

【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20年7月24日(2008.7.24)

【公表番号】特表2006-518954(P2006-518954A)
【公表日】平成18年8月17日(2006.8.17)
【年通号数】公開・登録公報2006-032
【出願番号】特願2006-501432(P2006-501432)
【国際特許分類】

H 0 4 N 7/30 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 7/133 Z

【手続補正書】

【提出日】平成20年6月4日(2008.6.4)

【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】

エンコードされた画像データを備える第1のデータストリームを受けると、および前記第1のデータストリームを第2のデータストリームに相互コード化することを備える方法であって、

前記相互コード化は、

前記第1のデータストリームが、スキップされたPマクロブロックおよび前記スキップされたPマクロブロックの画像位置に関する画像データから前方に予測される第1のBマクロブロックにより特徴付けられるか、またはスキップされたBマクロブロックにより特徴付けられるか、を決定すること、

前記スキップされたPマクロブロックおよび前記第1のBマクロブロックを含む前記第1のデータストリームに回答して、前記スキップされたPマクロブロックの画像位置における前記画像データに基づいて、第1のPマクロブロックをエンコードし、そして前記スキップされたPマクロブロックの代わりに、前記第2のデータストリーム内の前記第1のPマクロブロックを使用すること、および

前記スキップされたBマクロブロックを含む前記第1のデータストリームに回答して、ゼロにされた予測誤差データに基づいて第2のBマクロブロックをエンコードし、そして前記スキップされたBマクロブロックの代わりに、前記第2のデータストリーム内の前記第2のBマクロブロックを使用すること、

を備える方法。

【請求項2】

前記第1のデータストリームは、前記スキップされたPマクロブロックおよび前記第1のBマクロブロックを含む請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記第1のPマクロブロックのエンコードは、モーションベクトル値がゼロの前記第1のPマクロブロックをエンコードすることを備える請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記第1のPマクロブロックのエンコードは、前記スキップされたPマクロブロックの前記画像位置に関する第2のPマクロブロックに基づいて、前記第1のPマクロブロックをエンコードすることを、備える請求項2に記載の方法。

【請求項 5】

前記第 2 の P マクロブロックに基づく前記第 1 の P マクロブロックのエンコードは、前記第 2 の P マクロブロックからデコードされたテクスチャデータに基づいて前記第 1 の P マクロブロックをエンコードすることを、備える請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

前記第 1 の P マクロブロックのエンコードは、オープンルーブトランスコーダを介して前記スキップされた P マクロブロックを相互コード化して、前記第 1 の P マクロブロックを生成することを、備える請求項 2 に記載の方法。

【請求項 7】

前記第 1 のデータストリームは第 1 のプロトコルに基づいてエンコードされ、前記第 2 のデータストリームは第 1 のプロトコルと異なる第 2 のプロトコルに基づいてエンコードされる請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記第 1 のデータストリームは M P E G 2 プロトコルを含み、前記第 1 のプロトコルは M P E G 4 プロトコルを備える請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記第 1 のデータストリームは前記スキップされた P マクロブロックを含む請求項 1 に記載の方法。

【請求項 10】

前記第 2 の P マクロブロックのエンコードは、前記スキップされた B マクロブロックとして、同一フレーム内の第 3 の B マクロブロックのモーションベクトルに基づく前記第 2 の B マクロブロックをエンコードすることを備える請求項 9 に記載の方法。

【請求項 11】

前記第 3 の B マクロブロックは、前記第 2 の B マクロブロックの前にされたマクロブロックである請求項 10 に記載の方法。

【請求項 12】

前記第 3 の B マクロブロックは、前記第 2 の B マクロブロックに直接隣接して表示される画像データを備える請求項 10 に記載の方法。

【請求項 13】

前記第 2 の B マクロブロックのエンコードは、フレームシーケンスの開始の画像位置に関する前記スキップされた B フレームに回答して、ゼロのモーションベクトルに基づいて前記第 2 の B マクロブロックをエンコードすることを備える請求項 9 に記載の方法。

【請求項 14】

前記第 2 の B マクロブロックのエンコードは、オープンルーブのトランスコーダを介した前記第 2 の B マクロブロックのエンコードを備える請求項 9 に記載の方法。