

1. Спосіб оцінки сигналу, що передається, у системі безпроводного зв'язку, який включає:
 - прийом безпроводного сигналу, який містить пілотний канал і щонайменше один інший канал;
 - оцінку сигналу, що передається, за допомогою еквалайзера і прийом безпроводного сигналу, при цьому еквалайзер включає в себе фільтр з множиною відводів;
 - узгодження відводів через використання каналної оцінки, причому канална оцінка обчислюється з пілотного каналу, і пілотний канал передається щонайменше з одним іншим каналом; і
 - розділення пілотного каналу і щонайменше одного іншого каналу.
2. Спосіб за п. 1, в якому узгодження відводів включає в себе обчислення нових вагових коефіцієнтів еквалайзера, які відповідають відводам.
3. Спосіб за п. 1, в якому шумова оцінка також використовується в ході узгодження відводів, а шумова оцінка обчислюється з пілотного каналу.
4. Спосіб за п. 3, в якому сигнал, що приймається, містить множину багатопроменевих сигналів, і канална оцінка і шумова оцінка обчислюються з пілотних символів, що одержуються з більше ніж одного з множини багатопроменевих сигналів.
5. Спосіб за п. 1, в якому пілотний канал є ущільненим з розділенням за кодами.
6. Спосіб за п. 5, в якому безпроводний сигнал далі містить ортогональні та неортогональні канали.
7. Спосіб за п. 1, в якому спосіб здійснюється мобільною станцією.
8. Спосіб за п. 1, в якому спосіб здійснюється базовою станцією.
9. Спосіб за п. 1, в якому еквалайзер містить фільтр з кінцевою імпульсною характеристикою (KIX).
10. Спосіб за п. 1, в якому еквалайзер містить фільтр з нескінченною імпульсною характеристикою (NIX).
11. Спосіб за п. 1, в якому фільтрація здійснюється в частотній області.
12. Спосіб за п. 1, в якому відводи адаптуються на кожний інтервал пілотного символу.
13. Спосіб за п. 1, в якому відводи адаптуються на кожний $N^{\text{ий}}$ інтервал пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.
14. Спосіб за п. 1, в якому відводи адаптуються на N часових інтервалів кожного інтервалу пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.
15. Спосіб за п. 1, в якому відводи рівновіддалені один від одного.

16. Спосіб за п. 1, в якому відводи не рівновіддалені один від одного.
17. Спосіб за п. 1, в якому пілотний канал передається постійно.
18. Спосіб за п. 1, в якому пілотний канал не передається постійно.
19. Спосіб за п. 1, в якому щонайменше один інший канал передається постійно.
20. Спосіб за п. 1, в якому щонайменше один інший канал не передається постійно.
21. Спосіб за п. 1, в якому щонайменше один інший канал містить в собі канал трафіку.
22. Мобільна станція для використання в системі безпроводного зв'язку, причому мобільна станція оцінює сигнал, що передається, яка містить:
 - щонайменше одну антену для прийому безпроводного сигналу, який містить пілотний канал і щонайменше один інший канал;
 - приймач в електричному зв'язку щонайменше з однією антеною;
 - еквалайзер для оцінювання сигналу, що передається, де еквалайзер включає в себе фільтр з множиною відводів;
 - адаптаційну компоненту еквалайзера для узгодження відводів через використання каналної оцінки, причому канална оцінка обчислюється з пілотного каналу, і пілотний канал передається щонайменше з одним іншим каналом; і
 - компоненту для розділення пілотного каналу і щонайменше одного іншого каналу.
23. Мобільна станція за п. 22, в якій узгодження відводів містить в собі обчислення нових вагових коефіцієнтів еквалайзера, які відповідають відводам.
24. Мобільна станція за п. 22, в якій шумова оцінка також використовується в ході узгодження відводів, і шумова оцінка обчислюється з пілотного каналу.
25. Мобільна станція за п. 24, в якій сигнал, що приймається, містить множину багатопроменевих сигналів, а канална оцінка та шумова оцінка обчислюються з пілотних символів, що одержуються з більше ніж одного з множини багатопроменевих сигналів.
26. Мобільна станція за п. 22, в якій еквалайзер містить фільтр з кінцевою імпульсною характеристикою (KIX).
27. Мобільна станція за п. 22, в якій еквалайзер містить фільтр з нескінченною імпульсною характеристикою (NIX).
28. Мобільна станція за п. 22, в якій фільтрація здійснюється в частотній області.
29. Мобільна станція за п. 22, в якій відводи адаптуються на кожний інтервал пілотного символу.

30. Мобільна станція за п. 22, в якій відводи адаптуються на кожний $N^{\text{ий}}$ інтервал пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.
31. Мобільна станція за п. 22, в якій відводи застосовуються на N часових інтервалів кожного інтервалу пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.
32. Мобільна станція за п. 22, в якій пілотний канал є ущільненим з кодовим розділенням.
33. Пристрій для оцінки сигналу, що передається для використання в системі безпроводного зв'язку, який містить:
- щонайменше одну антену для прийому безпроводного сигналу, який містить пілотний канал і щонайменше один інший канал;
 - приймач в електричному зв'язку щонайменше з однією антеною;
 - еквалайзер для оцінювання сигналу, що передається, причому еквалайзер включає в себе фільтр з множиною відводів;
 - адаптаційну компоненту еквалайзера для узгодження відводів через використання каналної оцінки, причому канална оцінка обчислюється з пілотного каналу, і пілотний канал включає в себе щонайменше один інший канал; і
 - компоненту для розділення пілотного каналу і щонайменше одного іншого каналу.
34. Пристрій за п. 33, в якому при узгодженні відводів обчислюються нові вагові коефіцієнти еквалайзера, які відповідають відводам.
35. Пристрій за п. 33, в якому шумова оцінка також використовується в ході узгодження відводів, і шумова оцінка обчислюється з пілотного каналу.
36. Пристрій за п. 35, в якому сигнал, що приймається, містить множину багатопроменевих сигналів, а канална оцінка та шумова оцінка обчислюються з пілотних символів, що одержуються з більше ніж одного з множини багатопроменевих сигналів.
37. Пристрій за п. 33, в якому еквалайзер містить фільтр з кінцевою імпульсною характеристикою (KIX).
38. Пристрій за п. 33, в якому еквалайзер містить фільтр з нескінченною імпульсною характеристикою (NIX).
39. Пристрій за п. 33, в якому фільтрація здійснюється в частотній області.
40. Пристрій за п. 33, в якому відводи адаптуються на кожний інтервал пілотного символу.
41. Пристрій за п. 33, в якому відводи адаптуються на кожний $N^{\text{ий}}$ інтервал пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.
42. Пристрій за п. 33, в якому відводи адаптуються на N часових інтервалів

кожного інтервалу пілотного символу, де N є будь-яким позитивним цілим.

43. Пристрій за п. 33, в якому пілотний канал є ущільненим з кодовим розділенням.

44. Пристрій за п. 33, в якому безпроводний сигнал, що приймається, передається по низхідній лінії, а пристрій використовується в мобільній станції системи безпроводного зв'язку.

45. Пристрій за п. 33, в якому сигнал, що приймається, передається по висхідній лінії, а пристрій використовується в базовій станції системи безпроводного зв'язку.

46. Мобільна станція для оцінки сигналу, що передається, для використання в системі безпроводного зв'язку, яка містить:

засіб для прийому безпроводного сигналу, який містить пілотний канал і щонайменше один інший канал;

засіб для оцінювання сигналу, що передається, причому засіб оцінки включає в себе множину відводів;

засіб для узгодження відводів через використання каналної оцінки, причому канална оцінка обчислюється з пілотного каналу, і пілотний канал включає в себе щонайменше один інший канал; і

засіб для розділення пілотного каналу і щонайменше одного іншого каналу.