

【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 1 月 5 日 (2006.1.5)

【公表番号】特表 2001-508625 (P2001-508625A)  
【公表日】平成 13 年 6 月 26 日 (2001.6.26)  
【出願番号】特願 平 10-534373

【国際特許分類】

**H 0 4 Q      7/22      (2006.01)**

**H 0 4 Q      7/28      (2006.01)**

【F I】

H 0 4 Q      7/04                      K

H 0 4 B      7/26              1 0 7

【手続補正書】

【提出日】平成 17 年 2 月 1 日 (2005.2.1)

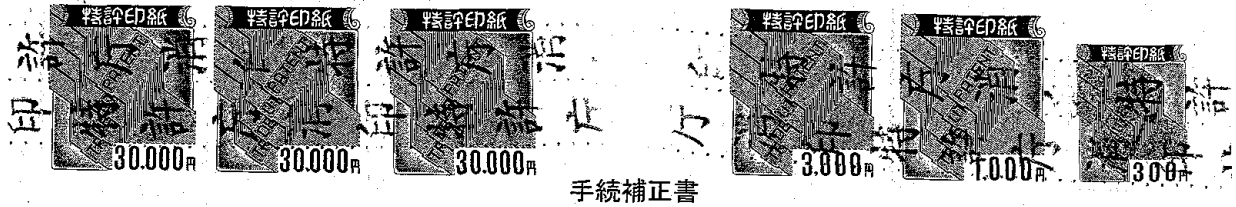
【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】補正の内容のとおり

【補正方法】変更

【補正の内容】



手続補正書

平成17年2月1日

(94,400円)

特許庁長官 殿



## 1. 事件の表示

特願平10-534373号

## 2. 補正をする者

名称 クアアルコム・インコーポレイテッド

## 3. 代理人

東京都千代田区霞が関3丁目7番2号

鈴 榮 特 許 綜 合 法 律 事 務 所 内

〒100-0013 電話03(3502)3181(大代表)

(5847) 弁 理 士 鈴 江 武 彦



## 4. 自発補正

## 5. 補正により増加する請求項の数 59

## 6. 補正の対象

請求の範囲、明細書

## 7. 補正の内容

(1) 請求の範囲を別紙のように訂正する

(2) 明細書第9頁第14行及び第15行に、「隣の基地局のリストMIN\_TOT\_PILOT」とあるを「隣の基地局のリスト、MIN\_TOT\_PILOT」に訂正する。

審査

佐藤



(3) 明細書第9頁第18行に、「試行を開始していることを示す」とあるを「試行を開始することを示す」に訂正する。

(4) 明細書第9頁第21行に、「ハンドお湯」とあるを「ハンドオフ」に訂正する。

(5) 明細書第10頁第7行に、「辞典で、下システムとの通信リンクは壊れた。」とあるを「時点で、オリジナルシステムとの通信リンクは切れる。」に訂正する。

(6) 明細書第10頁第8行に、「与えられたとき、アクティブセット」とあるを「与えられたアクティブセット」に訂正する。

(7) 明細書第10頁第19行に、「全電力蓄積」とあるを「全電力を蓄積」に訂正する。

(8) 明細書第10頁第29行乃至第11頁第1行に、「次のハードハンドオフ試行に基づいて異なるシステムを獲得するための試行を行えるように、代替のシステム情報」とあるを「次のハードハンドオフの際に、異なるシステムを獲得できるように、代替システムの情報」に訂正する。

(9) 明細書第11頁第9行に、「飛揚」とあるを「使用」に訂正する。

(10) 明細書第11頁第12行に、「一を見つける」とあるを「位置を見つける」に訂正する。

(11) 明細書第11頁第26行に、「可能性のあう全てのオフセット」とあるを「可能性のある全てのオフセット」に訂正する。

(12) 明細書第11頁第29行に、「隣の基地きょうは」とあるを「隣の基地局は」に訂正する。

(13) 明細書第12頁第15行に、「それは該制御茶んんL」とあるを「それは該制御チャンネル」に訂正する。

(14) 明細書第13頁第14行に、「MI\_\_TOT」とあるを「MIN\_\_TOT」に訂正する。

### 請求の範囲

1. 移動局がオリジナルシステムの適用範囲から第1目的システムの適用範囲に移動する無線通信システムにおいて、前記第1目的システムを獲得する第1の試行が失敗したときに、前記移動局との通信の消滅を避けるための方法であって、前記移動局により、前記第1目的システムを獲得するよう試行するステップと、前記第1目的システムを獲得しようとする試行が失敗した場合、前記移動局から前記オリジナルシステムに、パラメータデータのセットを送信するステップと、前記オリジナルシステムにて、前記パラメータデータを受信するステップと、前記オリジナルシステムにて、前記パラメータデータに従って、代替の目的システムのサーチリストを発生するステップと、前記代替の目的システムのサーチリストに従って、前記代替の目的システムの1つを獲得するよう試行するステップと、を具備することを特徴とする方法。
2. 前記パラメータデータを前記移動局で測定するステップを更に具備することを特徴とする請求項1記載の方法。
3. 前記パラメータデータを測定するステップは、前記目的システムのパイロット信号からの信号エネルギーを測定するステップを具備することを特徴とする請求項2記載の方法。
4. 前記パラメータデータを測定するステップは、所定セットのサーチパラメータに従って実行されることを特徴とする請求項2記載の方法。
5. 前記所定セットのサーチパラメータは前記オリジナルシステムにより前記移動局に送信されることを特徴とする請求項4記載の方法。
6. 前記パラメータデータを測定するステップは、第1目的システムの適用範囲内において、最小電力閾値が超えられたか測定するステップを具備することを特

徴とする請求項 2 記載の方法。

7. 前記サーチリストを前記オリジナルシステムから前記移動局に送信するステップを更に具備することを特徴とする請求項 1 記載の方法。

8. 移動局がオリジナルシステムの適用範囲から少なくとも 1 つの目的システムの適用範囲に移動する無線通信システムに、ハンドオフを提供する方法であって、前記オリジナルシステムにおいて、第 1 目的システムを予想し、前記移動局により、前記第 1 目的システムを獲得しようと試みるステップと、前記第 1 目的システムへの接続の失敗に基づいて、代替の目的システムをサーチし、

前記サーチにより判明した前記代替の目的システムへの前記移動局の接続を試行し、

前記サーチにより判明した前記代替の目的システムへの接続の失敗に基づいて、前記オリジナルシステムに再結合することを特徴とする方法。

9. 前記移動局により、前記第 1 目的システムからの最小の初期信号を測定することを含むことを特徴とする請求項 8 記載の方法。

10. 前記第 1 目的システムへ接続する試行は、前記最小の初期信号の検出に基づいていることを特徴とする請求項 9 記載の方法。

11. 前記最小の初期信号はパイロット信号であることを特徴とする請求項 9 記載の方法。

12. 前記代替の目的システムのサーチは、前記移動局にて最小の第 2 信号を測定することを含むことを特徴とする請求項 8 記載の方法。

13. 前記移動局を前記代替の目的システムへ接続する試行は、前記最小の第 2

信号の検出に基づいていることを特徴とする請求項12記載の方法。

14. 前記オリジナルシステムに再結合することは、前記最小の第2信号の検出の失敗に基づいていることを特徴とする請求項12記載の方法。

15. 前記最小の第2信号は電力信号であることを特徴とする請求項12記載の方法。

16. 前記オリジナルシステムによる第1目的システムの前記予想に基づく、第1目的システムのサーチリストを、前記移動局にて受信することを更に具備することを特徴とする請求項8記載の方法。

17. 前記オリジナルシステムによる第2目的システムの前記予想に基づく、第2目的システムのサーチリストを、前記移動局にて受信することを特徴とする請求項8記載の方法。

18. 移動局が第1周波数で動作しているオリジナルシステムの適用範囲から、第2周波数で動作している目的システムの適用範囲に移動する無線通信システムにおいて、前記オリジナルシステムから前記目的システムへのハンドオフを提供する方法であって、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセットを予想し、

前記オリジナルシステムから前記移動局へ、前記少なくとも一つのPNオフセットに関するサーチパラメータのセットを前記第1周波数で送信し、

前記移動局にて、前記目的システムの利用可能性を前記サーチパラメータデータのセットに従って判断し、

前記移動局から前記目的システムへ、前記移動局にて測定された前記少なくとも一つのPNオフセットに関する信号受信強度を示すメッセージを送信し、

前記オリジナルシステムにて、獲得パラメータのセットを、前記移動局からのメッセージに従って発生し、及び

前記移動局にて、前記獲得パラメータのセットに従って、前記目的システムを獲得する試行を行うことを特徴とする方法。

19. 前記発生は、前記オリジナルシステムにて、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセットの新たなセットを選択することを更に具備することを特徴とする請求項18記載の方法。

20. 前記試行は、前記移動局にて、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセットの新たなセットを選択することを更に具備することを特徴とする請求項18記載の方法。

21. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット、及び最小トータル受信パイロット値を受信し、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて受信された前記少なくとも一つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを判断し、

前記判断されたパイロットエネルギーと、前記最小トータル受信パイロット値とを比較し

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記比較に基づくメッセージを送信することを特徴とする方法。

22. 前記メッセージは前記判断されたパイロットエネルギーを具備することを特徴とする請求項21記載の方法。

23. 前記受信は、失敗したハードハンドオフの試行に続き、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを、前記オリジナルシステムから受信することを更に具備することを特徴とする請求項21記載の方法。

24. 前記送信は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項23記載の方法。

25. 前記比較に基づいて、前記第2周波数にてサーチを行うことを更に具備することを特徴とする請求項21記載の方法。

26. 前記サーチの実行は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項25記載の方法。

27. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び受信電力閾値を前記オリジナルシステムから受信し、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて受信された前記少なくとも一つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを判断し、

前記移動局により前記第2周波数で受信された帯域内エネルギー (in-band energy) を測定し、

前記判断された帯域内エネルギーと前記受信された電力閾値を比較し、及び

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記比較に基づくメッセージを送信することを特徴とする方法。

28. 前記メッセージは前記測定された帯域内エネルギーを具備することを特徴とする請求項27記載の方法。

29. 前記受信は、失敗したハードハンドオフの試行に続き、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを、前記オリジナルシステムから受信することを具備することを特徴とする請求項27記載の方法。



30. 前記送信は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項29記載の方法。

31. 前記比較に基づいて、前記第2周波数にてサーチを行うことを更に具備することを特徴とする請求項27記載の方法。

32. 前記サーチの実行は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項31記載の方法。

33. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び最小トータル受信パイロット値を送信し、

前記オリジナルシステムから前記移動局へ、前記移動局が前記目的システムへのハードハンドオフを行うよう指示するメッセージを送信し、

前記オリジナルシステムにて、前記移動局から、前記移動局により前記第2周波数で測定されたトータル受信パイロット値に基づくメッセージを受信し、及び

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも一つのPNオフセットとは異なる値を有する少なくとも一つの調整されたPNオフセットを、前記移動局に送信することを特徴とする方法。

34. 前記移動局への送信は、ハードハンドオフの試行の失敗の後に、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを送信することを更に具備することを特徴とする請求項33記載の方法。

35. 前記メッセージは前記第2周波数で行われたサーチからの測定値を更に具備することを特徴とする請求項33記載の方法。

36. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び受信電力閾値を前記移動局へ送信し、

前記オリジナルシステムにて、前記移動局から、前記移動局により前記第2周波数で測定されたトータル受信電力に基づくメッセージを受信し、及び

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも一つのPNオフセットとは異なる値を有する少なくとも一つの調整されたPNオフセットを前記移動局に送信することを特徴とする方法。

37. 前記移動局への送信は、失敗したハードハンドオフの試行の後、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを送信することを更に具備することを特徴とする請求項36記載の方法。

38. 前記メッセージは前記第2周波数で行われたサーチからの測定値を更に具備することを特徴とする請求項36記載の方法。

39. 移動局装置であって、周波数制御信号に基づいて少なくとも2つのシステム周波数の一方に同調する受信器と、制御プロセッサとを具備し、

前記制御プロセッサは、

オリジナルシステムに関する第1周波数に同調するよう前記受信器に指示するための前記周波数制御信号を発生し、

前記オリジナルシステムから、第1周波数で、目的システムに関する少なくとも1つのPNオフセット及び最小トータル受信パイロット値を受信し、

前記目的システムに関する第2周波数に同調するよう前記受信器に指示し、

前記第2周波数で測定されたパイロットエネルギーと前記最小トータル受信パイロット値とを比較し、比較結果を発生し、

前記比較結果に基づいて、前記受信器に前記第1周波数に再び同調するよう指示し、

前記比較結果に基づいて、前記オリジナルシステムにメッセージを発生すること  
を特徴とする移動局装置。

40. 前記メッセージは、前記第2周波数で測定された前記パイロットエネルギー  
を具備することを特徴とする請求項39記載の移動局装置。

41. 前記制御プロセッサは更に、失敗したハードハンドオフの試行の後に、前  
記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを、前記オリジナルシステムか  
ら受信するように構成されていることを特徴とする請求項39記載の移動局装  
置。

42. 前記制御プロセッサからのコマンドに基づいて、前記第2周波数でサーチ  
を実行するサーチャーを更に具備し、前記制御プロセッサは前記サーチャーに、  
前記指示に基づいてサーチを実行するよう指示することを特徴とする請求項4  
1記載の移動局装置。

43. 移動局装置であって、周波数制御信号に基づいて少なくとも2つのシステ  
ム周波数の一方に同調する受信器と、制御プロセッサとを具備し、

前記制御プロセッサは、

オリジナルシステムに関する第1周波数に同調するよう前記受信器に指示す  
るための前記周波数制御信号を発生し、

前記オリジナルシステムから、第1周波数で、目的システムに関する少なくと  
も1つのPNオフセット及び受信電力閾値を受信し、

前記目的システムに関する第2周波数に同調するよう前記受信器に指示し、

前記第2周波数で測定された受信電力と前記受信電力閾値とを比較して比較  
結果を発生し、

該比較結果に基づいて、前記受信器に前記第1周波数に再び同調するよう指示  
し、

前記オリジナルシステムに、前記比較結果に基づくメッセージを発生すること

を特徴とする移動局装置。

44. 前記メッセージは、前記第2周波数で測定された前記パイロットエネルギーを具備することを特徴とする請求項43記載の移動局装置。

45. 前記制御プロセッサは、失敗したハードハンドオフの試行の後に、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを、前記オリジナルシステムから受信するように構成されていることを特徴とする請求項43記載の移動局装置。

46. 前記制御プロセッサからのコマンドに基づいて、前記第2周波数でサーチを実行するサーチャーを更に具備し、前記制御プロセッサは前記サーチャーに、前記指示に基づいてサーチを実行するよう指示することを特徴とする請求項45記載の移動局装置。

47. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

目的システムへの前記移動局のハードハンドオフを指示する第1メッセージを前記オリジナルシステムから受信し、

前記移動局にて前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて、前記第2周波数で受信されるトータル受信パイロットエネルギーを測定し、及び

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記トータル受信パイロットエネルギーに基づく第2メッセージを送信することを特徴とする方法。

48. ハードハンドオフに失敗した場合、前記オリジナルシステムから、前記移動局に対する指示を含むパラメータセットを受信することを更に具備することを特徴とする請求項47記載の方法。

49. 前記第2メッセージは、前記第2周波数で行われたサーチによる測定値を

含むことを特徴とする請求項47記載の方法。

50. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの移動局のハンドオフを提供する方法であって、

目的システムへの前記移動局のハードハンドオフを指示する第1メッセージを前記オリジナルシステムから受信し、

前記移動局にて前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて、前記第2周波数で受信されるトータル受信電力を測定し、及び

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記トータル受信電力に基づく第2メッセージを送信することを特徴とする方法。

51. ハードハンドオフに失敗した場合、前記オリジナルシステムから、前記移動局に対する指示を含むパラメータセットを受信することを更に具備することを特徴とする請求項50記載の方法。

52. 前記第2メッセージは、前記第2周波数で行われたサーチによる測定値を含むことを特徴とする請求項50記載の方法。

53. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの、移動局のハンドオフを提供する方法を実施するためのコンピュータ実行可能命令を含むコンピュータリーダブルな媒体であって、前記方法は、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも1つのPNと最小トータル受信パイロット値を受信し、

前記移動局を前記第2周波数に同調させ、

前記少なくとも1つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを前記移動局にて判断し、

前記判断されたパイロットエネルギーと、前記最小トータル受信パイロット値と

を比較し、及び

前記移動局から前記目的システムへ、前記比較に基づくメッセージを送信することを含む、ことを特徴とするコンピュータリーダブルな媒体。

54. 前記メッセージは前記判断されたパイロットエネルギーを含むことを特徴とする請求項53記載のコンピュータリーダブルな媒体。

55. ハードハンドオフの失敗に続いて、前記オリジナルシステムから、前記移動局に対する指示を含むパラメータセットを受信することを更に具備することを特徴とする請求項53記載のコンピュータリーダブルな媒体。

56. 前記送信は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項55記載のコンピュータリーダブルな媒体。

57. 前記比較に基づいて第2周波数でサーチを行うことを更に具備することを特徴とする請求項53記載のコンピュータリーダブルな媒体。

58. 前記サーチは、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項57記載のコンピュータリーダブルな媒体。

59. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの、移動局のハンドオフを提供する方法を実施するためのコンピュータ実行可能命令を含むコンピュータリーダブルな媒体であって、前記方法は、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも1つのPNと受信電力閾値を受信し、

前記移動局を前記第2周波数に同調させ、

前記少なくとも1つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを前記移動局にて判断し、

前記第2周波数で前記移動局により受信された帯域内エネルギーを測定し、  
前記測定された帯域内エネルギーと、前記受信電力閾値とを比較し、及び  
前記移動局から前記目的システムへ、前記比較に基づくメッセージを送信する  
ことを含むことを特徴とするコンピュータリーダブルな媒体。

60. 前記メッセージは前記測定された帯域内エネルギーを具備することを特徴とする請求項59記載のコンピュータリーダブルな媒体。

61. 前記受信は、ハードハンドオフの試行失敗に続いて、前記オリジナルシステムから、前記移動局に対する指示を含む他のパラメータセットを受信することを更に具備することを特徴とする請求項59記載のコンピュータリーダブルな媒体。

62. 前記送信は、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項61記載のコンピュータリーダブルな媒体。

63. 前記比較に基づいて第2周波数でサーチを行うことを更に具備することを特徴とする請求項59記載のコンピュータリーダブルな媒体。

64. 前記サーチは、前記指示に基づいていることを特徴とする請求項63記載のコンピュータリーダブルな媒体。

65. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの、移動局のハンドオフを提供する方法を実施するためのコンピュータ実行可能命令を含むコンピュータリーダブルな媒体であって、前記方法は、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び最小トータル受信パイロット値を送信し、

前記オリジナルシステムから前記移動局へ、前記移動局が前記目的システムへ

のハードハンドオフを行うよう指示するメッセージを送信し、

前記オリジナルシステムにて、前記移動局から、前記移動局により前記第2周波数で測定されたトータル受信パイロット値に基づくメッセージを受信し、及び

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも一つのPNオフセットとは異なる値を有する、少なくとも一つの調整されたPNオフセットを前記移動局に送信することを特徴とするコンピュータリーダブルな媒体。

66. 前記移動局への送信は、ハードハンドオフの試行の失敗の後に、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを送信することを更に具備することを特徴とする請求項65記載のコンピュータリーダブルな媒体。

67. 前記メッセージは前記第2周波数で行われたサーチからの測定値を更に具備することを特徴とする請求項65記載のコンピュータリーダブルな媒体。

68. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの、移動局のハンドオフを提供する方法を実施するためのコンピュータ実行可能命令を含むコンピュータリーダブルな媒体であって、前記方法は、

前記オリジナルシステムから、前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び受信電力閾値を前記移動局へ送信し、

前記オリジナルシステムにて、前記移動局から、前記移動局により前記第2周波数で測定されたトータル受信電力に基づくメッセージを受信し、及び

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも一つのPNオフセットとは異なる値を有する少なくとも一つの調整されたPNオフセットを前記移動局に送信することを特徴とする請求項記載のコンピュータリーダブルな媒体。

69. 前記移動局への送信は、失敗したハードハンドオフの試行の後、前記移動局への指示を含む追加パラメータのセットを送信することを更に具備することを特徴とする請求項68記載のコンピュータリーダブルな媒体。



70. 前記メッセージは前記第2周波数で行われたサーチからの測定値を更に含むことを特徴とする請求項68記載のコンピュータリーダブルな媒体。

71. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへのハンドオフを実行するデジタル信号処理装置であって、メモリと該メモリと接続されたデジタル信号処理ユニットとを具備し、

前記デジタル信号処理ユニットは、命令を実行することにより、

前記目的システムから、前記移動局に前記目的システムへのハードハンドオフを行なわせるための第1メッセージを受信し、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて、前記第2周波数で受信されたトータル受信電力を測定し、

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記トータル受信電力に基づく第2メッセージを送信することで、前記ハンドオフを行うことを特徴とするデジタル信号処理装置。

72. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへのハンドオフを実行するデジタル信号処理装置であって、メモリと該メモリと接続されたデジタル信号処理ユニットを具備し、

前記デジタル信号処理ユニットは、命令を実行することにより、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット及び最小トータル受信パイロット値を受信し、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調し、

前記移動局にて受信された前記少なくとも一つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを判断し、

前記判断されたパイロットエネルギーと、前記最小トータル受信パイロット値とを比較し

前記移動局から前記オリジナルシステムへ、前記比較に基づくメッセージを送信することで、前記ハンドオフを行うことを特徴とするデジタル信号処理装置。

73. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへのハンドオフを実行する移動局装置であって、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット、及び最小トータル受信パイロット値を受信する手段と、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調する手段と、

前記移動局にて受信された前記少なくとも一つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを判断する手段と、

前記判断されたパイロットエネルギーと、前記最小トータル受信パイロット値とを比較する手段、及び

前記オリジナルシステムへ、前記比較に基づくメッセージを送信する手段、を具備することを特徴とする移動局装置。

74. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへのハンドオフを実行する移動局装置であって、

前記目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット、及び受信電力閾値を受信する手段と、

前記移動局にて、前記第2周波数に同調する手段と、

前記移動局にて受信された前記少なくとも一つのPNオフセットに関するパイロットエネルギーを判断する手段と、

前記移動局により前記第2周波数で受信された帯域内エネルギーを測定する手段と、

前記判断された帯域内エネルギーと、前記受信電力閾値とを比較する手段、及び

前記オリジナルシステムへ、前記比較に基づくメッセージを送信する手段、を具備することを特徴とする移動局装置。

75. 通信システム装置であって、

移動局へ、第1周波数にて、第2周波数で動作する目的システムに関する少なくとも一つのPNオフセット、及び最小トータル受信パイロット値を送信する手

段と、

前記第2周波数で前記移動局により測定されたトータル受信パイロットに基づくメッセージを、前記移動局から受信する手段と、

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも1つのPNオフセットとは異なる値を有する、少なくとも1つの調整されたPNオフセットを、前記移動局へ送信する手段と、

を具備することを特徴とする通信システム装置。

76. 第1周波数で動作しているオリジナルシステムから、第2周波数で動作している目的システムへの、移動局のハンドオフを提供する方法を具備する通信システム装置であって、

移動局へ、第1周波数にて、第2周波数で動作する目的システムに関する少なくとも1つのPNオフセット、及び受信電力閾値を送信する手段と、

前記第2周波数で前記移動局により測定された受信電力に基づくメッセージを、前記移動局から受信する手段と、

前記メッセージに基づいて、前記少なくとも1つのPNオフセットとは異なる値を有する、少なくとも1つの調整されたPNオフセットを、前記移動局へ送信する手段と、

を具備することを特徴とする通信システム装置。