

【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 23 年 6 月 30 日 (2011.6.30)

【公表番号】特表 2010-541377 (P2010-541377A)

【公表日】平成 22 年 12 月 24 日 (2010.12.24)

【年通号数】公開・登録公報 2010-051

【出願番号】特願 2010-526883 (P2010-526883)

【国際特許分類】

H 0 4 J 11/00 (2006.01)

【F I】

H 0 4 J 11/00 Z

【手続補正書】

【提出日】平成 23 年 5 月 16 日 (2011.5.16)

【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】

受信機において使う方法であって：

受信シンボルのシーケンスを与えるための信号を受信する段階であって、受信される信号はフレームを含むスーパーフレームを表し、各フレームは受信シンボルのグループを有し、各フレームは異なる初期位相を有していてもよい擬似ノイズ・シーケンスをもつヘッダを有する、段階と、

隣接し合う信号フレーム内の受信シンボルのグループの自己相関を取ることによって、前記スーパーフレーム内の各フレームについてのフレーム番号を決定する段階であって、自己相関を取られるシンボルは異なるフレーム・ヘッダの擬似ノイズ・シーケンスを含む、段階とを有する、
方法。

【請求項 2】

前記信号がデジタル・マルチメディア放送 地上波 (Digital Multimedia Broadcasting-Terrestrial) テレビジョン信号であり、前記決定する段階が、フレーム・ヘッダ・モード 1 およびフレーム・ヘッダ・モード 3 について実行される、請求項 1 記載の方法。

【請求項 3】

請求項 1 記載の方法であって、前記決定する段階が：

右シフト相関から最大右シフト相関値を判別し；

左シフト相関から最大左シフト相関値を判別し；

前記最大右シフト相関値の大きさが前記最大左シフト相関値の大きさ以上である場合には、前記最大右シフト相関値を使ってルックアップテーブルからフレーム番号を取得し；
そうでない場合には、前記最大左シフト相関値に負号を付けた値を使って、前記ルックアップテーブルからフレーム番号を取得することを含む、
方法。

【請求項 4】

受信シンボルのシーケンスを与えるための信号を受信し、ここで、受信される信号はフレームを含むスーパーフレームを表し、各フレームは受信シンボルのグループを有し、各フレームは異なる初期位相を有していてもよい擬似ノイズ・シーケンスをもつヘッダを有する、ダウンコンバータと；

隣接し合う信号フレーム内の受信シンボルのグループの自己相関を調べることによって、前記スーパーフレーム内の各信号フレームについてのフレーム番号を決定するプロセッサであって、自己相関を調べられるシンボルは異なるフレーム・ヘッダの擬似ノイズ・シーケンスを含む、プロセッサとを有する、
装置。

【請求項 5】

前記信号がデジタル・マルチメディア放送 地上波 (Digital Multimedia Broadcasting-Terrestrial) テレビジョン信号であり、前記プロセッサが、フレーム・ヘッダ・モード 1 およびフレーム・ヘッダ・モード 3 についてのフレーム・タイミングに同期する、
請求項 4 記載の装置。

【請求項 6】

請求項 4 記載の装置であって、前記プロセッサが、右シフト相関から最大右シフト相関値を判別し、左シフト相関から最大左シフト相関値を判別し、両者を比較して前記フレーム番号を決定するためのルックアップテーブルへのポインタを決定する、装置。