

【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1区分

【発行日】平成28年11月4日(2016.11.4)

【公表番号】特表2016-502652(P2016-502652A)

【公表日】平成28年1月28日(2016.1.28)

【年通号数】公開・登録公報2016-006

【出願番号】特願2015-539633(P2015-539633)

【国際特許分類】

G 01 S 5/02 (2010.01)

H 04 W 16/20 (2009.01)

【F I】

G 01 S 5/02 Z

H 04 W 16/20

【手続補正書】

【提出日】平成28年9月12日(2016.9.12)

【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】

デジタルフロアプランマップ上にアクセスポイント(AP)を配置するための方法であつて、前記方法は、

フロアプランマップおよび前記フロアプランマップ上に記録された複数のAPのための位置情報を受信することと、ここで、前記複数のAPは前記フロアプランマップによって表されるメニューにおいて物理的に配置される、

前記複数のAPに関連付けられた複数のコンベンションにアクセスすることと、ここで、前記複数のコンベンションは、前記複数のAPの位置およびタイプを識別するために使用される、

前記複数のコンベンション内の第1のコンベンションを使用して識別された位置において前記デジタルフロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第1のAPを自動的に配置することと、

前記複数のコンベンション内の第2のコンベンションを使用して識別された位置において前記デジタルフロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第2のAPを自動的に配置することと、ここで、前記第1のAPは、前記第2のAPとは異なり、前記第1のコンベンションは、前記第2のコンベンションとは異なる、

を備える、方法。

【請求項2】

前記複数のコンベンションのうちの1つは、緯度/経度座標を備え、前記複数のAPのための位置情報を受信することは、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの緯度/経度座標を受信すること、をさらに備える、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記複数のコンベンションのうちの1つは、前記フロアプランの視覚マップにAP位置の視覚表示を提供することを備え、前記複数のAPのための位置情報を受信することは、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの少なくとも1つの視覚位置を含む視覚マップを受信すること、

をさらに備える、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記複数の A P における少なくとも 2 つの A P に共通の前記受信された位置情報内の少なくとも 1 つの属性を識別することと、

前記少なくとも 1 つの共通の属性に基づいて前記少なくとも 2 つの A P をグループ化することと、

をさらに備える、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記グループ化された A P に対してオペレーションを実行すること、

をさらに備える、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

ロケーションパフォーマンスへの影響に基づいて前記グループ化された A P にランクを割り当てることと、

前記グループ化された A P のロケーションパフォーマンスへの影響を評価するために前記ランクを分析することと、

前記ランクに基づいて前記デジタルフロアプランマップ上に前記グループ化された A P を配置することを拒否することと、

をさらに備える、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 7】

複数の A P を示す情報を受信することと、

前記複数の A P における第 1 の A P が、前記複数の A P における少なくとも第 2 の A P に対して冗長であるパフォーマンスカバレージを提供することを決定するために前記受信された情報を利用することと、

をさらに備える、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

少なくとも前記第 2 の A P に対して冗長なパフォーマンスカバレージを提供するものとして前記第 1 の A P にラベルを付けること、

をさらに備える、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記第 1 の A P が冗長なパフォーマンスカバレージを提供すると決定した後、前記第 1 の A P を前記デジタルフロアプランマップ上に配置されることから除去すること、

をさらに備える、請求項 8 に記載の方法。

【請求項 10】

デジタルフロアプランマップ上にアクセスポイント (A P) を配置するための装置であって、前記装置は、

フロアプランマップおよび前記フロアプランマップ上に記録された複数の A P のための位置情報を受信するための手段と、ここで、前記複数の A P は前記フロアプランマップによって表されるメニューにおいて物理的に配置される、

前記複数の A P に関連付けられた複数のコンベンションにアクセスするための手段と、ここで、前記複数のコンベンションは、前記複数の A P の位置およびタイプを識別するために使用される、

前記複数のコンベンション内の第 1 のコンベンションを使用して識別された位置において前記デジタルフロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 1 の A P を自動的に配置するための手段と、

前記複数のコンベンション内の第 2 のコンベンションを使用して識別された位置において前記デジタルフロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 2 の A P を自動的に配置するための手段と、ここで、前記第 1 の A P は、前記第 2 の A P とは異なり、前記第 1 のコンベンションは、前記第 2 のコンベンションとは異なる、

を備える、装置。

【請求項 11】

前記複数のコンベンションのうちの1つは、緯度／経度座標を備え、前記複数のAPのための位置情報を受信するための前記手段は、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの緯度／経度座標を受信するための手段

、
をさらに備える、請求項1_0に記載の装置。

【請求項1_2】

前記複数のコンベンションのうちの1つは、前記フロアプランの視覚マップにAP位置の視覚表示を提供するための手段を備え、前記複数のAPのための位置情報を受信するための手段は、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの少なくとも1つの視覚位置を含む視覚マップを受信するための手段、

をさらに備える、請求項1_1に記載の装置。

【請求項1_3】

前記複数のAPにおける少なくとも2つのAPに共通の前記受信された位置情報内の少なくとも1つの属性を識別するための手段と、

前記少なくとも1つの共通の属性に基づいて前記少なくとも2つのAPをグループ化するための手段と、

をさらに備える、請求項1_1に記載の装置。

【請求項1_4】

前記グループ化されたAPに対してオペレーションを実行するための手段、

をさらに備える、請求項1_3に記載の装置。

【請求項1_5】

デジタルフロアプランマップ上にアクセスポイント(AP)を配置するためのコンピュータプログラム製品であって、前記コンピュータプログラム製品は、プロセッサ読取可能な媒体上に存在し、請求項1乃至9のうちのいずれかのステップを実行するための命令を備える、コンピュータプログラム製品。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0062

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0062】

[0067] 様々な例が説明されてきた。これらおよび他の例は、以下の特許請求の範囲の範囲内にある。

以下に、本願出願の当初の特許請求の範囲に記載された発明を付記する。

[C1] フロアプランマップ上にアクセスポイント(AP)を配置するための方法であって、前記方法は、

フロアプランマップ上の複数のAPのための位置情報を受信することと、ここで、前記複数のAPのための前記受信された位置情報は、前記フロアプランマップ上の位置を識別するための複数のコンベンションに定められている、

前記複数のコンベンション内の第1のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第1のAPを自動的に配置することと、

前記複数のコンベンション内の第2のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第2のAPを自動的に配置することと、ここで、前記第1のAPは、前記第2のAPとは異なり、前記第1のコンベンションは、前記第2のコンベンションとは異なる、

を備える、方法。

[C2] 位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの1つは、緯度／経度座標を備え、前記フロアプランマップ上の前記複数のAPのための位置情報を受信するこ

とは、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの緯度/経度座標を受信すること、
をさらに備える、C1に記載の方法。

[C3] 前記複数の位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの1つは、
前記フロアプランの視覚マップにAP位置の視覚表示を提供することを備え、前記フロア
プランマップ上の前記複数のAPのための位置情報を受信することは、

前記複数のAPのうちの少なくとも1つのAPの少なくとも1つの視覚位置を含む視覚
マップを受信すること、

をさらに備える、C1に記載の方法。

[C4] 前記複数のAPにおける少なくとも2つのAPに共通の前記受信された位置情
報内の少なくとも1つの属性を識別することと、

前記少なくとも1つの共通の属性に基づいて前記少なくとも2つのAPをグループ化す
ることと、

をさらに備える、C1に記載の方法。

[C5] 前記グループ化されたAPに対してオペレーションを実行すること、
をさらに備える、C4に記載の方法。

[C6] ロケーションパフォーマンスへの影響に基づいて前記グループ化されたAPに
ランクを割り当てることと、

前記グループ化されたAPのロケーションパフォーマンスへの影響を評価するために前
記ランクを分析することと、

前記ランクに基づいて前記フロアプランマップ上に前記グループ化されたAPを配置す
ることを拒否することと、

をさらに備える、C4に記載の方法。

[C7] 複数のAPを示す情報を受信することと、

前記複数のAPにおける第1のAPが、前記複数のAPにおける少なくとも第2のAP
に対して冗長であるパフォーマンスカバレージを提供することを決定するために前記受信
された情報を利用することと、

をさらに備える、C1に記載の方法。

[C8] 少なくとも前記第2のAPに対して冗長なパフォーマンスカバレージを提供す
るものとして前記第1のAPにラベルを付けること、

をさらに備える、C7に記載の方法。

[C9] 前記第1のAPが冗長なパフォーマンスカバレージを提供すると決定した後、
前記第1のAPを前記フロアプランマップ上に配置されることから除去すること、

をさらに備える、C8に記載の方法。

[C10] フロアプランマップ上にアクセスポイント(AP)を配置するように構成さ
れた装置であって、前記装置は、

フロアプランマップ上の複数のAPのための位置情報を受信するように構成された受信
機と、ここで、前記複数のAPのための前記受信された位置情報は、前記フロアプランマ
ップ上の位置を識別するための複数のコンベンションに定められている、

前記複数のコンベンション内の第1のコンベンションを使用して識別された位置にお
いて前記フロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第1のAPを自動的に配置し、

前記複数のコンベンション内の第2のコンベンションを使用して識別された位置にお
いて前記フロアプランマップ上に前記複数のAPのうちの第2のAPを自動的に配置し、
ここで、前記第1のAPは、前記第2のAPとは異なり、前記第1のコンベンションは、
前記第2のコンベンションとは異なる、

ように構成されたプロセッサと、

を備える、装置。

[C11] 位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの1つは、緯度/経
度座標を備える、C10に記載の装置。

[C12] 前記複数の位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの1つは

、少なくとも 1 つの A P 位置の視覚表示を有する前記フロアプランの視覚マップを備える、C 1 1 に記載の装置。

[C 1 3] 前記プロセッサは、

前記複数の A P における少なくとも 2 つの A P に共通の前記受信された位置情報内の少なくとも 1 つの属性を識別し、

前記少なくとも 1 つの共通の属性に基づいて前記少なくとも 2 つの A P をグループ化する、

ようにさらに構成される、C 1 0 に記載の装置。

[C 1 4] 前記プロセッサは、

前記少なくとも 1 つの共通の属性を利用して前記少なくとも 2 つの A P に対してオペレーションを実行する、

ようにさらに構成される、C 1 3 に記載の装置。

[C 1 5] 前記プロセッサは、

前記複数の A P における前記第 1 の A P が、前記複数の A P における少なくとも第 2 の A P に対して冗長であるパフォーマンスカバレージを提供することを決定するために前記受信された情報を利用する、

ようにさらに構成される、C 1 0 に記載の装置。

[C 1 6] 前記プロセッサは、

少なくとも前記第 2 の A P に対して冗長なパフォーマンスカバレージを提供するものとして前記第 1 の A P にラベルを付ける、

ようにさらに構成される、C 1 5 に記載の装置。

[C 1 7] 前記プロセッサは、

前記第 1 の A P が冗長なパフォーマンスカバレージを提供すると決定した後、前記第 1 の A P を前記フロアプランマップ上に配置されることから除去する、

ようにさらに構成される、C 1 6 に記載の装置。

[C 1 8] フロアプランマップ上にアクセスポイント (A P) を配置するための装置であって、前記装置は、

フロアプランマップ上の複数の A P のための位置情報を受信するための手段と、ここで、前記複数の A P のための前記受信された位置情報は、前記フロアプランマップ上の位置を識別するための複数のコンベンションに定められている、

前記複数のコンベンション内の第 1 のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 1 の A P を自動的に配置するための手段と、

前記複数のコンベンション内の第 2 のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 2 の A P を自動的に配置するための手段と、ここで、前記第 1 の A P は、前記第 2 の A P とは異なり、前記第 1 のコンベンションは、前記第 2 のコンベンションとは異なる、

を備える、装置。

[C 1 9] 位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの 1 つは、緯度 / 経度座標を備え、前記フロアプランマップ上の前記複数の A P のための位置情報を受信するための前記手段は、

前記複数の A P のうちの少なくとも 1 つの A P の緯度 / 経度座標を受信するための手段、

をさらに備える、C 1 8 に記載の装置。

[C 2 0] 前記複数の位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの 1 つは、前記フロアプランの視覚マップに A P 位置の視覚表示を提供するための手段を備え、前記フロアプランマップ上の前記複数の A P のための位置情報を受信するための手段は、

前記複数の A P のうちの少なくとも 1 つの A P の少なくとも 1 つの視覚位置を含む視覚マップを受信するための手段、

をさらに備える、C 1 8 に記載の装置。

[C 2 1] 前記複数の A P における少なくとも 2 つの A P に共通の前記受信された位置情報内の少なくとも 1 つの属性を識別するための手段と、

前記少なくとも 1 つの共通の属性に基づいて前記少なくとも 2 つの A P をグループ化するための手段と、

をさらに備える、C 1 8 に記載の装置。

[C 2 2] 前記グループ化された A P に対してオペレーションを実行するための手段、をさらに備える、C 2 1 に記載の装置。

[C 2 3] 口ケーションパフォーマンスへの影響に基づいて前記グループ化された A P にランクを割り当てるための手段と、

前記グループ化された A P の口ケーションパフォーマンスへの影響を評価するために前記ランクを分析するための手段と、

前記ランクに基づいて前記フロアプランマップ上に前記グループ化された A P を配置することを拒否するための手段と、

をさらに備える、C 2 1 に記載の装置。

[C 2 4] 複数の A P を示す情報を受信するための手段と、

前記複数の A P における第 1 の A P が、前記複数の A P における少なくとも第 2 の A P に対して冗長であるパフォーマンスカバレージを提供することを決定するために前記受信された情報を利用するための手段と、

をさらに備える、C 1 8 に記載の装置。

[C 2 5] 少なくとも前記第 2 の A P に対して冗長なパフォーマンスカバレージを提供するものとして前記第 1 の A P にラベルを付けるための手段、

をさらに備える、C 2 4 に記載の装置。

[C 2 6] 前記第 1 の A P が冗長なパフォーマンスカバレージを提供すると決定した後、前記第 1 の A P を前記フロアプランマップ上に配置されることから除去するための手段

をさらに備える、C 2 5 に記載の装置。

[C 2 7] フロアプランマップ上にアクセスポイント (A P) を配置するためのコンピュータプログラム製品であって、前記コンピュータプログラム製品は、プロセッサ読取可能な媒体上に存在し、

フロアプランマップ上の複数の A P のための位置情報を受信することと、ここで、前記複数の A P のための前記受信された位置情報は、前記フロアプランマップ上の位置を識別するための複数のコンベンションに定められている、

前記複数のコンベンション内の第 1 のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 1 の A P を自動的に配置することと、

前記複数のコンベンション内の第 2 のコンベンションを使用して識別された位置において前記フロアプランマップ上に前記複数の A P のうちの第 2 の A P を自動的に配置することと、ここで、前記第 1 の A P は、前記第 2 の A P とは異なり、前記第 1 のコンベンションは、前記第 2 のコンベンションとは異なる、

をプロセッサに行わせるように構成されたプロセッサ読取可能な命令を備える、コンピュータプログラム製品。

[C 2 8] 前記複数の位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの 1 つは、緯度 / 経度座標を備える、C 2 7 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 2 9] 前記複数の位置を識別するための前記複数のコンベンションのうちの 1 つは、少なくとも 1 つの A P 位置の視覚表示を有する前記フロアプランの視覚マップを備える、C 2 8 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 3 0] 前記命令は、

前記複数の A P における少なくとも 2 つの A P に共通の前記受信された位置情報内の少なくとも 1 つの属性を識別することと、

前記少なくとも 1 つの共通の属性に基づいて前記少なくとも 2 つの A P をグループ化す

ること、

を前記プロセッサに行わせるようにさらに構成される、C 2 7 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 3 1] 前記命令は、

前記少なくとも 1 つの共通の属性を利用して前記少なくとも 2 つの A P に対してオペレーションを実行すること、

を前記プロセッサに行わせるようにさらに構成される、C 3 0 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 3 2] 前記命令は、

前記複数の A P における前記第 1 の A P が、前記複数の A P における少なくとも第 2 の A P に対して冗長であるパフォーマンスカバレージを提供することを決定するために前記受信された情報を利用すること、

を前記プロセッサに行わせるようにさらに構成される、C 2 7 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 3 3] 前記命令は、

少なくとも前記第 2 の A P に対して冗長なパフォーマンスカバレージを提供するものとして前記第 1 の A P にラベルを付けること、

を前記プロセッサに行わせるようにさらに構成される、C 3 2 に記載のコンピュータプログラム製品。

[C 3 4] 前記命令は、

前記第 1 の A P が冗長なパフォーマンスカバレージを提供すると決定した後、前記第 1 の A P を前記フロアプランマップ上に配置されることから除去すること、

を前記プロセッサに行わせるようにさらに構成される、C 3 3 に記載のコンピュータプログラム製品。