

【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24年12月27日(2012.12.27)

【公表番号】特表2012-509644(P2012-509644A)

【公表日】平成24年4月19日(2012.4.19)

【年通号数】公開・登録公報2012-016

【出願番号】特願2011-537519(P2011-537519)

【国際特許分類】

H 04 J 11/00 (2006.01)

H 04 L 7/00 (2006.01)

【F I】

H 04 J 11/00 Z

H 04 L 7/00 F

【手続補正書】

【提出日】平成24年11月12日(2012.11.12)

【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】

伝送された信号を受信するために多重キャリア受信機を同期させるための方法であって、

受信したシンボルシーケンスにおける1つ以上の分散パイロットキャリアの位置を決定することと、

前記分散パイロットキャリアを単一の擬似ランダム2進シーケンスに従って変調することと、

前記変調された分散パイロットキャリアにより位相誤り訂正を実行することとを備え、

前記単一の疑似ランダム2進シーケンスの継続は少なくとも2つのシンボルである、方法。

【請求項2】

1つ以上の連続的なパイロットキャリアの位置を決定することと、

前記連続的なパイロットキャリアを用いて粗及び微同期を実行することとを更に備えた請求項1の方法。

【請求項3】

前記粗及び微同期は時間領域で実行される請求項2の方法。

【請求項4】

前記単一の擬似ランダム2進シーケンスの継続は2つのシンボルに等しい請求項1の方法。

【請求項5】

前記擬似ランダムシーケンスはゴールドコードである請求項1の方法。

【請求項6】

前記多重キャリア受信機は直交周波数分割多重化(O F D M)原理に従って動作する請求項1の方法。

【請求項7】

プログラムコードを記憶しているコンピュータ可読媒体を含むコンピュータプログラム製品であって、前記プログラムコードは、実行されるときに、

受信したシンボルシーケンスにおける 1 つ以上の分散パイロットキャリアの位置を決定することと、

前記分散パイロットキャリアを单一の擬似ランダム 2 進シーケンスに従って変調することと、

前記変調された分散パイロットキャリアにより位相誤り訂正を実行することとをプロセッサが可能になるように適合させられており、

前記单一の疑似ランダム 2 進シーケンスの継続は少なくとも 2 つのシンボルである、コンピュータプログラム製品。

【請求項 8】

1 つ以上の連続的なパイロットキャリアの位置を決定することと、

前記連続的なパイロットキャリアを用いて粗及び微同期を実行することとを更に備えた請求項 7 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 9】

前記粗及び微同期は時間領域で実行される請求項 8 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 10】

前記单一の擬似ランダム 2 進シーケンスの継続は 2 つのシンボルに等しい請求項 7 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 11】

前記擬似ランダムシーケンスはゴールドコードである請求項 7 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 12】

前記多重キャリア受信機は直交周波数分割多重化 (O F D M) 原理に従って動作する請求項 7 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 13】

前記プログラムコードはハードウェア記述言語での命令を備えている請求項 7 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 14】

前記命令は、実行されるときに、前記分散パイロットキャリアの位置を決定し且つ前記位相誤り訂正を実行するように適合させられるプロセッサを製造するように製造プロセスを構成する請求項 13 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 15】

前記命令はフォトマスクを生成するように適合させられており、前記フォトマスクは前記製造プロセスを構成するために用いられる請求項 14 のコンピュータプログラム製品。

【請求項 16】

直交周波数分割多重化 (O F D M) システムにおいて動作するように構成される受信機であって、

受信したシンボルシーケンスにおける 1 つ以上の分散パイロットキャリアの位置を決定するプロセッサと、

前記分散パイロットキャリアを单一の擬似ランダム 2 進シーケンスに従って変調する変調器と、

前記変調された分散パイロットキャリアにより位相誤り訂正を実行する誤り訂正ブロックとを備え、

前記单一の疑似ランダム 2 進シーケンスの継続は少なくとも 2 つのシンボルである、受信機。

【請求項 17】

1 つ以上の連続的なパイロットキャリアの位置を決定するための手段と、

前記連続的なパイロットキャリアを用いて粗及び微同期を実行するための手段とを更に備えた請求項 16 の受信機。

【請求項 18】

前記粗及び微同期は時間領域で実行される請求項 17 の受信機。

【請求項 19】

前記単一の擬似ランダム2進シーケンスの継続は2つのシンボルに等しい請求項16の受信機。