

【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 0 4 J 11/00 (2006.01)

H 0 4 L 7/00 (2006.01)

【F I】

H 0 4 J 11/00 Z

H 0 4 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、
前記単一の擬似ランダム 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、

前記単一の擬似ランダム 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 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 (OFDM) 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 (OFDM) 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単一の擬似ランダム 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、

前記単一の擬似ランダム 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。