

【公報種別】特許法第17条の2の規定による補正の掲載

【部門区分】第7部門第3区分

【発行日】平成29年12月21日(2017.12.21)

【公表番号】特表2016-514435(P2016-514435A)

【公表日】平成28年5月19日(2016.5.19)

【年通号数】公開・登録公報2016-030

【出願番号】特願2016-500673(P2016-500673)

【国際特許分類】

H 04 W 36/32 (2009.01)

H 04 W 36/14 (2009.01)

【F I】

H 04 W 36/32

H 04 W 36/14

【手続補正書】

【提出日】平成29年11月10日(2017.11.10)

【手続補正1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】

低電力基地局からのユーザ機器(UE)のためのハンドオーバ判断を行う、ネットワークノードによって実行される方法であって、

UEに関連するUE測定値を取得するステップであって、前記UE測定値が無線リンク品質を示す、ステップと、

取得したUE測定値に関連する持続時間に少なくとも部分的に基づいて前記UEのモビリティ状態を判定するステップであって、前記判定するステップが、前記UE測定値が前記持続時間にわたり勾配特性を示すか否かを判定するステップをさらに含み、前記モビリティ状態が、高モビリティ状態または低モビリティ状態のどちらかを含む、ステップと、

判定した前記UEのモビリティ状態に少なくとも部分的に基づいて1つまたは複数のハンドオーバパラメータを調節するステップであって、前記UEが高モビリティ状態にあると分類されるとき、前記UEのハンドオーバの発生の遅延を低減するように前記1つまたは複数のハンドオーバパラメータを修正すること、および前記UEが低モビリティ状態にあると分類されるとき、前記UEのハンドオーバの発生を遅延するように前記1つまたは複数のハンドオーバパラメータを修正することを含む、調節するステップとを含む、方法。

【請求項2】

1つまたは複数のUE測定値が前記UEから取得される、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記1つまたは複数のUE測定値が測定レポートメッセージで受信される、請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記1つまたは複数のUE測定値が1つまたは複数の隣接セルから取得される、請求項1に記載の方法。

【請求項5】

前記調節するステップが、前記UEを、別の周波数または別の無線アクセス技術上のセルにハンドオーバするステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

**【請求項 6】**

前記1つまたは複数のハンドオーバーパラメータが、ヒステリシス値、トリガ時間(TTT)値、フィルタ係数、セル個別オフセット値、測定識別値、測定イベント値、イベントについてのオフセットパラメータ、または周波数特有のオフセット値のうちの少なくとも1つを含む、請求項1に記載の方法。

**【請求項 7】**

前記無線リンク品質が、前記UEによって認識されるダウンリンク無線リンク品質である、請求項1に記載の方法。

**【請求項 8】**

前記無線リンク品質が、  
受信信号コード電力(RSCP)値、  
基準信号受信電力(RSRP)値、  
受信信号強度表示(RSSI)値、または  
経路損失(PL)値

のうちの少なくとも1つによって示される、請求項1に記載の方法。

**【請求項 9】**

前記1つまたは複数のUE測定値が、1つまたは複数のノードからのUE履歴情報メッセージ内に含まれる、請求項1に記載の方法。

**【請求項 10】**

前記1つまたは複数のUE測定値のうちの少なくとも1つが前記持続時間にわたって勾配特性を示すとき、前記UEが、前記高モビリティ状態にあると判定され、前記1つまたは複数のUE測定値が前記持続時間にわたって前記勾配特性を示さないとき、前記UEが、前記低モビリティ状態にあると判定される、請求項1に記載の方法。

**【請求項 11】**

前記取得するステップが、そのモビリティ状態を示すメッセージを前記UEから受信するステップをさらに含み、前記判定が、受信したメッセージに基づく、請求項1に記載の方法。

**【請求項 12】**

前記判定が、サービングフェムトノード、ターゲットフェムトノード、ホームノードBゲートウェイ、管理サーバ、またはホームeNodeBゲートウェイのうちの少なくとも1つによって実行される、請求項1に記載の方法。

**【請求項 13】**

請求項1～12のいずれか一項の方法に従って低電力基地局からユーザ機器(UE)をハンドオーバするかどうかを判定するためのコンピュータプログラム。

**【請求項 14】**

低電力基地局からのユーザ機器(UE)のためのハンドオーバ判断を行うための装置であって、

UEに関連するUE測定値を取得するための手段であって、前記UE測定値が無線リンク品質の指示を含む、手段と、

取得したUE測定値に関連する持続時間に少なくとも部分的に基づいて前記UEのモビリティ状態を判定するための手段であって、前記判定するための手段が、前記UE測定値が前記持続時間にわたり一貫した変化を示すか否かを判定するための手段をさらに備え、前記モビリティ状態が、高モビリティ状態または低モビリティ状態のどちらかを含む手段と、

判定した前記UEのモビリティ状態に少なくとも部分的に基づいて1つまたは複数のハンドオーバパラメータを調節するための手段であって、前記UEが高モビリティ状態にあると分類されるとき、前記UEのハンドオーバの発生の遅延を低減するように前記1つまたは複数のハンドオーバパラメータを修正すること、および前記UEが低モビリティ状態にあると分類されるとき、前記UEのハンドオーバの発生を遅延するように前記1つまたは複数のハンドオーバパラメータを修正することを含む手段とを備える、装置。