

1)

ZF sistema 3x3

2)

$$c = \begin{bmatrix} 1+j \\ 1-j \\ 1+j \end{bmatrix}$$

$$n = \begin{bmatrix} 0,1+j0,2 \\ 0,2-j0,1 \\ 0,2 \end{bmatrix}$$

$$H = \begin{bmatrix} 0,2e^{-j0,5} & 0,8e^{-j1,2} & 1,1e^{+j\pi/3} \\ 0,6 & 0,2e^{-j\pi} & 1,3e^{-j\pi/4} \\ 0,3e^{-j\pi/3} & e^{-j\pi/5} & 0,4e^{-j} \end{bmatrix}$$

$$y = H \cdot c + n$$

$$A = H \cdot c \Rightarrow \begin{bmatrix} 0,2e^{-j0,5} & 0,8e^{-j1,2} & 1,1e^{+j\pi/3} \\ 0,6 & 0,2e^{-j\pi} & 1,3e^{-j\pi/4} \\ 0,3e^{-j\pi/3} & e^{-j\pi/5} & 0,4e^{-j} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1+j \\ 1-j \\ 1+j \end{bmatrix}$$

$$\Rightarrow \begin{bmatrix} 0,1755 - 0,095j & 0,28 - 0,73j & 0,55 + 0,95j \\ 0,6 & -0,2 & 0,11 - 0,91j \\ 0,15 - 0,25j & 0,18 - 0,58j & 0,21 - 0,33j \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1+j \\ 1-j \\ 1+j \end{bmatrix}$$

$$y = A - \Rightarrow \begin{bmatrix} -0,57 + 0,54 \\ 2,133 + 0,7i \\ 1,18 - 1,62 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} \dots \\ \dots \\ \dots \end{bmatrix}$$

$$y = A + n = \begin{bmatrix} -0,58 + 0,54 \\ 2,133 + 0,7i \\ 1,18 - 1,62 \end{bmatrix} + \begin{bmatrix} 0,1 + j0,2 \\ 0,2 - j0,1 \\ 0,2 \end{bmatrix}$$

$$y = \begin{bmatrix} -0,4870 + 0,746i \\ 2,1395 + 0,6i \\ 1,3837 - 1,6271i \end{bmatrix}$$

Usando 2f  $\hat{C} = H^{-1} y$  ②

$\det(H) \neq 0$  portanto  $H$  possui inversa.

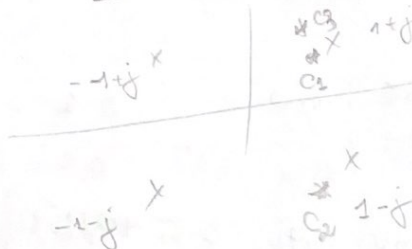
$$H^{-1} = \begin{bmatrix} 1,0589 + 1,2147i & 1,5614 - 0,5739i & -4,0762 - 0,314i \\ -0,3388 + 0,0817i & -0,8218 + 0,2415i & 0,9614 - 0,3868i \\ 0,0286 - 0,7553i & -0,1859 + 0,215i & 0,28 + 0,527i \end{bmatrix}$$

(procedimento de matriz)  
na página ③

$$\hat{C} = H^{-1} \cdot \begin{bmatrix} -0,487 + 0,746i \\ 2,5385 + 0,6i \\ 1,3837 - 1,627i \end{bmatrix}$$

$$= \begin{bmatrix} 0,9038 + 0,9984i \\ 1,1018 - 0,9098i \\ 1,1943 + 1,0972i \end{bmatrix}$$

Usando BPSK



Usando ML para estimar o símbolo

$$C = \begin{bmatrix} 1+j \\ 1-j \\ 1+j \end{bmatrix}$$

③

$$\det = \left[ (0,17 - 0,09)(-0,1 \times 0,21 - 0,31) + (0,28 - 0,75)(0,91 - 0,91)(0,15 - 0,25) + (0,55 + 0,95i)(0,6)(0,8 - 0,58) \right] - \left[ (0,55 + 0,95i)(-0,1)(0,15 - 0,25i) + (0,17 - 0,09)(0,6) + (0,21 - 0,31i) + (0,17 - 0,09i)(0,8 - 0,58i)(0,91 - 0,91i) \right]$$

$$\det(H) = 0,5256 + 0,6426i$$

Elementos da matriz cofactor

\* fila 1  $H_{10} = (-1)^{1+0} \begin{vmatrix} -0,1 - 0i & 0,91 - 0,91i \\ 0,8 - 0,8i & 0,21 - 0,33i \end{vmatrix} = -0,225 + 1,32j$

$H_{01} = (-1)^{1+0} \begin{vmatrix} 0,6 & 0,91 - 0,91i \\ 0,15 - 0,25 & 0,21 - 0,33i \end{vmatrix} = -0,23 - 0,1747j$

$H_{02} = (-1)^{1+0} \begin{vmatrix} 0,6 & 0,1 \\ 0,15 - 0,25 & 0,8 - 0,58i \end{vmatrix} = 0,5 - 0,3782j$

fila 2  $H_{10} = (-1)^{2+0} \begin{vmatrix} 0,28 - 0,17i & 0,55 + 0,95i \\ 0,8 - 0,88i & 0,21 - 0,33i \end{vmatrix} = 1,119 + 0,705i$

$H_{11} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 0,17 - 0,09i & 0,55 + 0,95i \\ 0,15 - 0,25i & 0,21 - 0,33i \end{vmatrix} = -0,32 - 0,079i$

$H_{12} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 0,17 - 0,09i & 0,28 - 0,17i \\ 0,17 - 0,25i & 0,8 - 0,58i \end{vmatrix} = -0,23 - 0,12i$

fila 3  $H_{20} = (-1)^{2+0} \begin{vmatrix} 0,28 - 0,17i & 0,55 + 0,95i \\ -0,1 & 0,91 - 0,91i \end{vmatrix} = -0,36 - 0,95i$

$H_{31} = (-1)^{2+1} \begin{vmatrix} 0,17 - 0,095 & 0,55 + 0,95i \\ 0,6 & 0,91 - 0,91i \end{vmatrix} = 0,25 + 0,82i$

$H_{32} = (-1)^{2+2} \begin{vmatrix} 0,17 - 0,095 & 0,28 - 0,17i \\ 0,1 & -0,12 \end{vmatrix} = -0,1913 + 0,456i$



$$H^{-1} = \frac{1}{\det(H)} \begin{pmatrix} H_{00} & H_{01} & H_{02} \\ H_{10} & H_{11} & H_{12} \\ H_{20} & H_{21} & H_{22} \end{pmatrix}$$

Por tanto

$$H^{-1} = \begin{bmatrix} 1,05 + 1,22i & 1,56 - 0,57i & -4,07 - 0,31i \\ -0,338 + 0,08i & -0,32 + 0,25i & 0,96 + 0,38i \\ 0,028 - 0,77i & -0,05 + 0,21i & 0,28 + 0,52i \end{bmatrix}$$