{\partial \theta_{i}} \left( -x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} A \mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} A^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} + \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} A^{H} \Gamma_{n}^{-1} A \mu_{S_{t}|X_{t}} \right) =$$

$$\sum_{t=1}^{G} \left( -x_{t}^{H} \Gamma_{n}^{-1} \left( \frac{\partial A}{\partial \theta_{i}} \right) \mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} \left( \frac{\partial A}{\partial \theta_{i}} \right)^{H} \Gamma_{n}^{-1} x_{t} + \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} \left( \frac{\partial A}{\partial \theta_{i}} \right)^{H} \Gamma_{n}^{-1} A \mu_{S_{t}|X_{t}} \right) + \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H} A^{H} \Gamma_{n}^{-1} \left( \frac{\partial A}{\partial \theta_{i}} \right) \mu_{S_{t}|X_{t}} \right) \tag{22}$$

Теперь о том, что из себя представляет производная для матрицы A

$$A = \begin{bmatrix} 1 & \dots & 1 & \dots & 1 \\ e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_1)} & \dots & e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_i)} & \dots & e^{-2j\pi\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_M)} \\ \dots & \dots & \dots & \dots & \vdots \\ e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_1)} & \dots & e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_i)} & \dots & e^{-2j\pi(L-1)\frac{d}{\lambda}\sin(\theta_M)} \end{bmatrix}$$

Пусть  $h = -2j\pi \frac{d}{\lambda}$ ,

$$\frac{\partial A(\theta)}{\partial \theta_i} = \begin{bmatrix}
0 & \dots & 0 & \dots & 0 \\
0 & \dots & h\cos(\theta_i)e^{h\sin(\theta_i)} & \dots & 0 \\
\dots & \ddots & \dots & \ddots & \vdots \\
0 & \dots & h(L-1)\cos(\theta_i)e^{h(L-1)\sin(\theta_i)} & \dots & 0
\end{bmatrix}.$$
(23)

Проблема заключается в том, что оптимизируемая функция  $\tilde{Q}(\theta)$  – вещественнозначная,  $\theta \in \mathbf{R}^M$  а ее производная – комплекснозначная. Будем находить экстремум по следующей схеме:

$$\hat{\theta}^{(\tau+1,k)} = \hat{\theta}^{(\tau+1,k-1)} - \eta Re(\nabla \tilde{Q}(\theta^{(\tau)})), \tag{24}$$

где  $\hat{\theta}^{(\tau+1,k)}$  — оценка  $\theta^{\tau+1}$  на k-м шаге градиентного спуска,  $\hat{\theta}^{(\tau+1,0)}=\theta^{(\tau)}$ .

## Ранние неверные выкладки

$$-(x_{t} - AS_{t})^{H}\Gamma_{n}^{-1}(x_{t} - AS_{t}) - S_{t}^{H}\Gamma_{s}^{-1}S_{t} + x_{t}^{H}(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}x_{t} = -(S_{t} - \mu_{S_{t}|X_{t}})^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}(S_{t} - \mu_{S_{t}|X_{t}})$$

$$-x_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} + x_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} + (AS_{t})^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} - (AS_{t})^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} - S_{t}^{H}\Gamma_{s}^{-1}S_{t}$$

$$+x_{t}^{H}(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}x_{t} = -S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}S_{t} + \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}S_{t} + S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}} - \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-x_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} + x_{t}^{H}(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}x_{t} = -\mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}S_{t} - (AS_{t})^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} + x_{t}^{H}(A\Gamma_{s}A^{H} + \Gamma_{n})^{-1}x_{t} = -\mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = \mu_{S_{t}|X_{t}}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = -S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$-S_{t}^{H}\Gamma_{n}^{-1}AS_{t} = -S_{t}^{H}\Sigma_{S_{t}|X_{t}}^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}}$$

$$\begin{cases} -x_t^H (\Gamma_n^{-1} - (A\Gamma_s A^H + \Gamma_n)^{-1}) x_t = -\mu_{S_t|X_t}^H \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} \mu_{S_t|X_t} \\ x_t^H \Gamma_n^{-1} A S_t = \mu_{S_t|X_t}^H \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} S_t \\ S_t^H A^H \Gamma_n^{-1} x_t = S_t^H \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} \mu_{S_t|X_t} \\ -S_t^H (\Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A) S_t = -S_t^H \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} S_t \end{cases}$$

Предполагая обратимость матрицы  $\Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A$ ,

Предполагая обратимость матрицы 
$$\Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A$$
,
$$-S_t^H (\Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A) S_t = -S_t^H \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} S_t \Rightarrow \Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A = \Sigma_{S_t|X_t}^{-1} \Rightarrow \Sigma_{S_t|X_t} = (\Gamma_s^{-1} + A^H \Gamma_n^{-1} A)^{-1}$$

$$S_t^H A^H \Gamma_n^{-1} x_t = S_t^H \Sigma_{S_t | X_t}^{-1} \mu_{S_t | X_t}$$

Равенство выше должно выполняться для любых реализаций  $S_t$ , множитель  $S_t^H$  является первым множителем в обоих произведениях, соответственно, равенство останется верным после удаления этих множителей.

$$-A^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} = (\Gamma_{s}^{-1} + A^{H}\Gamma_{n}^{-1}A)^{-1}\mu_{S_{t}|X_{t}} \Rightarrow \mu_{S_{t}|X_{t}} = -(\Gamma_{s}^{-1} + A^{H}\Gamma_{n}^{-1}A)A^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t}$$

$$\begin{cases} \Sigma_{S_{t}|X_{t}} = (\Gamma_{s}^{-1} + A^{H}\Gamma_{n}^{-1}A)^{-1} \\ \mu_{S_{t}|X_{t}} = -(\Gamma_{s}^{-1} + A^{H}\Gamma_{n}^{-1}A)A^{H}\Gamma_{n}^{-1}x_{t} \end{cases}$$
(25)