

【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28年1月28日(2016.1.28)

【公表番号】特表2015-524203(P2015-524203A)

【公表日】平成27年8月20日(2015.8.20)

【年通号数】公開・登録公報2015-052

【出願番号】特願2015-514983(P2015-514983)

【国際特許分類】

H 03 L 7/08 (2006.01)

H 04 L 7/033 (2006.01)

【F I】

H 03 L 7/08 M

H 04 L 7/033

【手続補正書】

【提出日】平成27年12月4日(2015.12.4)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

示されているように、システム100は、位相検出器105と、フィルタ110(たとえば第1のフィルタ)と、制御発振器115と、パターンエラー検出器120と、フィルタ125(たとえば第2のフィルタ)と、サンプラ130とを含む。位相検出器105およびパターンエラー検出器120は各々入力信号140を受けることができる。位相検出器105は、入力信号140を、制御発振器115の出力から得られた出力信号146と比較するように構成し得る。示されているように、出力信号146は位相検出器105の入力にフィードバックされる。位相検出器105は、入力信号140の各遷移を、制御発振器115からの出力信号146から求められた予測位相値と、比較することができる。位相検出器105は、入力信号140の位相を出力信号146の位相と比較して位相エラー信号142を生成するように構成し得る。位相エラー信号142は一般的に、入力信号140と出力信号146との間の位相差を特定する。

【手続補正2】

【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】

図2は、本明細書に開示される別の実施の形態に従う制御発振器200の代表的な実現を示すブロック図である。制御発振器200を用いることによって、2UIのPDUタイプのパターンベースのまたは決定論的歪を入力信号が有する場合に図1の制御発振器115を実現することができる。図2を参照して、制御発振器200は、加算器205と、累算器210と、オフセットモジュール215と、加算器220とを含み得る。本明細書を通して同一の要素は同様の番号を用いて示される。

【手続補正3】

【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】

加算器420は、フィルタリングされたパターンエラー信号150と中心周波数信号222の総和である信号428を生成することができ、この信号428をマルチプレクサ415に与えることができる。差分モジュール425は、フィルタリングされたパターンエラー信号150と中心周波数信号222とを受けることができる。差分モジュール425は、フィルタリングされたパターンエラー信号150を中心周波数信号222から減算することができる。差分モジュール425は、計算された差を示す出力として信号430を生成することができる。信号428は信号430よりも大きな値を特定することがわかる。