

【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 4 区分

【発行日】平成22年4月8日 (2010.4.8)

【公表番号】特表2009-514126(P2009-514126A)

【公表日】平成21年4月2日 (2009.4.2)

【年通号数】公開・登録公報2009-013

【出願番号】特願2006-518081(P2006-518081)

【国際特許分類】

G 1 1 B 20/10 (2006.01)

H 0 3 M 13/29 (2006.01)

G 1 1 B 20/18 (2006.01)

【F I】

G 1 1 B 20/10 3 2 1 Z

H 0 3 M 13/29

G 1 1 B 20/18 5 1 2 D

G 1 1 B 20/18 5 3 2 E

G 1 1 B 20/18 5 3 6 C

G 1 1 B 20/18 5 7 2 C

G 1 1 B 20/18 5 7 2 F

G 1 1 B 20/18 5 7 4 B

G 1 1 B 20/18 5 7 4 D

【誤訳訂正書】

【提出日】平成22年2月22日 (2010.2.22)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 0 2 0

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 0 2 0】

図 1 では収集及び水平方向パス 1 のブロック線図が示されている。入力側コントローラ 1 は入力側バッファ 2 においてブロック $EC C_n$ の 1 行をセーブする。入力側バッファ 2 のサイズは、有利には、現在の行を訂正している間に次に受信された行をセーブすることができるために、行あたりのバイトの数の少なくとも 2 倍である。入力側コントローラ 1 はストリーミング非連続性を検出する。1 行 (バイト / フレーム) より小さいどんな非連続性も入力側バッファ 2 において直ちに処理される。もし 1 行以上のストリーミング非連続性が検出されると、この情報が格納され、この行がデインターリーバ 4 によって S D R A M 3 の正しい位置に書き込まれる。1 行を完了した後で、入力側コントローラ 1 は水平方向シンドロームユニット 5 をスタートする。水平方向シンドロームユニット 5 は入力側バッファ 2 から行を読み出し、修正されたシンドローム及び消去多項式を計算する。キーソルバ及び $Chien$ ユニット (key solver and Chien unit) 6 は式を解き、エラー値及び位置を訂正ユニット 7 に転送する。最初の 10 個の収集エラーの位置は第 1 の消去メモリ 8 に格納される。訂正ユニット 7 は行毎にバイト単位でのアクセスで入力側バッファ 2 内のブロック $EC C_n$ のデータを訂正する。もし行が訂正不能であるならば、この行ナンバーは訂正不能とマーキングされる。それゆえ、ステータスビットが行に添付され、ステータスビットは取得された符号語が正しいか否かを示す。1 行の訂正の後で、入力側コントローラ 1 からの行ナンバー情報を考慮にいて、この行が外部 S D R A M 3 へとデインターリーバ 4 を介して転送される。必要ならば、デインターリーバ 4 は行単位で S D R A M 3 にジャンプして入力側コントローラ 1 により検出されたストリーミング非連続性を

訂正する。完全なブロック ECC_n の取得の後で、マルチパス訂正の第 2 のプロセスが開始される。「訂正不能」は次の直交プロセスに対して「消去」として使用される。