

【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】令和6年11月13日(2024.11.13)

【国際公開番号】WO2022/125393
 【公表番号】特表2023-554263(P2023-554263A)
 【公表日】令和5年12月27日(2023.12.27)
 【年通号数】公開公報(特許)2023-244
 【出願番号】特願2023-533985(P2023-533985)
 【国際特許分類】

10

H 0 4 W 7 2 / 2 5 (2 0 2 3 . 0 1)
H 0 4 W 8 / 2 2 (2 0 0 9 . 0 1)
H 0 4 W 2 4 / 1 0 (2 0 0 9 . 0 1)
H 0 4 W 8 8 / 0 4 (2 0 0 9 . 0 1)
H 0 4 W 6 4 / 0 0 (2 0 0 9 . 0 1)

【F I】

H 0 4 W 7 2 / 2 5
 H 0 4 W 8 / 2 2
 H 0 4 W 2 4 / 1 0
 H 0 4 W 8 8 / 0 4
 H 0 4 W 6 4 / 0 0

20

【手続補正書】
 【提出日】令和6年11月5日(2024.11.5)
 【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】

30

【請求項1】

ワイヤレスインターフェースと、
 メモリと、
 前記ワイヤレスインターフェースおよび前記メモリに通信可能に結合されたプロセッサと、

を備える、第1のUE(ユーザ機器)であって、

前記プロセッサは、前記ワイヤレスインターフェースを介して、ネットワークエンティティに、前記第1のUEが前記第1のUEと第2のUEとの間でPRS(測位基準信号)を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出するように構成され、
 ここにおいて、

40

前記プロセッサは、前記ワイヤレスインターフェースを介して、前記第2のUEに、第1のPRSを送出するように構成される、または

前記プロセッサは、前記第2のUEから前記ワイヤレスインターフェースを介して受信された第2のPRSを測定するように構成される、または

それらの組合せである、第1のUE(ユーザ機器)。

【請求項2】

前記測位能力メッセージは、前記第1のUEが、前記第2のUEに前記第1のPRSを送出すること、または前記第2のUEからの前記第2のPRSを測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信/受信ポイント(TRP)を模倣するように構成されることをさらに示す、請求項1に記載の第1のUE。

50

【請求項 3】

前記プロセッサは、前記ネットワークエンティティに、予想基準信号時間差、または予想基準信号時間差不確実性、または1つまたは複数の擬似コロケーションパラメータ、またはそれらの任意の組合せを送出するようにさらに構成された、請求項 2 に記載の第 1 の UE。

【請求項 4】

前記プロセッサは、前記第 1 の UE が前記第 2 の UE の測位のためのアンカーポイントとして働くことが可能であるかどうかについての前記ネットワークエンティティから受信された要求に応答して、前記ネットワークエンティティに前記測位能力メッセージを送出するように構成された、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

10

【請求項 5】

前記プロセッサは、前記第 2 の UE に、実時間差、または前記第 1 の UE のロケーション、または前記第 1 の UE の前記ロケーションのロケーション不確実性、または前記第 1 の UE によって提供されたビーム角度、または前記第 1 の UE によって提供されたビーム形状、または前記第 1 の UE のモビリティステータス、またはそれらの任意の組合せを送出するようにさらに構成された、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

【請求項 6】

前記プロセッサは、前記第 1 の PRS を送出的ように構成され、前記第 1 の PRS は第 1 のサイドリンク PRS を備える、または

前記プロセッサは、前記第 2 の PRS を測定するように構成され、前記第 2 の PRS は第 2 のサイドリンク PRS を備える、または

20

それらの組合せである、

請求項 1 に記載の第 1 の UE。

【請求項 7】

前記ワイヤレスインターフェースおよび前記プロセッサは、前記第 2 の PRS を受信し、測定するようにさらに構成され、前記第 2 の PRS はアップリンク PRS を備える、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

【請求項 8】

前記プロセッサは、前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するために送信 / 受信ポイントによって使用されるプロトコルを使用して、前記ワイヤレスインターフェースを介して前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するようにさらに構成された、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

30

【請求項 9】

前記プロセッサは、前記測位測定報告中で、前記第 2 の UE に、送信 / 受信ポイント識別情報 (TRP ID) またはセル ID、またはそれらの組合せを送出するようにさらに構成された、請求項 8 に記載の第 1 の UE。

【請求項 10】

前記プロセッサは、前記第 2 の PRS の受信中に前記第 1 の UE において測定ギャップがない場合、前記第 1 の UE のダウンリンク帯域幅部分内の前記第 2 の PRS の一部分のみを処理するように構成された、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

40

【請求項 11】

前記プロセッサは、前記第 2 の PRS が前記第 1 の UE における測定ギャップと一致することに応答して、前記第 2 の PRS のすべてを処理するように構成された、請求項 1 に記載の第 1 の UE。

【請求項 12】

アンカーポイントとして第 1 の UE (ユーザ機器) を使用するための方法であって、

前記第 1 の UE からネットワークエンティティに、前記第 1 の UE が前記第 1 の UE と第 2 の UE との間で測位基準信号 (PRS) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出すること、を備え、

前記方法は、

50

前記第 1 の U E から前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送出すること、または
前記第 1 の U E において、前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定すること、または
それらの組合せ、
をさらに備える、方法。

【請求項 1 3】

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の U E が、前記第 2 の U E に前記第 1 の P R S を送出すること、または前記第 2 の U E からの前記第 2 の P R S を測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信 / 受信ポイント (T R P) を模倣するように構成されることを示す、請求項 1 2 に記載の方法。

10

【請求項 1 4】

第 1 の U E (ユーザ機器) であって、
ネットワークエンティティに、前記第 1 の U E が前記第 1 の U E と第 2 の U E との間で P R S (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出するための第 2 の送出手段、を備え、

前記第 1 の U E は、

前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送出するための第 1 の送出手段、または
前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定するための手段、または
それらの組合せ、

をさらに備える、第 1 の U E (ユーザ機器) 。

20

【請求項 1 5】

第 1 の U E (ユーザ機器) のプロセッサに、

ネットワークエンティティに、前記第 1 の U E が前記第 1 の U E と第 2 の U E との間で P R S (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出すること、を行わせるためのプロセッサ可読命令を備える非一時的プロセッサ可読記憶媒体であって、

前記非一時的プロセッサ可読記憶媒体は、

前記プロセッサに、前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送出することを行わせるためのプロセッサ可読命令、または

前記プロセッサに、前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定することを行

30

わせるためのプロセッサ可読命令、または

それらの組合せ、

をさらに備える、非一時的プロセッサ可読記憶媒体。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 1 7 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0 1 7 8】

[00191]値が第 1 のしきい値を超える (またはそれよりも大きい、またはそれを上回る) という記述は、その値が、第 1 のしきい値よりもわずかに大きい第 2 のしきい値を満たすかまたは超えるという記述と等価であり、たとえば、第 2 のしきい値は、コンピューティングシステムの分解能において第 1 のしきい値よりも高い 1 つの値である。値が第 1 のしきい値よりも小さい (またはそれ以内である、またはそれを下回る) という記述は、その値が、第 1 のしきい値よりもわずかに低い第 2 のしきい値よりも小さいかまたはそれに等しいという記述と等価であり、たとえば、第 2 のしきい値は、コンピューティングシステムの分解能において第 1 のしきい値よりも低い 1 つの値である。
以下に本願の出願当初の特許請求の範囲に記載された発明を付記する。

40

[C 1]

ワイヤレスインターフェースと、

50

メモリと、

前記ワイヤレスインターフェースおよび前記メモリに通信可能に結合されたプロセッサと、

を備える、第 1 の UE (ユーザ機器) であって、

前記プロセッサは、前記ワイヤレスインターフェースを介して、ネットワークエンティティに、前記第 1 の UE が前記第 1 の UE と第 2 の UE との間で PRS (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出するように構成され、
ここにおいて、

前記プロセッサは、前記ワイヤレスインターフェースを介して、前記第 2 の UE に、第 1 の PRS を送出手に構成される、または

前記プロセッサは、前記第 2 の UE から前記ワイヤレスインターフェースを介して受信された第 2 の PRS を測定するように構成される、または

それらの組合せである、第 1 の UE (ユーザ機器)。

[C 2]

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の UE が、前記第 2 の UE に前記第 1 の PRS を送出手、または前記第 2 の UE からの前記第 2 の PRS を測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信 / 受信ポイント (TRP) を模倣するように構成されることをさらに示す、C 1 に記載の第 1 の UE。

[C 3]

前記プロセッサは、前記ネットワークエンティティに、予想基準信号時間差、または予想基準信号時間差不確実性、または 1 つまたは複数の擬似コロケーションパラメータ、またはそれらの任意の組合せを送出するようにさらに構成された、C 2 に記載の第 1 の UE

[C 4]

前記プロセッサは、前記第 1 の UE が前記第 2 の UE の測位のためのアンカーポイントとして働くことが可能であるかどうかについての前記ネットワークエンティティから受信された要求に回答して、前記ネットワークエンティティに前記測位能力メッセージを送出するように構成された、C 1 に記載の第 1 の UE。

[C 5]

前記プロセッサは、前記第 2 の UE に、実時間差、または前記第 1 の UE のロケーション、または前記第 1 の UE の前記ロケーションのロケーション不確実性、または前記第 1 の UE によって提供されたビーム角度、または前記第 1 の UE によって提供されたビーム形状、または前記第 1 の UE のモビリティステータス、またはそれらの任意の組合せを送出するようにさらに構成された、C 1 に記載の第 1 の UE。

[C 6]

前記プロセッサは、前記第 1 の PRS を送出手に構成され、前記第 1 の PRS は第 1 のサイドリンク PRS を備える、または

前記プロセッサは、前記第 2 の PRS を測定するように構成され、前記第 2 の PRS は第 2 のサイドリンク PRS を備える、または

それらの組合せである、

C 1 に記載の第 1 の UE。

[C 7]

前記ワイヤレスインターフェースおよび前記プロセッサは、前記第 2 の PRS を受信し、測定するようにさらに構成され、前記第 2 の PRS はアップリンク PRS を備える、C 1 に記載の第 1 の UE。

[C 8]

前記プロセッサは、前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するために送信 / 受信ポイントによって使用されるプロトコルを使用して、前記ワイヤレスインターフェースを介して前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するようにさらに構成された、C 1 に記載の第 1 の UE。

10

20

30

40

50

[C 9]

前記プロセッサは、前記測位測定報告中で、前記第 2 の U E に、T R P I D (送信 / 受信ポイント識別情報) またはセル I D、またはそれらの組合せを送出するようにさらに構成された、C 8 に記載の第 1 の U E。

[C 1 0]

前記プロセッサは、前記第 2 の P R S の受信中に前記第 1 の U E において測定ギャップがない場合、前記第 1 の U E のダウンリンク帯域幅部分内の前記第 2 の P R S の一部分のみを処理するように構成された、C 1 に記載の第 1 の U E。

[C 1 1]

前記プロセッサは、前記第 2 の P R S が前記第 1 の U E における測定ギャップと一致することに応答して、前記第 2 の P R S のすべてを処理するように構成された、C 1 に記載の第 1 の U E。

[C 1 2]

アンカーポイントとして第 1 の U E (ユーザ機器) を使用するための方法であって、前記第 1 の U E からネットワークエンティティに、前記第 1 の U E が前記第 1 の U E と第 2 の U E との間で P R S (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出すること、を備え、

前記方法は、

前記第 1 の U E から前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送 out すること、または前記第 1 の U E において、前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定すること、または

それらの組合せ、

をさらに備える、方法。

[C 1 3]

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の U E が、前記第 2 の U E に前記第 1 の P R S を送 out すること、または前記第 2 の U E からの前記第 2 の P R S を測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信 / 受信ポイント (T R P) を模倣するように構成されることを示す、C 1 2 に記載の方法。

[C 1 4]

前記ネットワークエンティティに、予想基準信号時間差、または予想基準信号時間差不確実性、または 1 つまたは複数の擬似コロケーションパラメータ、またはそれらの任意の組合せを送 out することをさらに備える、C 1 3 に記載の方法。

[C 1 5]

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の U E が前記第 2 の U E の測位のための前記アンカーポイントとして働くことが可能であるかどうかについての前記ネットワークエンティティから受信された要求に応答して、前記ネットワークエンティティに送 out される、C 1 2 に記載の方法。

[C 1 6]

前記第 1 の U E から前記第 2 の U E に、実時間差、または前記第 1 の U E のロケーション、または前記第 1 の U E の前記ロケーションのロケーション不確実性、または前記第 1 の U E によって提供されたビーム角度、または前記第 1 の U E によって提供されたビーム形状、または前記第 1 の U E のモビリティステータス、またはそれらの任意の組合せを送 out することをさらに備える、C 1 2 に記載の方法。

[C 1 7]

前記第 1 の U E から前記第 2 の U E に、前記第 1 の P R S を送 out すること、前記第 1 の P R S は第 1 のサイドリンク P R S を備える、または

前記第 1 の U E において、前記第 2 の P R S を測定すること、前記第 2 の P R S は第 2 のサイドリンク P R S を備える、または

それらの組合せ

を備える、C 1 2 に記載の方法。

10

20

30

40

50

[C 1 8]

前記第 1 の U E において、前記第 2 の P R S を測定することを備え、前記第 2 の P R S はアップリンク P R S を備える、C 1 2 に記載の方法。

[C 1 9]

前記第 1 の U E から、前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するために送信 / 受信ポイントによって使用されるプロトコルを使用して、前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出することをさらに備える、C 1 2 に記載の方法。

[C 2 0]

前記測位測定報告は、T R P I D (送信 / 受信ポイント識別情報) またはセル I D またはそれらの組合せを含む、C 1 9 に記載の方法。

[C 2 1]

前記第 2 の P R S を測定することを備え、前記第 2 の P R S を測定することは、前記第 2 の P R S の受信中に前記第 1 の U E において測定ギャップがない場合、前記第 1 の U E のダウンリンク帯域幅部分内の前記第 2 の P R S の一部分のみを測定することを備える、C 1 2 に記載の方法。

[C 2 2]

前記第 2 の P R S を測定することを備え、前記第 2 の P R S を測定することは、前記第 2 の P R S が前記第 1 の U E における測定ギャップと一致することに対応して、前記第 2 の P R S のすべてを測定することを備える、C 1 2 に記載の方法。

[C 2 3]

第 1 の U E (ユーザ機器) であって、
ネットワークエンティティに、前記第 1 の U E が前記第 1 の U E と第 2 の U E との間で P R S (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出するための第 2 の送出手段、を備え、

前記第 1 の U E は、

前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送出手段のための第 1 の送出手段、または
前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定するための手段、または
それらの組合せ、

をさらに備える、第 1 の U E (ユーザ機器)。

[C 2 4]

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の U E が、前記第 2 の U E に前記第 1 の P R S を送出手段、または前記第 2 の U E から前記第 2 の P R S を測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信 / 受信ポイント (T R P) を模倣するように構成されることを示す、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

[C 2 5]

前記第 2 の送出手段は、前記ネットワークエンティティに、予想基準信号時間差、または予想基準信号時間差不確実性、または 1 つまたは複数の擬似コロケーションパラメータ、またはそれらの任意の組合せを送出手段のための手段を備える、C 2 4 に記載の第 1 の U E。

[C 2 6]

前記第 2 の送出手段は、前記第 1 の U E が前記第 2 の U E の測位のためのアンカーポイントとして働くことが可能であるかどうかについての前記ネットワークエンティティから受信された要求に対応して、前記ネットワークエンティティに前記測位能力メッセージを送出手段のための手段を備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

[C 2 7]

前記第 2 の U E に、実時間差、または前記第 1 の U E のロケーション、または前記第 1 の U E の前記ロケーションのロケーション不確実性、または前記第 1 の U E によって提供されたビーム角度、または前記第 1 の U E によって提供されたビーム形状、または前記第 1 の U E のモビリティステータス、またはそれらの任意の組合せを送出手段のための第 3 の送出手段をさらに備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

10

20

30

40

50

[C 2 8]

前記第 1 の U E は前記第 1 の送出手段を備え、前記第 1 の P R S は第 1 のサイドリンク P R S を備える、または

前記第 1 の U E は前記第 2 の P R S を測定するための前記手段を備え、前記第 2 の P R S は第 2 のサイドリンク P R S を備える、または

それらの組合せである、

C 2 3 に記載の第 1 の U E。

[C 2 9]

前記第 2 の P R S を測定するための前記手段を備え、前記第 2 の P R S はアップリンク P R S を備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

10

[C 3 0]

前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するために送信 / 受信ポイントによって使用されるプロトコルを使用して、前記ネットワークエンティティに測位測定報告を送出するための手段をさらに備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

[C 3 1]

前記測位測定報告は、T R P I D (送信 / 受信ポイント識別情報) またはセル I D またはそれらの組合せを含む、C 3 0 に記載の第 1 の U E。

[C 3 2]

前記第 2 の P R S を測定するための前記手段を備え、前記第 2 の P R S を測定するための前記手段は、前記第 2 の P R S の受信中に前記第 1 の U E において測定ギャップがない場合、前記第 1 の U E のダウンリンク帯域幅部分内の前記第 2 の P R S の一部分のみを測定するための手段を備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

20

[C 3 3]

前記第 2 の P R S を測定するための前記手段を備え、前記第 2 の P R S を測定するための前記手段は、前記第 2 の P R S が前記第 1 の U E における測定ギャップと一致することに対応して、前記第 2 の P R S のすべてを測定するための手段を備える、C 2 3 に記載の第 1 の U E。

[C 3 4]

第 1 の U E (ユーザ機器) のプロセッサに、

ネットワークエンティティに、前記第 1 の U E が前記第 1 の U E と第 2 の U E との間で P R S (測位基準信号) を転送することが可能であることを示す測位能力メッセージを送出すること、を行わせるためのプロセッサ可読命令を備える非一時的プロセッサ可読記憶媒体であって、

30

前記非一時的プロセッサ可読記憶媒体は、

前記プロセッサに、前記第 2 の U E に、第 1 の P R S を送出手段を行わせるためのプロセッサ可読命令、または

前記プロセッサに、前記第 2 の U E から受信された第 2 の P R S を測定することを行わせるためのプロセッサ可読命令、または

それらの組合せ、

をさらに備える、非一時的プロセッサ可読記憶媒体。

40

[C 3 5]

前記測位能力メッセージは、前記第 1 の U E が、前記第 2 の U E に前記第 1 の P R S を送出手段、または前記第 2 の U E からの前記第 2 の P R S を測定すること、またはそれらの組合せを行うために送信 / 受信ポイント (T R P) を模倣するように構成されることを示す、C 3 4 に記載の非一時的プロセッサ可読記憶媒体。

50