

【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】 令和 7 年 5 月 1 日(2025.5.1)

【公開番号】 特開 2025-16564(P2025-16564A)
【公開日】 令和 7 年 2 月 4 日(2025.2.4)
【年通号数】 公開公報(特許)2025-021
【出願番号】 特願 2024-187348(P2024-187348)
【国際特許分類】

G 0 1 S 13/52(2006.01)

H 0 4 W 4/38(2018.01)

H 0 4 W 24/10(2009.01)

【F I】

G 0 1 S 13/52

H 0 4 W 4/38

H 0 4 W 24/10

【手続補正書】

【提出日】 令和 7 年 4 月 22 日(2025.4.22)

【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】

伝送アンテナと、受信アンテナと、命令を実行するように構成された少なくとも 1 つのプロセッサと、を含むセンシングレスポндаによって実行される動きセンシングのための方法であって、

前記少なくとも 1 つのプロセッサによって、時間遅延フィルタを含むセンシング構成をセンシングイニシエータから受信することと、

時間領域チャネル表現情報を取得することと、

前記時間遅延フィルタに従って、前記時間領域チャネル表現情報の 1 つ以上の時間領域パルスを選択された時間領域パルスとして選択することと、

前記選択された時間領域パルスに従って、ビットマップを生成することと、

少なくとも前記ビットマップ及び前記選択された時間領域パルスを含むセンシング測定報告を生成することと、を含む、方法。

【請求項 2】

前記伝送アンテナを介して、前記センシング測定報告を前記センシングイニシエータに伝送することを更に含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記選択された時間領域パルスは、更に振幅マスクに従って決定され、

前記振幅マスクは、時間領域パルス選択について最小の振幅及び最大の振幅の一方又は両方を含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

前記振幅マスクは、最小振幅マスク及び最大振幅マスクのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 3 に記載の方法。

【請求項 5】

前記選択された時間領域パルスは、前記時間遅延フィルタによって定義された期間内に時間遅延を有することに基づいて決定される、請求項 1 に記載の方法。

10

20

30

40

50

【請求項 6】

前記時間遅延フィルタは最大時間遅延を含み、前記選択された時間領域パルスは、前記最大時間遅延よりも小さい時間遅延を有する、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記時間遅延フィルタのための時間 0 基準点を決定することを更に含む、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記時間 0 基準点は、センシング伝送が検出される第 1 の時点又はセンシング伝送が予想される第 1 の時点に従って決定される、請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記時間領域チャネル表現情報は、前記センシングイニシエータと前記センシングレスポンダとの間の少なくとも 1 つのセンシング伝送に基づいて決定される、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記ビットマップは、前記センシング測定報告に含まれる前記時間領域チャネル表現情報内の前記選択された時間領域パルスのロケーションを表す、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 11】

動きセンシングのためのシステムであって、

伝送アンテナと、受信アンテナと、少なくとも 1 つのプロセッサと、を含むセンシングレスポンダを備え、

前記少なくとも 1 つのプロセッサは、

前記少なくとも 1 つのプロセッサによって、時間遅延フィルタを含むセンシング構成をセンシングイニシエータから受信することと、

時間領域チャネル表現情報を取得することと、

前記時間遅延フィルタに従って、前記時間領域チャネル表現情報の 1 つ以上の時間領域パルスを選択された時間領域パルスとして選択することと、

前記選択された時間領域パルスに従って、ビットマップを生成することと、

少なくとも前記ビットマップ及び前記選択された時間領域パルスを含むセンシング測定報告を生成することと、を行うための命令を実行するように構成されている、システム。

【請求項 12】

前記少なくとも 1 つのプロセッサは、前記伝送アンテナを介して、前記センシング測定報告を前記センシングイニシエータに伝送するように更に構成されている、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 13】

前記選択された時間領域パルスは、更に振幅マスクに従って決定され、

前記振幅マスクは、時間領域パルス選択について最小の振幅及び最大の振幅の一方又は両方を含む、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 14】

前記振幅マスクは、最小振幅マスク及び最大振幅マスクのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 13 に記載のシステム。

【請求項 15】

前記選択された時間領域パルスは、前記時間遅延フィルタによって定義された期間内に時間遅延を有することに基づいて決定される、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 16】

前記時間遅延フィルタは最大時間遅延を含み、前記選択された時間領域パルスは、前記最大時間遅延よりも小さい時間遅延を有する、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 17】

前記少なくとも 1 つのプロセッサは、前記時間遅延フィルタのための時間 0 基準点を決定するように更に構成されている、請求項 11 に記載のシステム。

10

20

30

40

50

【請求項 18】

前記時間 0 基準点は、センシング伝送が検出される第 1 の時点又はセンシング伝送が予想される第 1 の時点に従って決定される、請求項 17 に記載のシステム。

【請求項 19】

前記時間領域チャネル表現情報は、前記センシングイニシエータと前記センシングレスポндаとの間の少なくとも 1 つのセンシング伝送に基づいて決定される、請求項 11 に記載のシステム。

【請求項 20】

前記ビットマップは、前記センシング測定報告に含まれる前記時間領域チャネル表現情報内の前記選択された時間領域パルスのロケーションを表す、請求項 11 に記載のシステム。

10

20

30

40

50