

D

Limitante de Cramér-Rao: modelo assíncrono com uma portadora BPSK

A seguir, será obtido o limitante de Cramér-Rao para o cenário com uma portadora BPSK no modelo assíncrono (relógio desalinhado no tempo com o receptor). O vetor de parâmetros desconhecidos $\boldsymbol{\varphi}$ é dado por

$$\boldsymbol{\varphi} = \begin{bmatrix} \omega & \Re(B) & \Im(B) & \tau \end{bmatrix}^T \quad (\text{D-1})$$

onde ω é a defasagem provocada pela DOA, B é a amplitude complexa e τ é o retardo (erro de relógio) normalizado pelo período de amostragem. A DOA ψ pode ser diretamente incluída no vetor de parâmetros no lugar de ω , originando um vetor de parâmetros alternativo

$$\boldsymbol{\varphi} = \begin{bmatrix} \psi & \Re(B) & \Im(B) & \tau \end{bmatrix}^T \quad (\text{D-2})$$

A função de menos-log-verossimilhança deste cenário é

$$\mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi}) = \text{cte} + \frac{Nm}{2N_0} A^2 - \sum_{k=1}^N \ln(g_{2k}) \quad (\text{D-3})$$

onde

$$g_{2k} = \cosh\{f_{2k}\} + \varepsilon_\tau \cdot \cosh\{f_{2k}(1 - 2\tau)\} \quad (\text{D-4})$$

e

$$f_{2k} = \frac{1}{N_0} \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{S} B] \quad ; \quad \varepsilon_\tau = \exp\left\{\frac{2m}{N_0} A^2 \tau(1 - \tau)\right\} \quad (\text{D-5})$$

e, como é mais fácil derivar o vetor $\mathbf{S}$ em função da defasagem ω , o vetor de parâmetros definido em (D-1) será utilizado no procedimento a seguir. As derivadas de primeira ordem (que dão origem aos estimadores) já foram apresentadas, mas serão repetidas abaixo, por conveniência.

$$\frac{\partial \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \frac{1}{g_{2k}} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \cdot g'_{2k} \quad (\text{D-6})$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B)} = \frac{Nm}{N_0} \Re(B) - \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \frac{1}{g_{2k}} \left\{ \Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \\ \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) \right\} \quad (\text{D-7}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B)} = \frac{Nm}{N_0} \Im(B) - \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \frac{1}{g_{2k}} \left\{ \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \\ \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) \right\} \quad (\text{D-8}) \end{aligned}$$

$$\frac{\partial \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \tau} = \sum_{k=1}^N \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] \quad (\text{D-9})$$

onde

$$g'_{2k} = \sinh\{f_{2k}\} + (1-2\tau) \cdot \varepsilon_\tau \cdot \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \quad (\text{D-10})$$

é a derivada de g_{2k} com relação a f_{2k} . As derivadas de segunda ordem são obtidas sem nenhuma aproximação nas expressões das derivadas de primeira ordem. Assim, tem-se que as expressões exatas das derivadas de segunda ordem são dadas por

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega^2} = \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{1}{g_{2k}^2} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B]^2 (g'_{2k})^2 + \right. \\ \left. + \frac{N_0}{g_{2k}} \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J}^2 \mathbf{S} B] g'_{2k} - \frac{1}{g_{2k}} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B]^2 g''_{2k} \right\} \quad (\text{D-11}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B)^2} = \frac{Nm}{N_0} + \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{1}{g_{2k}^2} \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \right. \\ \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) \right]^2 - \frac{1}{g_{2k}} \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}]^2 \cdot g''_{2k} + \right. \\ \left. + 8m\tau(1-\tau)(1-2\tau)\varepsilon_\tau \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Re(B) + \right. \\ \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \left(N_0 + 4m\tau(1-\tau)\Re(B)^2 \right) \right] \right\} \quad (\text{D-12}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \Im(B)^2} = & \frac{Nm}{N_0} + \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{1}{g_{2k}^2} \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \right. \\ & + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) \left. \right]^2 - \frac{1}{g_{2k}} \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}]^2 \cdot g''_{2k} + \right. \\ & + 8m\tau(1-\tau)(1-2\tau)\varepsilon_\tau \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Im(B) + \\ & \left. \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \left(N_0 + 4m\tau(1-\tau) \Im(B)^2 \right) \right] \right\} \quad (\text{D-13}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \tau^2} = & \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{4\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \left[\frac{2mA^2}{N_0} (1-2\tau) f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} + \left(\frac{mA^2}{N_0} - \right. \right. \right. \\ & - f_{2k}^2 - \left(\frac{mA^2}{N_0} \right)^2 (1-2\tau)^2 \left. \right) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \left. \right] + \frac{4\varepsilon_\tau^2}{g_{2k}^2} \cdot \\ & \cdot \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right]^2 \left. \right\} \quad (\text{D-14}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \omega \partial \Re(B)} = & \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \frac{1}{g_{2k}} \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g''_{2k} + 4m\tau(1-\tau) \cdot \right. \right. \\ & \cdot (1-2\tau)\varepsilon_\tau \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) - \frac{g'_{2k}}{g_{2k}} \left(\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \\ & \left. \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) \right) \right] + N_0 \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \frac{g'_{2k}}{g_{2k}} \left. \right\} \quad (\text{D-15}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \omega \partial \Im(B)} = & \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \frac{1}{g_{2k}} \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g''_{2k} + 4m\tau(1-\tau) \cdot \right. \right. \\ & \cdot (1-2\tau)\varepsilon_\tau \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) - \frac{g'_{2k}}{g_{2k}} \left(\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g'_{2k} + \right. \\ & \left. \left. + 4m\tau(1-\tau)\varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) \right) \right] + N_0 \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \frac{g'_{2k}}{g_{2k}} \left. \right\} \quad (\text{D-16}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \omega \partial \tau} = & \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \left\{ \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau)^2 \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \right. \\ & - \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - (1-2\tau) f_{2k} \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} + \frac{g'_{2k}}{g_{2k}} \cdot \\ & \cdot \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] \left. \right\} \quad (\text{D-17}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \Im(B)} &= \frac{1}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left\{ -\frac{1}{g_{2k}} \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g_{2k}'' + \Re(B) \Im(B) \cdot \right. \right. \\
&\quad \cdot \left(4m\tau(1-\tau) \right)^2 \varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} + \left(\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Im(B) + \right. \\
&\quad \left. \left. + \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Re(B) \right) \cdot 4m\tau(1-\tau)(1-2\tau) \varepsilon_\tau \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] + \\
&\quad + \frac{1}{g_{2k}^2} \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g_{2k}' + 4m\tau(1-\tau) \varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) \right] \cdot \\
&\quad \cdot \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g_{2k}' + 4m\tau(1-\tau) \varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) \right] \left. \right\} \quad (\text{D-18})
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \tau} &= \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \left\{ \Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \left[(1-2\tau) f_{2k} \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} + \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \left(1 - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau)^2 \right) \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] + 2m\Re(B) \left[2\tau(1-\tau) f_{2k} \cdot \right. \right. \\
&\quad \cdot \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \left(1 + \frac{2mA^2}{N_0} \tau(1-\tau) \right) (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \left. \right] - \\
&\quad - \frac{1}{g_{2k}} \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] \cdot \\
&\quad \cdot \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g_{2k}' + 4m\tau(1-\tau) \varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Re(B) \right] \left. \right\} \quad (\text{D-19})
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B) \partial \tau} &= \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \left\{ \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \left[(1-2\tau) f_{2k} \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} + \right. \right. \\
&\quad \left. \left. + \left(1 - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau)^2 \right) \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] + 2m\Im(B) \left[2\tau(1-\tau) f_{2k} \cdot \right. \right. \\
&\quad \cdot \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \left(1 + \frac{2mA^2}{N_0} \tau(1-\tau) \right) (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \left. \right] - \\
&\quad - \frac{1}{g_{2k}} \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0} (1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] \cdot \\
&\quad \cdot \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \cdot g_{2k}' + 4m\tau(1-\tau) \varepsilon_\tau \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \Im(B) \right] \left. \right\} \quad (\text{D-20})
\end{aligned}$$

onde

$$g_{2k}'' = \cosh\{f_{2k}\} + (1-2\tau)^2 \cdot \varepsilon_\tau \cdot \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \quad (\text{D-21})$$

é a derivada de segunda ordem de g_{2k} com relação a f_{2k} . Percebe-se que todas as expressões apresentadas de (D-11) até (D-20) são altamente não lineares, o que inviabiliza o cálculo dos valores esperados necessários na obtenção da matriz de informação de Fisher. Para prosseguir neste desenvolvimento, deve-se utilizar algumas aproximações nas funções não lineares, inicialmente

na função seno hiperbólico. Esta função pode ser aproximada de duas formas. A primeira é

$$\sinh(x) = x,$$

para valores absolutos pequenos de x . A outra, então, é utilizada quando o valor absoluto de x é suficientemente grande tal que

$$\sinh(x) = \text{sgn}(x) \cdot \cosh(x),$$

onde a função $\text{sgn}(x)$ vale $+1$ quando x for positivo, -1 quando x for negativo, e zero quando x for nulo. Percebe-se que o operando no interior de todos os senos hiperbólicos apresentados nas expressões (D-11)–(D-20) é proporcional ao valor de E_b/N_0 , de modo que as duas aproximações acima se caracterizam para E_b/N_0 baixo e alto, respectivamente. A primeira aproximação começa a ser válida quando o valor de E_b/N_0 é inferior a -16 dB, enquanto que a segunda, para E_b/N_0 alto, já é válida para valores maiores que 2 dB. Como a região de interesse neste estudo varia de -2 dB a 10 dB, apenas a aproximação para E_b/N_0 alto será utilizada. Um detalhe que merece destaque agora é

$$\text{sgn}\{f_{2k}(1-2\tau)\} = \text{sgn}\{f_{2k}\}$$

pois o valor de $(1-2\tau)$ será sempre positivo, uma vez que o retardo τ é uma v.a. uniforme no intervalo $[0; 0.5)$.

Com esta primeira aproximação, percebe-se que todas as expressões das derivadas de segunda ordem se apresentam como uma soma de termos e de produtos de termos da forma

$$\text{coeficiente} \cdot \frac{2}{g_{2k}} \cdot \cosh\{f_{2k}\}$$

ou

$$\text{coeficiente} \cdot \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \cdot \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\}$$

e o que diferencia os termos dentro destes dois grupos é o valor de cada coeficiente. Assim, considerando (D-4) e o fato de que E_b/N_0 , e conseqüentemente f_{2k} , é suficientemente alto, tem-se que

$$\begin{aligned} \frac{2}{g_{2k}} \cdot \cosh\{f_{2k}\} &= \frac{2}{1 + \varepsilon_\tau \frac{\cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\}}{\cosh\{f_{2k}\}}} \approx \frac{2}{1 + \varepsilon_\tau \exp\{-2\tau f_{2k} \text{sgn}\{f_{2k}\}\}} \\ &= \frac{2}{1 + \exp\{-2\tau \gamma_{2k}\}} = \frac{\exp\{\tau \gamma_{2k}\}}{\cosh\{\tau \gamma_{2k}\}} = 1 + \tanh\{\tau \gamma_{2k}\} \end{aligned} \quad (\text{D-22})$$

para o primeiro grupo de termos e

$$\begin{aligned} \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \cdot \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} &= \frac{2\varepsilon_\tau}{\frac{\cosh\{f_{2k}\}}{\cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\}} + \varepsilon_\tau} \approx \frac{2}{\varepsilon_\tau^{-1} \exp\{2\tau f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\}\} + 1} \\ &= \frac{2}{\exp\{2\tau\gamma_{2k}\} + 1} = \frac{\exp\{-\tau\gamma_{2k}\}}{\cosh\{\tau\gamma_{2k}\}} = 1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \end{aligned} \quad (\text{D-23})$$

para o segundo grupo, onde

$$\gamma_{2k} = f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-\tau) \quad (\text{D-24})$$

também é proporcional a E_b/N_0 . Observando (D-4), (D-10) e (D-21), pode-se facilmente concluir que

$$\frac{g'_{2k}}{g_{2k}} = \left[1 - \tau \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \right] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \quad (\text{D-25})$$

$$\frac{g''_{2k}}{g_{2k}} = 1 - 2\tau(1-\tau) \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-26})$$

Outra expressão que vale ressaltar pelo número de repetições ao longo das derivadas de segunda ordem é

$$\begin{aligned} \frac{2\varepsilon_\tau}{g_{2k}} \cdot \left[f_{2k} \sinh\{f_{2k}(1-2\tau)\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \cosh\{f_{2k}(1-2\tau)\} \right] &= \\ &= \left[f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \right] \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \end{aligned} \quad (\text{D-27})$$

Utilizando os resultados de (D-22)–(D-27) e sabendo-se que $1 - \tanh^2(x) = \operatorname{sech}^2(x)$, tem-se que, após algumas manipulações algébricas, as derivadas de segunda ordem apresentadas em (D-11)–(D-20) se aproximam de

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega^2} &= \sum_{k=1}^N \left\{ -\frac{1}{N_0^2} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} \mathbf{B}]^2 \tau^2 \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} + \right. \\ &\quad \left. + \frac{1}{N_0} \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J}^2 \mathbf{S} \mathbf{B}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \right] \right\} \end{aligned} \quad (\text{D-28})$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B)^2} &= \frac{Nm}{N_0} - \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{2m\tau(1-\tau)}{N_0} \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) - \right. \\ &\quad \left. - \tau^2 \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] - 2m(1-\tau) \Re(B) \right]^2 \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \right\} \end{aligned} \quad (\text{D-29})$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B)^2} &= \frac{Nm}{N_0} - \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{2m\tau(1-\tau)}{N_0} \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) - \right. \\ &\quad \left. -\tau^2 \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] - 2m(1-\tau)\Im(B) \right]^2 \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \right\} \quad (\text{D-30}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \tau^2} &= \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{2mA^2}{N_0} \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) - \right. \\ &\quad \left. - \left[f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \right]^2 \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \right\} \quad (\text{D-31}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Re(B)} &= \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{1}{N_0^2} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \tau^2 \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] - \right. \right. \\ &\quad \left. - 2m(1-\tau) \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \Re(B) \right] \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} + \\ &\quad \left. + \frac{1}{N_0} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \right] \right\} \quad (\text{D-32}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Im(B)} &= \sum_{k=1}^N \left\{ \frac{1}{N_0^2} \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \tau^2 \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] - \right. \right. \\ &\quad \left. - 2m(1-\tau) \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \Im(B) \right] \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} + \\ &\quad \left. + \frac{1}{N_0} \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) \right] \right\} \quad (\text{D-33}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \tau} &= \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \left\{ -\operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) + \right. \\ &\quad \left. + \tau \left[f_{2k} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \right] \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \right\} \quad (\text{D-34}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \Im(B)} &= \frac{\tau^2}{N_0^2} \sum_{k=1}^N \left[-\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] - \left(2m(1-\tau) \right)^2 \cdot \right. \\ &\quad \left. \cdot \Re(B) \Im(B) + 2m(1-\tau) \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k} B] \right] \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \quad (\text{D-35}) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \tau} &= \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \left\{ \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-2\tau)\Re(B) \right] \cdot \right. \\
&\quad \cdot \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) - \tau \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-\tau)\Re(B) \right] \\
&\quad \cdot \left[f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \right] \cdot \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \Big\} \quad (\text{D-36})
\end{aligned}$$

$$\begin{aligned}
\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B) \partial \tau} &= \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \left\{ \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-2\tau)\Im(B) \right] \cdot \right. \\
&\quad \cdot \left(1 - \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \right) - \tau \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-\tau)\Im(B) \right] \\
&\quad \cdot \left[f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \right] \cdot \operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \Big\} \quad (\text{D-37})
\end{aligned}$$

Todas estas expressões podem ser ainda mais simplificadas se for considerado que, para E_b/N_0 alto, o valor do operando $\tau\gamma_{2k}$ das funções sech^2 e $\tanh$ também será alto. Assim,

$$\operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\} \approx 0 \quad \tanh\{\tau\gamma_{2k}\} \approx \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \quad (\text{D-38})$$

Estas aproximações podem ser contestadas quando o valor de τ for suficientemente baixo. No entanto, quase a totalidade dos termos em (D-28)–(D-37) que contêm $\operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\}$ são multiplicados por τ ou por τ^2 , o que reduz bastante este erro de aproximação. A Fig. D.1 ilustra esta afirmativa, para um valor de γ_{2k} constante e igual a 20 durante todo o intervalo de τ (nota-se de (D-24) que γ_{2k} é função de τ ; esta impossibilidade se justifica pois o objetivo da figura é explicar a influência de τ na função em questão).

Em (D-31), a função $\operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\}$ não está multiplicada por τ , mas por $\left[f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0}(1-2\tau) \right]^2$. No entanto, à medida que τ se aproxima de zero, a fdp de $\mathbf{z}_{2k}$ se aproxima da média de 2 gaussianas centradas em $\pm \mathbf{S}B$, de modo que o valor esperado de $\mathbf{z}_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\}$ tende a $\mathbf{S}B$. Assim,

$$f_{2k} \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - \frac{mA^2}{N_0} \approx 0$$

e o erro de $\operatorname{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\}$ será reduzido quando τ se aproximar de zero. De forma similar, pode-se justificar a aproximação da função $\tanh\{\tau\gamma_{2k}\}$. Por se tratar de uma função ímpar em γ_{2k} , e considerando que a fdp de $\mathbf{z}_{2k}$ é par em γ_{2k} , os erros obtidos na aproximação serão reduzidos quando o valor esperado em $\mathbf{z}_{2k}$ for calculado. As expressões das derivadas de segunda

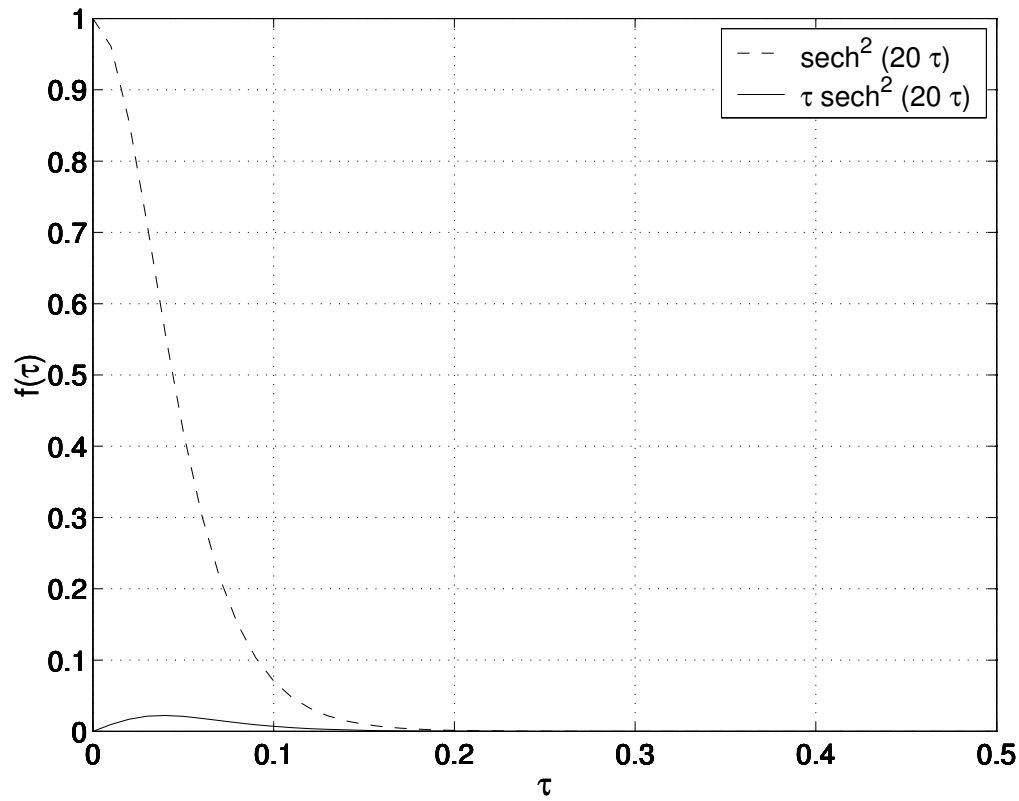


Figura D.1: Influência de τ na aproximação da função $\text{sech}^2\{\tau\gamma_{2k}\}$.

ordem, após todas as aproximações, são

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \omega^2} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J}^2 \mathbf{S} B] \text{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \right] \quad (\text{D-39})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \Re(B)^2} = \frac{Nm}{N_0} - \frac{2m\tau(1-\tau)}{N_0} \sum_{k=1}^N \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-40})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \Im(B)^2} = \frac{Nm}{N_0} - \frac{2m\tau(1-\tau)}{N_0} \sum_{k=1}^N \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-41})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \tau^2} = \frac{2mA^2}{N_0} \sum_{k=1}^N \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-42})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\varphi)}{\partial \omega \partial \Re(B)} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \text{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \right] \quad (\text{D-43})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Im(B)} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Re[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left[1 - \tau \left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \right] \quad (\text{D-44})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \tau} = -\frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \Im[\mathbf{Z}_{2k}^H \mathbf{J} \mathbf{S} B] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-45})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \Im(B)} = 0 \quad (\text{D-46})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \tau} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \left[\Re[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-2\tau)\Re(B) \right] \left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-47})$$

$$\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B) \partial \tau} = \frac{1}{N_0} \sum_{k=1}^N \left[\Im[\mathbf{S}^H \mathbf{Z}_{2k}] \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} - 2m(1-2\tau)\Im(B) \right] \left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \quad (\text{D-48})$$

O valor esperado destas expressões formará a matriz de informação de Fisher que, ao ser invertida, fornece o limitante de Cramér-Rao. Identifica-se três blocos básicos nas expressões (D-39)–(D-48) que precisam ser desenvolvidos para que se avance no cálculo do limitante de Cramér-Rao. Estes blocos são

$$\begin{aligned} & E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] \\ & E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \operatorname{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] \\ & E \left[\left(1 - \operatorname{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] \end{aligned} \quad (\text{D-49})$$

onde $g(\mathbf{z}_{2k})$ é uma função linear escalar ímpar do vetor de observações no instante $2k$.

Antes de resolver o valor esperado em (D-49), algumas considerações sobre a fdp de $\mathbf{z}_{2k}$ precisam ser feitas. Esta fdp, condicionada ao vetor de parâmetros $\boldsymbol{\varphi}$, é dada por

$$p_{\mathbf{z}_{2k}|\boldsymbol{\varphi}}(\mathbf{Z}_{2k}) = \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{4} \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} \quad (\text{D-50})$$

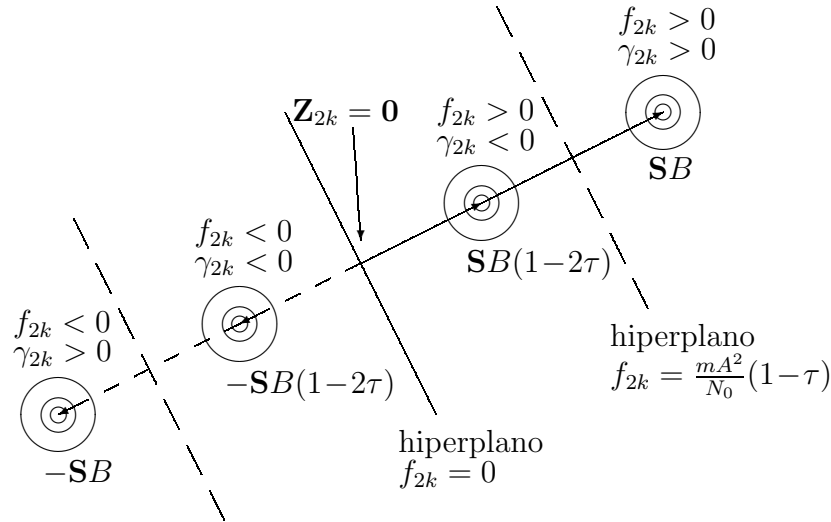


Figura D.2: Fdp condicional do vetor de observações em um instante $2k$ para o cenário com uma portadora BPSK sem correção de relógio.

onde

$$\lambda^{(1)} = \exp\left\{-\frac{1}{2N_0}\|\mathbf{Z}_{2k} - \mathbf{SB}\|^2\right\} \quad ; \quad \lambda^{(2)} = \exp\left\{-\frac{1}{2N_0}\|\mathbf{Z}_{2k} - \mathbf{SB}(1-2\tau)\|^2\right\}$$

$$\lambda^{(3)} = \exp\left\{-\frac{1}{2N_0}\|\mathbf{Z}_{2k} + \mathbf{SB}\|^2\right\} \quad ; \quad \lambda^{(4)} = \exp\left\{-\frac{1}{2N_0}\|\mathbf{Z}_{2k} + \mathbf{SB}(1-2\tau)\|^2\right\}$$

representam as quatro gaussianas ilustradas na Fig. D.2. Observando esta mesma figura, percebe-se que o espaço $\mathbf{Z}_{2k}$ é seccionado em quatro regiões por três hiperplanos paralelos. Cada região contém um dos quatro máximos da fdp de $\mathbf{z}_{2k}$. Assim, as regiões que envolvem os picos equivalentes às curvas de $\lambda^{(1)}$, $\lambda^{(2)}$, $\lambda^{(3)}$ e $\lambda^{(4)}$ serão chamadas de R_1 , R_2 , R_3 e R_4 , respectivamente. Os valores de $\text{sgn}\{f_{2k}\}$ e $\text{sgn}\{\gamma_{2k}\}$ variam de região para região. Desta forma, a integral do valor esperado em $\mathbf{z}_{2k}$ será dividida em quatro integrais, cada uma limitada por uma região diferente, onde as funções $\text{sgn}\{f_{2k}\}$ e $\text{sgn}\{\gamma_{2k}\}$ poderão ser substituídas por seus respectivos valores.

A terceira expressão destacada em (D-49) é a mais simples de se resolver, o que motiva o início desta análise pela mesma. Tem-se

$$E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m \text{ integrais}} \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) p_{\mathbf{z}_{2k}|\boldsymbol{\varphi}}(\mathbf{Z}_{2k}) d\mathbf{Z} =$$

$$= \int_{R_2} \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{2} \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} + \int_{R_4} \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{2} \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \quad (\text{D-51})$$

onde percebe-se que as integrais de $\lambda^{(3)}$ e $\lambda^{(4)}$ em R_2 e em R_4 são iguais às

integrais de $\lambda^{(1)}$ e $\lambda^{(2)}$ nas regiões R_4 e R_2 , respectivamente. Assim, (D-51) se reduz a

$$E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \int_{R_2+R_4} \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \left(\lambda^{(1)} + \lambda^{(2)}\right) d\mathbf{Z} \quad (\text{D-52})$$

Para resolver esta integral, é necessário efetuar uma rotação no espaço $\mathbf{Z}_{2k}$ de modo que o primeiro eixo do novo espaço seja perpendicular aos hiperplanos definidos na Fig. D.2. Os demais eixos devem então estar situados no hiperplano $f_{2k} = 0$. Desta forma, a matriz de rotação $\mathbf{P}$ ortonormal que roda o espaço $\mathbf{Z}_{2k}$ no espaço $\mathbf{Y}_{2k}$ será dada por

$$\begin{aligned} \mathbf{Y}_{2k} &= \mathbf{P} \cdot \mathbf{Z}_{2k} \quad \Leftrightarrow \quad \mathbf{Z}_{2k} = \mathbf{P}^H \cdot \mathbf{Y}_{2k} \\ \mathbf{P} &= \begin{pmatrix} \mathbf{P}_1 \\ \mathbf{P}_r \end{pmatrix} \quad \Rightarrow \quad \begin{aligned} \mathbf{P}_1 &= m^{-1/2} e^{-j\theta} \mathbf{S}^H \\ \mathbf{P}_r &\text{ é tal que } \mathbf{P}_r \mathbf{S} B = \mathbf{0} \end{aligned} \end{aligned} \quad (\text{D-53})$$

e o vetor $\mathbf{Y}_{2k}$ pode ser decomposto em

$$\mathbf{Y}_{2k} = \begin{pmatrix} Y_1 \\ \mathbf{Y}_r \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} \mathbf{P}_1 \mathbf{Z}_{2k} \\ \mathbf{P}_r \mathbf{Z}_{2k} \end{pmatrix} \quad (\text{D-54})$$

Assim, $\mathbf{Z}_{2k}$ pode ser expresso por

$$\mathbf{Z}_{2k} = \mathbf{P}^H \cdot \mathbf{Y}_{2k} = \mathbf{P}_1^H \cdot Y_1 + \mathbf{P}_r^H \cdot \mathbf{Y}_r \quad (\text{D-55})$$

e o elemento diferencial $d\mathbf{Z}$ será igual a $d\mathbf{Y}$, pois a matriz $\mathbf{P}$ é ortonormal. Um último resultado a salientar é

$$\|\mathbf{Z}_{2k} - \mathbf{m}_Z\|^2 = \|\mathbf{P}^H(\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{P}\mathbf{m}_Z)\|^2 = \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{P}\mathbf{m}_Z\|^2 \quad (\text{D-56})$$

Substituindo (D-56) em (D-52), chega-se a

$$\begin{aligned} E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] &= \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m-1 \text{ integrais}} \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \left(\exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \right. \right. \\ &\quad \left. \left. - \mathbf{P}\mathbf{S}B\|^2\right\} + \exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{P}\mathbf{S}B(1-2\tau)\|^2\right\} \right) d\mathbf{Y} \end{aligned} \quad (\text{D-57})$$

onde $d\mathbf{Y} = dY_1 \cdot d\mathbf{Y}_r$ e, considerando a definição de $\mathbf{P}_r$ dada em (D-53),

percebe-se que apenas o primeiro elemento de $\mathbf{PSB}$ é não nulo. Assim,

$$E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2\pi N_0} \left(\exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \left|Y_1 - A\sqrt{m}\right|^2\right\} + \exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \left|Y_1 - A\sqrt{m}(1-2\tau)\right|^2\right\} \right) dY_1 \quad (\text{D-58})$$

onde $dY_1 = d\Re(Y_1) \cdot d\Im(Y_1)$ e, como a média de Y_1 nas duas gaussianas é real, tem-se

$$E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \frac{1}{\sqrt{2\pi N_0}} \left(\exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \left[\Re(Y_1) - A\sqrt{m}\right]^2\right\} + \exp\left\{-\frac{1}{2N_0} \left[\Re(Y_1) - A\sqrt{m}(1-2\tau)\right]^2\right\} \right) d\Re(Y_1) \quad (\text{D-59})$$

Separando as exponenciais em duas integrais e resolvendo-as por substituição, chega-se a

$$\begin{aligned} E\left[\left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] &= \int_{-A\sqrt{m}(2-\tau)}^{-A\sqrt{m}\tau} \frac{1}{\sqrt{2\pi N_0}} \exp\left\{-\frac{1}{2N_0} u^2\right\} du + \\ &+ \int_{-A\sqrt{m}(2-3\tau)}^{A\sqrt{m}\tau} \frac{1}{\sqrt{2\pi N_0}} \exp\left\{-\frac{1}{2N_0} u^2\right\} du = \\ &= 1 - Q\left[A\sqrt{\frac{m}{N_0}}(2-\tau)\right] - Q\left[A\sqrt{\frac{m}{N_0}}(2-3\tau)\right] \approx 1 \end{aligned} \quad (\text{D-60})$$

onde

$$Q(x) = \int_x^{\infty} \frac{1}{\sqrt{2\pi}} e^{-\frac{u^2}{2}} du \quad (\text{D-61})$$

apresenta valor muito próximo de zero quando o operando x é grande. O resultado obtido em (D-60) pode ser verificado intuitivamente já que, para E_b/N_0 alto, as quatro gaussianas de (D-50) se aproximam de “agulhas”, tornando o valor da integral de (D-50) em cada região aproximadamente igual a $\frac{1}{4}$. Como são integradas duas regiões com peso dois em cada uma, tem-se que a resposta final é unitária.

As demais expressões de (D-49) serão analisadas conjuntamente. Com base nas regiões definidas na Fig. D.2, e nas exponenciais da fdp em (D-50), tem-se

$$\begin{aligned} E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] &= \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{4} \cdot \\ &\cdot \left(\int_{R_1+R_2} g(\mathbf{Z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} - \int_{R_3+R_4} g(\mathbf{Z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \right) \end{aligned} \quad (\text{D-62})$$

$$E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left(\int_{R_2} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} - \int_{R_4} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^4 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \right) \quad (\text{D-63})$$

e, lembrando que g é uma função ímpar em $\mathbf{z}_{2k}$, percebe-se que as integrais de $g(\mathbf{z}_{2k})\lambda^{(3)}$ e $g(\mathbf{z}_{2k})\lambda^{(4)}$ nas regiões R_1 , R_2 , R_3 e R_4 equivalem respectivamente ao oposto das integrais de $g(\mathbf{z}_{2k})\lambda^{(1)}$ e $g(\mathbf{z}_{2k})\lambda^{(2)}$ nas regiões R_3 , R_4 , R_1 e R_2 . Assim,

$$E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \frac{1}{2} \cdot \left(\int_{R_1+R_2} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} - \int_{R_3+R_4} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \right) \quad (\text{D-64})$$

$$E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \left(\int_{R_2} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} - \int_{R_4} g(\mathbf{z}_{2k}) \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \right) \quad (\text{D-65})$$

Pode-se intuir que, ao aumentar o valor de E_b/N_0 , a primeira integral em (D-64) prevalecerá sobre a segunda, fornecendo $\frac{1}{2}[g(\mathbf{SB}) + g(\mathbf{SB}(1-2\tau))]$ como resultado. Da mesma forma, a integral em R_2 de $\lambda^{(2)}$ em (D-65) influirá cada vez mais na resposta com o aumento de E_b/N_0 , fazendo com que a solução tenda para $g(\mathbf{SB}(1-2\tau))$.

Para verificar estas projeções, deve-se efetuar uma rotação no espaço $\mathbf{z}_{2k}$ igual a descrita em (D-53). Antes, porém, a segunda integral em (D-64) será somada e subtraída da expressão total, resultando em

$$\begin{aligned} E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] &= \frac{1}{2} \cdot \left(\left[g(\mathbf{SB}) + \right. \right. \\ &\quad \left. \left. + g(\mathbf{SB}(1-2\tau)) \right] - 2 \int_{R_3+R_4} g(\mathbf{z}_{2k}) \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \right) = \\ &= g(\mathbf{SB}(1-\tau)) - \int_{R_3+R_4} g(\mathbf{z}_{2k}) \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \sum_{\ell=1}^2 \lambda^{(\ell)} d\mathbf{Z} \quad (\text{D-66}) \end{aligned}$$

que é mais simples de ser resolvida. Utilizando agora a rotação proposta em

(D-53) e substituindo (D-55) e (D-56) em (D-66), obtém-se

$$\begin{aligned}
 E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] &= g(\mathbf{SB}(1-\tau)) - \frac{1}{(2\pi N_0)^m} \cdot \\
 &\cdot \left(\int_{-\infty}^0 \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m-1 \text{ integrais}} g(\mathbf{P}_1^H Y_1) e^{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{PSB}\|^2} d\mathbf{Y} + \right. \\
 &+ \int_{-\infty}^0 \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m-1 \text{ integrais}} g(\mathbf{P}_1^H Y_1) e^{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{PSB}(1-2\tau)\|^2} d\mathbf{Y} + \\
 &+ \int_{-\infty}^0 \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m-1 \text{ integrais}} g(\mathbf{P}_r^H \mathbf{Y}_r) e^{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{PSB}\|^2} d\mathbf{Y} + \\
 &\left. + \int_{-\infty}^0 \underbrace{\int_{-\infty}^{\infty} \cdots \int_{-\infty}^{\infty}}_{2m-1 \text{ integrais}} g(\mathbf{P}_r^H \mathbf{Y}_r) e^{-\frac{1}{2N_0} \|\mathbf{Y}_{2k} - \mathbf{PSB}(1-2\tau)\|^2} d\mathbf{Y} \right) = \\
 &= g(\mathbf{SB}(1-\tau)) - \left(\int_{-\infty}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}|^2} dY_1 + \right. \\
 &+ \int_{-\infty}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}(1-2\tau)|^2} dY_1 + \\
 &+ g(\mathbf{P}_r^H \mathbf{0}) \int_{-\infty}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}|^2} dY_1 + \\
 &\left. + g(\mathbf{P}_r^H \mathbf{0}) \int_{-\infty}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{1}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}(1-2\tau)|^2} dY_1 \right) \quad (\text{D-67})
 \end{aligned}$$

e, como g é uma função ímpar, $g(\mathbf{0}) = 0$ e os dois últimos termos desaparecem da expressão. Analogamente, para (D-65), verifica-se que

$$\begin{aligned}
 E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\} \right) \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] &= \\
 &= \int_0^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}|^2} dY_1 + \\
 &+ \int_0^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}(1-2\tau)|^2} dY_1 - \\
 &- \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}|^2} dY_1 - \\
 &- \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^0 \int_{-\infty}^{\infty} \frac{g(\mathbf{P}_1^H Y_1)}{2\pi N_0} e^{-\frac{1}{2N_0} |Y_1 - A\sqrt{m}(1-2\tau)|^2} dY_1 \quad (\text{D-68})
 \end{aligned}$$

Resolvendo a integral em $\Im(Y_1)$ e lembrando que g é uma função linear,

chega-se a

$$E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] = g(\mathbf{SB}(1-\tau)) - g(\mathbf{P}_1^H) \cdot \left(\int_{-\infty}^0 \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}]^2} d\Re(Y_1) + \int_{-\infty}^0 \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}(1-2\tau)]^2} d\Re(Y_1) \right) \quad (\text{D-69})$$

$$E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} (1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}) \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] = g(\mathbf{P}_1^H) \cdot \left(\int_0^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}]^2} d\Re(Y_1) + \int_0^{A\sqrt{m}(1-\tau)} \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}(1-2\tau)]^2} d\Re(Y_1) - \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^0 \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}]^2} d\Re(Y_1) - \int_{-A\sqrt{m}(1-\tau)}^0 \frac{\Re(Y_1)}{\sqrt{2\pi N_0}} e^{-\frac{1}{2N_0} [\Re(Y_1) - A\sqrt{m}(1-2\tau)]^2} d\Re(Y_1) \right) \quad (\text{D-70})$$

Solucionando as integrais por substituição e utilizando $g(\mathbf{P}_1^H)A\sqrt{m} = g(\mathbf{SB})$, conclui-se que

$$E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] = g(\mathbf{SB}) \left\{ 1 - \tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[e^{-\frac{mA^2}{2N_0}} + e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} \right] - Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}\right) - (1-2\tau) Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}(1-2\tau)\right) \right\} \quad (\text{D-71})$$

$$E \left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} (1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}) \middle| \boldsymbol{\varphi} \right] = g(\mathbf{SB}) \left\{ 1 - 2\tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \cdot \left[2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} + 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}} - e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(2-3\tau)^2} - e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(2-\tau)^2} \right] + 2\tau Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}\tau\right) - 2(1-2\tau) Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}(1-2\tau)\right) - 2Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}\right) + Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}(2-\tau)\right) + (1-2\tau) Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}(2-3\tau)\right) \right\} \quad (\text{D-72})$$

Considerando E_b/N_0 alto, a primeira exponencial e a primeira função Q de (D-71) tendem a zero. A segunda função Q também pode ser desprezada

mesmo para valores pequenos de τ , pois esta função está ponderada de $1-2\tau$. Aproximações semelhantes podem ser realizadas em (D-72), resultando em

$$E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = g(\mathbf{S}B) \left\{ 1 - \tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} \right\} \quad (\text{D-73})$$

$$E\left[g(\mathbf{z}_{2k}) \cdot \text{sgn}\{f_{2k}\} \left(1 - \text{sgn}\{\gamma_{2k}\}\right) \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = g(\mathbf{S}B) \left\{ 1 - 2\tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-74})$$

que se aproxima bastante do resultado intuído no início deste desenvolvimento, diferindo apenas porque, anteriormente, o efeito de τ não foi considerado.

Utilizando os resultados em (D-60), (D-73) e (D-74) nas derivadas de segunda ordem apresentadas em (D-39)–(D-48), obtém-se

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{NA^2}{N_0} \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} \left\{ 1 - 2\tau + 2\tau^2 + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[(1-2\tau) e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2\tau e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-75})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B)^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B)^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{Nm}{N_0} \left\{ 1 - 2\tau + 2\tau^2 \right\} \quad (\text{D-76})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \tau^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{2NmA^2}{N_0} \quad (\text{D-77})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Re(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = -\frac{NA}{N_0} \text{sen}(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \left\{ 1 - 2\tau + 2\tau^2 + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[(1-2\tau) e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2\tau e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-78})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Im(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{NA}{N_0} \text{cos}(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \left\{ 1 - 2\tau + 2\tau^2 + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[(1-2\tau) e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2\tau e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-79})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \Im(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = 0 \quad (\text{D-80})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{NmA}{N_0} \cos(\theta) \left\{ -1 + 2\tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-81})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B) \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{NmA}{N_0} \sin(\theta) \left\{ -1 + 2\tau + \frac{1}{\sqrt{2\pi}} \sqrt{\frac{N_0}{mA^2}} \left[2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2} \right] \right\} \quad (\text{D-82})$$

Percebe-se que as exponenciais nos colchetes de (D-75), (D-78) e (D-79) possuem um peso muito pequeno no valor total, por estarem ponderadas de $1-2\tau$ e τ , respectivamente. O fato de estarem multiplicadas por $\sqrt{\frac{N_0}{mA^2}}$ também contribui para esta eliminação, já que este fator é inversamente proporcional a E_b/N_0 . Conclusão equivalente pode ser obtida do termo entre colchetes em (D-81) e (D-82), embora esta última aproximação não seja tão precisa quanto a primeira. Sabendo que τ é uniforme em $[0; 0.5)$, pode-se calcular o valor esperado dos dois termos em questão, obtendo

$$E\left[(1-2\tau) e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2\tau e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2}\right] = \frac{N_0}{mA^2} \left(-3 + 4e^{-\frac{mA^2}{8N_0}} - e^{-\frac{mA^2}{2N_0}} \right) \quad (\text{D-83})$$

$$E\left[2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}(1-2\tau)^2} - 2e^{-\frac{mA^2}{2N_0}\tau^2}\right] = \sqrt{\frac{2\pi N_0}{mA^2}} \left[-1 + 4Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{4N_0}}\right) - 2Q\left(\sqrt{\frac{mA^2}{N_0}}\right) \right] \quad (\text{D-84})$$

o que corrobora o fato de (D-83) tender mais rapidamente para zero que (D-84) quando se aumenta o valor de E_b/N_0 . De qualquer forma, estas duas expressões podem ser desprezadas. Sabendo que o valor médio quadrático de uma v.a. uniforme em $[0, x)$ é igual a $x^2/3$, o valor esperado em relação a τ é dado por

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{2NA^2}{3N_0} \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} \quad (\text{D-85})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B)^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B)^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{2Nm}{3N_0} \quad (\text{D-86})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \tau^2} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{2NmA^2}{N_0} \quad (\text{D-87})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Re(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = -\frac{2NA}{3N_0} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \quad (\text{D-88})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \Im(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = \frac{2NA}{3N_0} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \quad (\text{D-89})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \omega \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \Im(B)} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = 0 \quad (\text{D-90})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Re(B) \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = -\frac{NmA}{2N_0} \cos(\theta) \quad (\text{D-91})$$

$$E\left[\frac{\partial^2 \mathcal{L}(\boldsymbol{\varphi})}{\partial \Im(B) \partial \tau} \middle| \boldsymbol{\varphi}\right] = -\frac{NmA}{2N_0} \sin(\theta) \quad (\text{D-92})$$

e a matriz de informação de Fisher será dada por

$$\frac{N}{N_0} \begin{bmatrix} \frac{2A^2}{3} \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} & -\frac{2A}{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & \frac{2A}{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 0 \\ -\frac{2A}{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 2m/3 & 0 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) \\ \frac{2A}{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 0 & 2m/3 & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) \\ 0 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) & 2mA^2 \end{bmatrix} \quad (\text{D-93})$$

cujo determinante Δ é dado por

$$\Delta = \frac{N^4}{N_0^4} \cdot \left\{ \frac{2A^2}{3} \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} \Delta_1 + \frac{2A}{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \Delta_2 + \frac{2A}{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \Delta_3 \right\} \quad (\text{D-94})$$

onde

$$\Delta_1 = \det \begin{bmatrix} 2m/3 & 0 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) \\ 0 & 2m/3 & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) \\ -\frac{mA}{2} \cos(\theta) & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) & 2mA^2 \end{bmatrix} = \frac{13}{18} m^3 A^2 \quad (\text{D-95})$$

$$\begin{aligned} \Delta_2 &= \det \begin{bmatrix} -\frac{2A}{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 0 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) \\ \frac{2A}{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 2m/3 & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) \\ 0 & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) & 2mA^2 \end{bmatrix} = \\ &= -\frac{13}{18} m^2 A^3 \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \end{aligned} \quad (\text{D-96})$$

$$\begin{aligned} \Delta_3 &= \det \begin{bmatrix} -\frac{2A}{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 2m/3 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) \\ \frac{2A}{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} & 0 & -\frac{mA}{2} \sin(\theta) \\ 0 & -\frac{mA}{2} \cos(\theta) & 2mA^2 \end{bmatrix} = \\ &= -\frac{13}{18} m^2 A^3 \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \end{aligned} \quad (\text{D-97})$$

Substituindo estes resultados em (D-94), obtém-se

$$\Delta = \frac{13}{27} \left(\frac{NA}{N_0} \right)^4 \left[m^3 \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} - m^2 \text{tr}\{\mathbf{J}\}^2 \right] \quad (\text{D-98})$$

e o limitante de Cramér-Rao para o erro de estimação do parâmetro ω vale

$$\text{LCR}_\omega = \frac{N^3}{N_0^3} \cdot \frac{\Delta_1}{\Delta} = \frac{3N_0}{2NA^2} \cdot \frac{m}{m \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} - \text{tr}\{\mathbf{J}\}^2} \quad (\text{D-99})$$

Se o vetor de parâmetros definido em (D-2) fosse utilizado, o limitante de Cramér-Rao seria calculado de forma análoga à apresentada no cenário com modelo síncrono. Como o valor esperado em z_{2k} de (D-6) também é nulo neste cenário, tem-se que o determinante da matriz de informação de Fisher, neste caso, será dado por

$$\begin{aligned} \Delta = \frac{N^4}{N_0^4} \cdot \left\{ \frac{2A^2}{3} \left(\frac{\pi^2}{2} + \frac{3\sqrt{3}\pi}{8} \right) \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} \Delta_1 - \right. \\ \left. - A\sqrt{3} \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \Delta_2 - A\sqrt{3} \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \Delta_3 \right\} \end{aligned} \quad (\text{D-100})$$

onde Δ_1 é o mesmo definido em (D-95) e

$$\Delta_2 = \frac{13}{18} \cdot \frac{3\sqrt{3}}{2} m^2 A^3 \sin(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\}; \quad \Delta_3 = \frac{13}{18} \cdot \frac{3\sqrt{3}}{2} m^2 A^3 \cos(\theta) \text{tr}\{\mathbf{J}\} \quad (\text{D-101})$$

Substituindo (D-101) em (D-100), tem-se

$$\Delta = \frac{13}{27} \left(\frac{NA}{N_0} \right)^4 \left[\left(\frac{\pi^2}{2} + \frac{3\sqrt{3}\pi}{8} \right) m^3 \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} - \frac{27}{4} m^2 \text{tr}\{\mathbf{J}\}^2 \right] \quad (\text{D-102})$$

e o limitante de Cramér-Rao para o erro de estimação da DOA ψ neste cenário é dado por

$$\begin{aligned} \text{LCR}_\psi &= \frac{N^3}{N_0^3} \cdot \frac{\Delta_1}{\Delta} = \frac{3N_0}{2NA^2} \cdot \frac{m}{\left(\frac{\pi^2}{2} + \frac{3\sqrt{3}\pi}{8} \right) m \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} - \frac{27}{4} \text{tr}\{\mathbf{J}\}^2} = \\ &= \frac{12N_0}{NA^2} \cdot \frac{m}{\left(4\pi^2 + 3\sqrt{3}\pi \right) m \text{tr}\{\mathbf{J}^2\} - 54 \text{tr}\{\mathbf{J}\}^2} \end{aligned} \quad (\text{D-103})$$

bastando multiplicar esta expressão por $(180/\pi)^2$ para obter o limitante em graus.