

【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 1 区分
 【発行日】平成 27 年 10 月 1 日 (2015.10.1)

【公表番号】特表 2014-529167 (P2014-529167A)
 【公表日】平成 26 年 10 月 30 日 (2014.10.30)
 【年通号数】公開・登録公報 2014-060
 【出願番号】特願 2014-526581 (P2014-526581)
 【国際特許分類】

H 0 5 B 37/02 (2006.01)

【F I】

H 0 5 B 37/02 F

【手続補正書】

【提出日】平成 27 年 8 月 13 日 (2015.8.13)

【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】

主電気ユニット及び周辺電気ユニットを含むシステムであって、前記主電気ユニットは前記システムを初期に制御する制御ユニットであり、前記周辺電気ユニットは前記主電気ユニットによって初期に制御され、前記主電気ユニット及び前記周辺電気ユニットは、低電力モードと高電力モードとの間で切替可能であり、

前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにある場合、前記主電気ユニットは、前記システムの制御権を前記周辺電気ユニットにハンドオーバーし、前記制御権がハンドオーバーされた後に前記高電力モードから前記低電力モードに切り替え、

前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにある場合、前記周辺電気ユニットは、前記主電気ユニットから前記制御権を受け取り、前記システムを制御する、システム。

【請求項 2】

前記主電気ユニットは、前記制御権が前記周辺電気ユニットにハンドオーバーされる条件を定める順方向ハンドオーバー規則を含み、前記主電気ユニットは、前記順方向ハンドオーバー規則によって定められる前記条件が満たされる場合に前記制御権を前記周辺電気ユニットにハンドオーバーする、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 3】

前記システムは、複数の周辺電気ユニットを含み、前記主電気ユニットは、前記高電力モードにある前記周辺電気ユニットの数が予め定められた数以下である場合、前記高電力モードにある 1 つ又は幾つかの周辺電気ユニットに前記制御権をハンドオーバーする、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 4】

前記システムは、複数の周辺電気ユニットを含み、前記主電気ユニットは、1 つの周辺電気ユニットだけが前記高電力モードにある場合、前記高電力モードにある前記 1 つの周辺電気ユニットに前記制御権をハンドオーバーする、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 5】

前記周辺電気ユニットが前記制御権を受け取った場合、前記周辺電気ユニットは、前記主電気ユニットに肯定応答を送り、前記主電気ユニットは、前記肯定応答を受け取った後に前記高電力モードから前記低電力モードに切り替わる、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 6】

前記周辺電気ユニットは、前記制御権が前記主電気ユニットに再びハンドオーバされる条件を定める逆方向ハンドオーバ規則を含み、前記周辺電気ユニットは、前記逆方向ハンドオーバ規則によって定められる前記条件が満たされる場合に前記制御権を再び前記主電気ユニットにハンドオーバする、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 7】

前記主電気ユニットが前記制御権を受け取った場合、前記主電気ユニットは、前記周辺電気ユニットに肯定応答を送り、前記周辺電気ユニットは、前記周辺電気ユニットが前記肯定応答を受け取るまで前記システムを制御し続ける、請求項 6 に記載のシステム。

【請求項 8】

前記主電気ユニットは、マイクロコントローラユニットであり、前記システムは、センサ、トランシーバ、インターフェイス、及び光源の少なくとも 1 つである 1 つ又は幾つかの周辺電気ユニットを含む、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 9】

前記主電気ユニットは、前記制御権を前記周辺電気ユニットにハンドオーバすると共に、制御規則をハンドオーバし、前記制御規則は、前記周辺電気ユニットによって行われる前記制御権を規定する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 10】

前記システムは、幾つかの周辺電気ユニットを含み、前記制御権を有する前記周辺電気ユニットによりどの要求がどの周辺電気ユニットに送られ得るのかを前記制御規則が定める、請求項 9 に記載のシステム。

【請求項 11】

前記システムは、幾つかの周辺電気ユニットを含み、前記周辺電気ユニットは、低電力モードと高電力モードとの間で切替可能であり、

1 つ又は幾つかの個々の前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにある場合、前記主電気ユニットは、前記システムの制御権を前記周辺電気ユニットの 1 つ又は幾つかにハンドオーバし、前記制御権がハンドオーバされた後に前記主電気ユニットを前記高電力モードから前記低電力モードに切り替え、

個々の前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにある場合、前記周辺電気ユニットは、それぞれの前記主電気ユニットから前記制御権を受け取り、前記システムを制御する、請求項 1 に記載のシステム。

【請求項 12】

主電気ユニット及び周辺電気ユニットを含むシステムの制御方法であって、前記主電気ユニットは前記システムを初期に制御する制御ユニットであり、前記周辺電気ユニットは前記主電気ユニットによって初期に制御され、前記主電気ユニット及び前記周辺電気ユニットは、低電力モードと高電力モードとの間で切替可能であり、

前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにある場合、前記主電気ユニットから前記システムの制御権を前記周辺電気ユニットにハンドオーバするステップと、

前記周辺電気ユニットが前記高電力モードにあり、前記主電気ユニットから前記制御権を受け取った場合、前記周辺電気ユニットによって前記システムを制御するステップと、

前記制御権がハンドオーバされた後に、前記高電力モードから前記低電力モードに前記主電気ユニットを切り替えるステップと、
を含む方法。

【請求項 13】

主電気ユニット及び周辺電気ユニットを含むシステムを制御するためのコンピュータプログラムであって、前記主電気ユニット及び前記周辺電気ユニットは、低電力モードと高電力モードとの間で切替可能であり、前記コンピュータプログラムが前記システムを制御するコンピュータ上で動作するときに、請求項 11 に記載された前記方法の前記ステップを実行する前記システムを実現するためのプログラムコード手段を有する、コンピュータプログラム。