

【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3区分

【発行日】平成30年12月20日(2018.12.20)

【公表番号】特表2017-537392(P2017-537392A)

【公表日】平成29年12月14日(2017.12.14)

【年通号数】公開・登録公報2017-048

【出願番号】特願2017-525968(P2017-525968)

【国際特許分類】

G 06 F 12/00 (2006.01)

【F I】

G 06 F 12/00 5 7 2 A

G 06 F 12/00 5 9 7 U

【手続補正書】

【提出日】平成30年11月6日(2018.11.6)

【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】

第1のプロセッサおよび第2のプロセッサを含むシステムによるメモリへのアクセスを制御するための方法であって、前記メモリは、命令およびデータのために両方のプロセッサに対する共通のメモリとして使用され、両方のプロセッサが前記メモリから命令をフェッチし、前記方法は、

前記第1のプロセッサから前記第2のプロセッサにおいて前記メモリに記憶されるべきデータを受信するステップと、

前記第2のプロセッサによって前記第1のプロセッサの動作を無効化するステップと、

前記第2のプロセッサの割込みを無効化するステップと、

前記第2のプロセッサによって前記メモリに前記データを記憶するステップと、

前記第2のプロセッサの割込みを有効化するステップと、

前記第1のプロセッサを有効化するステップと

を含む、方法。

【請求項2】

前記第1のプロセッサの前記動作が無効化された期間を判定するステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記期間がしきい値時間よりも長い場合、前記第1のプロセッサのリセットを実行するステップをさらに含む、請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記第2のプロセッサを使用して前記第1のプロセッサの状態を監視するステップをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項5】

前記第1のプロセッサの前記状態がしきい値時間よりも長い間変化しない場合、前記第1のプロセッサのリセットを実行するステップをさらに含む、請求項4に記載の方法。

【請求項6】

前記システムが全地球航法衛星システム(GNSS)レシーバであり、前記第1のプロセッサが追跡動作を実行している、請求項1に記載の方法。

【請求項 7】

前記しきい値時間が50msである、請求項3に記載の方法。

【請求項 8】

前記しきい値時間が2秒である、請求項5に記載の方法。

【請求項 9】

前記第1のプロセッサおよび第2のプロセッサが、単一の集積回路パッケージ内にある、請求項1に記載の方法。

【請求項 10】

前記第1のプロセッサを無効化する前に前記第1のプロセッサの安定性を判定するステップと、前記プロセッサが安定である場合、前記第1のプロセッサを単に無効化するステップとをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項 11】

前記第1のプロセッサの前記安定性を判定するステップが、連続する位置計算の数をしきい値と比較するステップであって、前記連続する位置計算の数が前記しきい値を超える場合、前記第1のプロセッサが安定であると判定される、ステップを含む、請求項10に記載の方法。

【請求項 12】

前記第1のプロセッサの前記安定性を判定するステップが、前記第1のプロセッサが最後に無効化されて以来の時間をしきい値と比較するステップであって、前記時間が前記しきい値よりも長い場合、前記第1のプロセッサが安定であると判定される、ステップを含む、請求項10に記載の方法。

【請求項 13】

前記第1のプロセッサの前記安定性を判定するステップが、前記データを記憶することを完了するために次にスケジュールされたイベントの前に十分な時間が存在することを検証するステップを含む、請求項10に記載の方法。

【請求項 14】

記憶されるデータに優先度を割り当てるステップと、前記優先度によって少なくとも部分的に定義された順序でデータを記憶するステップとをさらに含む、請求項1に記載の方法。

【請求項 15】

請求項1に記載の方法を実行するように構成されるデュアルプロセッサデバイスであって、前記第1のプロセッサおよび前記第2のプロセッサと、前記メモリとの通信用のポートとを含む、デュアルプロセッサデバイス。