

【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18年6月22日(2006.6.22)

【公開番号】特開2000-49747(P2000-49747A)

【公開日】平成12年2月18日(2000.2.18)

【出願番号】特願平11-142244

【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18年5月10日(2006.5.10)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項1】複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を受信するOFDM復調装置であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出する位相誤差検出手段と、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えたOFDM復調装置。

【請求項2】前記OFDM復調装置は、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記複数のサブキャリアから前記複数のパイロットキャリアの位置を検出するパイロットキャリア位置検出手段とをさらに備えた請求項1記載のOFDM復調装置。

【請求項3】前記サブキャリア分離手段は、前記OFDMシンボルをフーリエ変換するフーリエ変換手段である請求項2記載のOFDM復調装置。

【請求項4】前記位相変化量算出手段は、隣接するパイロットキャリアの組の間にあらデータキャリアの位相変化量を算出する請求項1記載のOFDM復調装置。

【請求項5】前記OFDM復調装置は、

前記位相補正後のデータキャリアを復調するデータ復調手段をさらに備えた請求項1記載のOFDM復調装置。

【請求項6】前記OFDM信号は、バースト状に入力される請求項1記載のOFDM復調装置。

【請求項7】複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を復調するOFDM復調方法であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出するステップと、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出するステップと、  
前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正するステップと、  
前記位相の補正された複数のデータキャリアを復調するステップとを含むOFDM復調方法。

【請求項8】 複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を送受信するOFDM伝送システムであって、

OFDM送信装置と、OFDM受信装置とを備え、

前記OFDM送信装置は、

前記複数のサブキャリアのうち複数の所定サブキャリアに既知のパイロットキャリアを割り当て、複数のデータキャリアを送信データで変調する変調手段と、

前記複数のサブキャリアからOFDMシンボルを生成するOFDM信号生成手段と、

前記OFDM受信装置は、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出する位相誤差検出手段と、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えたOFDM伝送システム。

【請求項9】 複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を受信するOFDM復調装置であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出する位相検出手段と、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えたOFDM復調装置。

【請求項10】 前記OFDM復調装置は、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記複数のサブキャリアから前記複数のパイロットキャリアの位置を検出するパイロットキャリア位置検出手段とをさらに備えた請求項9記載のOFDM復調装置。

【請求項11】 前記サブキャリア分離手段は、前記OFDMシンボルをフーリエ変換するフーリエ変換手段である請求項10記載のOFDM復調装置。

【請求項12】 前記位相変化量算出手段は、隣接するパイロットキャリアの組の間にあるデータキャリアの位相変化量を算出する請求項9記載のOFDM復調装置。

【請求項13】 前記OFDM復調装置は、

前記位相補正後のデータキャリアを復調するデータ復調手段をさらに備えた請求項9記載のOFDM復調装置。

【請求項14】 前記OFDM信号は、バースト状に入力される請求項9記載のOFDM復調装置。

【請求項15】 複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を復調するOFDM復調方法であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出するステップと、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出するステップと、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正するステップと、  
前記位相の補正された複数のデータキャリアを差動復調するステップとを備えたOFDM復調方法。

【請求項 16】 複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を送受信するOFDM伝送システムであって、

OFDM送信装置と、OFDM受信装置とを備え、

前記OFDM送信装置は、

前記複数のサブキャリアのうち複数の所定サブキャリアに既知のパイロットキャリアを割り当て、複数のデータキャリアを送信データに基づいて前記パイロットキャリアを基準として差動変調する変調手段と、

前記複数のサブキャリアからOFDMシンボルを生成するOFDM信号生成手段と、

前記OFDM受信装置は、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出する位相検出手段と、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えたOFDM伝送システム。

【請求項 17】 複数のパイロットキャリアと複数のデータキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を受信するOFDM復調装置であって、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記分離された複数のサブキャリアについて、前記複数のデータキャリアの位相を前記パイロットキャリアの位相に基づいて補正する位相補正手段と、

前記位相補正後のデータキャリアを復調する復調手段とを備えたOFDM復調装置。

【請求項 18】 前記複数のパイロットキャリアは、それぞれ既知の複素数が割り当てられており、

前記位相補正手段は、前記複数のパイロットキャリアと既知の複素数との位相差を周波数方向に線形補間した値で、前記複数のデータキャリアの位相を補正する請求項17記載のOFDM復調装置。

【請求項 19】 前記複数のパイロットキャリアは、同一の位相が割り当てられており、

前記複数のデータキャリアは、伝送データにより前記パイロットキャリアを基準として差動変調されており、

前記位相補正手段は、前記複数のパイロットキャリア間の位相差を周波数方向に線形補間した値で、前記複数のデータキャリアの位相を補正し、

前記復調手段は、前記位相補正後のデータキャリアを差動復調する請求項17記載のOFDM復調装置。

【請求項 20】 複数のパイロットキャリアと複数のデータキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を復調するOFDM復調方法であって、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離ステップと、

前記分離された複数のサブキャリアについて、前記複数のデータキャリアの位相を前記パイロットキャリアの位相に基づいて補正する位相補正ステップと、

前記位相補正後のデータキャリアを復調する復調ステップとを含むOFDM復調方法。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0003

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0003】

O F D M 復調は、直交検波器によりベースバンド帯域にダウンコンバートしたO F D M 信号を、高速フーリエ変換（以下「F F T」という）回路を用いてフーリエ変換処理を施すことで行う。このとき、直交検波器では送受信間での正確な周波数同期の確立が必要であり、またF F Tでは受信したO F D M 信号から1シンボル区間を規定のクロックで正確に取り込み、フーリエ変換することで各サブキャリアの位相と振幅情報を得る必要がある。

【手続補正3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 4】

従来のO F D M 復調器D M Cは、直交検波器1 0 3によりベースバンド帯域にダウンコンバートしたO F D M 信号S bに、高速フーリエ変換（F F T）器1 0 5を用いてフーリエ変換演算を施す。このとき、直交検波器1 0 3では送受信間での正確な周波数同期確立が必要であり、またF F Tでは受信したO F D M 信号から1シンボル区間を規定のクロックで正確に取り込み、フーリエ変換することで各サブキャリアの位相と振幅情報を得る。

【手続補正4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 9

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 1 9】

第1の発明は、複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のO F D M シンボルを含むO F D M 信号を受信するO F D M 復調装置であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出する位相誤差検出手段と、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えている。

【手続補正5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 0

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 0】

上記のような第1の発明によれば、パイロットキャリアの送受信間位相差が検出され、この位相差に基づいてキャリア周波数に対する送受信間位相回転量の変化量が算出され、この変化量に基づいて各サブキャリアの位相補正量が算出されるため、この位相補正量は各サブキャリアの絶対位相誤差（送受信間の位相誤差）に対応する。したがって、サブキャリアに対しQ P S KやQ A M変調のような絶対位相変調が行われているO F D M 信号に対しても、各サブキャリアの位相誤差を補正して正しく復調することができる。

【手続補正6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 1

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 1】

第2の発明は、第1の発明において、

前記O F D M復調装置は、

前記複数のO F D Mシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記複数のサブキャリアから前記複数のパイロットキャリアの位置を検出するパイロットキャリア位置検出手段とをさらに備えている。

【手続補正7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 2

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 2】

第3の発明は、第2の発明において、

前記サブキャリア分離手段は、前記O F D Mシンボルをフーリエ変換するフーリエ変換手段である。

【手続補正8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 3】

第4の発明は、第1の発明において、

前記位相変化量算出手段は、隣接するパイロットキャリアの組の間にあるデータキャリアの位相変化量を算出する。

【手続補正9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 4

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 4】

第5の発明は、第1の発明において、

前記O F D M復調装置は、

前記位相補正後のデータキャリアを復調するデータ復調手段をさらに備えている。

【手続補正10】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 5

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 5】

第6の発明は、第1の発明において、

前記O F D M信号は、バースト状に入力される。

【手続補正11】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 2 6

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 0 2 6】

第7の発明は、

複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のO F D Mシンボルを含むO F D M信号を復調するO F D M復調方法であつ

て、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出するステップと、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出するステップと、  
前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正するステップと、  
前記位相の補正された複数のデータキャリアを復調するステップとを含む。

【手続補正12】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0027

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0027】

第8の発明は、

複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を送受信するOFDM伝送システムであって、

OFDM送信装置と、OFDM受信装置とを備え、

前記OFDM送信装置は、

前記複数のサブキャリアのうち複数の所定サブキャリアに既知のパイロットキャリアを割り当て、複数のデータキャリアを送信データで変調する変調手段と、

前記複数のサブキャリアからOFDMシンボルを生成するOFDM信号生成手段と、

前記OFDM受信装置は、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれ既知のパイロットキャリアとの位相差を検出する位相誤差検出手段と、

前記位相差に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えている。

【手続補正13】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0028

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0028】

第9の発明は、

複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を受信するOFDM復調装置であって、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出する位相検出手段と、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えている。

【手続補正14】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0029

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0029】

上記のような第9の発明によれば、受信されたパイロットキャリアの位相に基づいてサ

ブキャリア間の位相補正量が求められ、パイロットキャリアの送受信間の位相差は求められない。したがって、サブキャリアに対し周波数方向の差動変調が行われているO F D M信号に対しては、簡単な構成で、サブキャリア間の位相差の誤差を補正して正しく復調することができる。

【手続補正15】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0030

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0030】

第10の発明は、第9の発明において、

前記O F D M復調装置は、

前記複数のO F D Mシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記複数のサブキャリアから前記複数のパイロットキャリアの位置を検出するパイロットキャリア位置検出手段とをさらに備えている。

【手続補正16】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0031

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0031】

第11の発明は、第10の発明において、

前記サブキャリア分離手段は、前記O F D Mシンボルをフーリエ変換するフーリエ変換手段である。

【手続補正17】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0032

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0032】

第12の発明は、第9の発明において、

前記位相変化量算出手段は、隣接するパイロットキャリアの組の間にあるデータキャリアの位相変化量を算出する。

【手続補正18】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0033

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0033】

第13の発明は、第9の発明において、

前記O F D M復調装置は、

前記位相補正後のデータキャリアを復調するデータ復調手段をさらに備えている。

【手続補正19】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0034

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0034】

第14の発明は、第9の発明において、

前記O F D M信号は、バースト状に入力される。

【手続補正20】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0035

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0035】

第15の発明は、

複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のO F D Mシンボルを含むO F D M信号を復調するO F D M復調方法であつて、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出するステップと、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出するステップと、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正するステップと、

前記位相の補正された複数のデータキャリアを差動復調するステップとを備えている。

【手続補正21】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0036

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0036】

第16の発明は、

複数のデータキャリアと複数のパイロットキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のO F D Mシンボルを含むO F D M信号を送受信するO F D M伝送システムであつて、

O F D M送信装置と、O F D M受信装置とを備え、

前記O F D M送信装置は、

前記複数のサブキャリアのうち複数の所定サブキャリアに既知のパイロットキャリアを割り当て、複数のデータキャリアを送信データに基づいて前記パイロットキャリアを基準として差動変調する変調手段と、

前記複数のサブキャリアからO F D Mシンボルを生成するO F D M信号生成手段と、

前記O F D M受信装置は、

前記複数のパイロットキャリアについて、それぞれの位相を検出する位相検出手段と、

前記パイロットキャリアの位相に基づいて前記複数のデータキャリアの位相変化量を算出する位相変化量算出手段と、

前記位相変化量に基づいて前記複数のデータキャリアの位相を補正する位相補正手段とを備えている。

【手続補正22】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0037

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0037】

上記のような第16の発明によれば、所定のサブキャリアに割り当てられた基準位相を有するパイロットキャリアに基づいて、フーリエ変換されたO F D M信号のサブキャリアの位相補正量が求められ、その位相補正量に基づき同期ずれによる位相誤差が速やかに補正されるので、バースト状に複数のO F D Mシンボルが送信される場合にも、個々のO F D Mシンボルを正しく復調できる。

【手続補正23】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0038

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0038】

第17の発明は、

複数のパイロットキャリアと複数のデータキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を受信するOFDM復調装置であつて、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離手段と、

前記分離された複数のサブキャリアについて、前記複数のデータキャリアの位相を前記パイロットキャリアの位相に基づいて補正する位相補正手段と、

前記位相補正後のデータキャリアを復調する復調手段とを備えている。

【手続補正24】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0039

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0039】

第18の発明は、第17の発明において、

前記複数のパイロットキャリアは、それぞれ既知の複素数が割り当てられており、

前記位相補正手段は、前記複数のパイロットキャリアと既知の複素数との位相差を周波数方向に線形補間した値で、前記複数のデータキャリアの位相を補正する。

【手続補正25】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0040

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0040】

第19の発明は、第17の発明において、

前記複数のパイロットキャリアは、同一の位相が割り当てられており、

前記複数のデータキャリアは、伝送データにより前記パイロットキャリアを基準として差動変調されており、

前記位相補正手段は、前記複数のパイロットキャリア間の位相差を周波数方向に線形補間した値で、前記複数のデータキャリアの位相を補正し、

前記復調手段は、前記位相補正後のデータキャリアを差動復調する。

【手続補正26】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0041

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0041】

第20の発明は、

複数のパイロットキャリアと複数のデータキャリアとを含む複数のサブキャリアから生成された複数のOFDMシンボルを含むOFDM信号を復調するOFDM復調方法であつて、

前記複数のOFDMシンボルをそれぞれ前記複数のサブキャリアへと分離するサブキャリア分離ステップと、

前記分離された複数のサブキャリアについて、前記複数のデータキャリアの位相を前記

パイロットキャリアの位相に基づいて補正する位相補正ステップと、  
前記位相補正後のデータキャリアを復調する復調ステップとを含む。

【手続補正 2 7】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 2

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 2 8】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 3

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 2 9】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 4

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3 0】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 5

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 6

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 7

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3 3】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 8

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正 3 4】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 4 9

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手續補正 3 5】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 0

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手續補正 3 6】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 5 1

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正37】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0052

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正38】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0053

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正39】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0054

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正40】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0055

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正41】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0056

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正42】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0057

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正43】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0058

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正44】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0059

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正45】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0060

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手續補正46】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0061

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正47】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0062

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正48】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0063

【補正方法】削除

【補正の内容】

【手続補正49】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0086

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0086】

パイロットキャリア位置検出器8aは、送信側で割り当てられた順番に基づいて、サブキャリアSC'中のパイロットキャリアPCの位置を検出してパイロットキャリア位置信号Lpcを生成してパイロットキャリア抽出器8bおよびパイロットキャリアメモリ8cに出力する。しかしながら、この送信側でサブキャリアに割り当てられた順番に基づいてパイロットキャリアの位置を検出する方法は、OFDM信号の周波数オフセットがキャリア間隔以上になるとFFT回路5の出力であるサブキャリアSC中のデータキャリアの位置がずれるため、パイロットキャリアPCの位置を正しく検出することができない。このような場合には、送信側でパイロットキャリアPCとデータキャリアDCとを異なるパワー・レベルで変調しており、その変調パワー・レベルに基づいてパイロットキャリアPCの位置を検出するようにしても良い。

【手続補正50】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0089

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0089】

位相差演算器8dは、受信パイロットキャリア信号Rpcと送信パイロットキャリア信号Spdに基づいて、パイロットキャリア抽出回路8bで抽出された受信パイロットキャリアPC(R)と、パイロットキャリアメモリ8cに保持されている送信パイロットキャリアPC(S)を比較し、その位相差PDを求める。位相差PDは、受信パイロットキャリアに割り当てられた複素数Aと、送信パイロットキャリアに割り当てられた複素数Bを入力とし、複素数Aと複素数Bの共役複素数とを乗算し、得られた複素数C = (i, q)から逆正接arctan(q/i)を演算して求めることができる。