

【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6部門第3区分

【発行日】平成30年11月8日(2018.11.8)

【公表番号】特表2017-536616(P2017-536616A)

【公表日】平成29年12月7日(2017.12.7)

【年通号数】公開・登録公報2017-047

【出願番号】特願2017-522335(P2017-522335)

【国際特許分類】

G 06 F 13/38 (2006.01)

G 06 F 13/42 (2006.01)

【F I】

G 06 F 13/38 3 4 0 A

G 06 F 13/42 3 2 0 A

【手続補正書】

【提出日】平成30年9月25日(2018.9.25)

【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】

動的エニュマレーションバスを介するマスタとスレーブデバイスとの間の通信を制御する方法であって、

前記動的エニュマレーションバスを介して、前記スレーブデバイス内に記憶された、事前定義されたデバイス番号に設定するために前記マスタからコマンドをブロードキャストするステップであって、前記事前定義されたデバイス番号はデバイス識別番号とは別個である、ステップと、

前記マスタにおいて、前記事前定義されたデバイス番号を使用して前記スレーブデバイスをエニュマレーションするステップと

を含む、方法。

【請求項2】

前記動的エニュマレーションバスに前記スレーブデバイスを最初に結合するステップであって、前記動的エニュマレーションバスはSOUNDWIREバスを備える、ステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記スレーブデバイスが前記動的エニュマレーションバスに新たに取り付けられることを判定するステップをさらに含む、請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記コマンドをブロードキャストするステップの前に、前記スレーブデバイスがデバイス番号0を有することを検出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5】

第2のスレーブデバイスに前記コマンドをブロードキャスト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】

前記コマンドをブロードキャストするステップの後、前記第2のスレーブデバイスが対応する初期デバイス番号0を依然として有することを判定するステップをさらに含む、請求項5に記載の方法。

**【請求項 7】**

前記第2のスレーブデバイスからデバイス識別番号を読み取るステップと、前記第2のスレーブデバイスについての新しいデバイス番号を設定するステップとをさらに含む、請求項6に記載の方法。

**【請求項 8】**

前記動的エニュマレーションバスに関するシステムをスリープまたはスタンダバイモードに置くステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

**【請求項 9】**

前記スレーブデバイス内に記憶された前記事前定義されたデバイス番号を設定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 10】**

前記事前定義されたデバイス番号を設定するステップが、前記スレーブデバイス上のピンを使用するステップを含む、請求項9に記載の方法。

**【請求項 11】**

前記事前定義されたデバイス番号を設定するステップが、前記事前定義されたデバイス番号を設定するためにファームウェアを使用するステップを含む、請求項9に記載の方法。

**【請求項 12】**

前記事前定義されたデバイス番号を設定するステップが、前記スレーブデバイスのデバイス番号レジスタをプログラムするために第2のバスを使用するステップを含む、請求項9に記載の方法。

**【請求項 13】**

動的エニュマレーション通信バスに結合されるように構成されるバスインターフェースと、

前記バスインターフェースに動作可能に結合される制御システムであって、

前記動的エニュマレーション通信バスに結合されるスレーブデバイスを検出することと、

前記動的エニュマレーション通信バスを通じて、事前定義されたデバイス番号を前記スレーブデバイスから受信することであって、前記事前定義されたデバイス番号はデバイス識別番号とは別個である、受信することと

を行うように構成される制御システムと

を備える、マスターデバイス。

**【請求項 14】**

動的エニュマレーション通信バスに結合されるように構成されるバスインターフェースと、

前記バスインターフェースに動作可能に結合される制御システムであって、

前記動的エニュマレーション通信バスに前記バスインターフェースを結合することと、

前記動的エニュマレーション通信バスを通じて、事前定義されたデバイス番号をマスターに提供することであって、前記事前定義されたデバイス番号はデバイス識別番号とは別個である、提供することと

を行うように構成される制御システムと

を備える、スレーブデバイス。

**【請求項 15】**

動的エニュマレーション通信バスと、

スレーブデバイスであって、

前記動的エニュマレーション通信バスに結合されるスレーブバスインターフェースと、

デバイス識別番号と、

前記デバイス識別番号とは別個の事前定義されたデバイス番号と

を備えるスレーブデバイスと、  
マスタデバイスであって、

前記動的エニュマレーション通信バスに結合されるマスタバスインターフェースと、  
前記マスタバスインターフェースに動作可能に結合される制御システムであって、

前記動的エニュマレーション通信バスに結合する前記スレーブデバイスを検出し、  
前記事前定義されたデバイス番号を前記スレーブデバイスから受信する

ように構成される制御システムと

を備えるマスタと

を備える、システム。