

【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】令和 5 年 6 月 15 日(2023.6.15)

【公開番号】特開 2023-41901(P2023-41901A)  
【公開日】令和 5 年 3 月 24 日(2023.3.24)  
【年通号数】公開公報(特許)2023-055  
【出願番号】特願 2023-15190(P2023-15190)  
【国際特許分類】

H 0 4 N 19/52(2014.01)

10

H 0 4 N 19/593(2014.01)

【F I】

H 0 4 N 19/52

H 0 4 N 19/593

【手続補正書】

【提出日】令和 5 年 6 月 5 日(2023.6.5)

【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

20

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

デコーダでビデオを復号化する方法であって、

符号化されたビデオビットストリームから、現在ブロックの予測情報を復号化するステップであって、前記予測情報はフレーム内ブロックコピーモードを示すものである、ステップと、

複数の候補解像度からなるセットから、前記現在ブロックのブロックベクトル差分の解像度を選択するステップであって、第 1 フラグに基づいて、前記セットに含まれる第 1 解像度が使用されるか否かを決定し、前記第 1 フラグが前記第 1 解像度は使用されないを示す場合に、第 2 フラグに基づいて、前記セットに含まれる 3 つの解像度のうちの 1 つを第 2 解像度として選択し、前記 3 つの解像度は少なくとも 2 つの分数画素解像度及び整数画素解像度を含む、ステップと、

30

前記選択されたブロックベクトル差分の解像度と、前記現在ブロックのブロックベクトル予測値とに基づいて、前記現在ブロックのブロックベクトルを決定するステップと、

前記ブロックベクトルに基づいて、前記現在ブロックの少なくとも 1 つのサンプルを再構築するステップと、を含む、

ことを特徴とする方法。

【請求項 2】

40

前記第 1 解像度は 1 / 4 画素解像度であり、前記第 2 解像度は 1 / 16、1 / 8、1 / 2、1、2、4、8 画素解像度のうちのいずれかである、ことを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記ブロックベクトル予測値が前記選択された解像度と異なる解像度を使用した場合、前記ブロックベクトル予測値を丸めて前記ブロックベクトルを算出することではなく、前記ブロックベクトル差分を前記ブロックベクトル予測値に加算するステップ、をさらに含む、

ことを特徴とする請求項 1 又は 2 に記載の方法。

【請求項 4】

50

前記ブロックベクトル予測値が前記選択された解像度と異なる解像度を有する場合、前記現在ブロックのブロックベクトル予測値を前記選択された解像度に丸めるステップと、前記ブロックベクトル差分を前記丸められたブロックベクトル予測値に加算して前記ブロックベクトルを算出するステップと、をさらに含む、ことを特徴とする請求項 1 ～ 3 のいずれかに記載の方法。

【請求項 5】

ビデオを復号化する装置であって、  
処理回路を含み、前記処理回路は、  
符号化されたビデオビットストリームから、現在ブロックの予測情報を復号化するステップであって、前記予測情報は、フレーム内ブロックコピーモードを示すステップと、  
複数の候補解像度からなるセットから、前記現在ブロックのブロックベクトル差分の解像度を選択するステップであって、第 1 フラグに基づいて、前記セットに含まれる第 1 解像度が使用されるか否かを決定し、前記第 1 フラグが前記第 1 解像度は使用されないを示す場合に、第 2 フラグに基づいて、前記セットに含まれる 3 つの解像度のうちの 1 つを第 2 解像度として選択し、前記 3 つの解像度は少なくとも 2 つの分数画素解像度及び整数画素解像度を含む、ステップと、  
前記選択されたブロックベクトル差分の解像度と、前記現在ブロックのブロックベクトル予測値とに基づいて、前記現在ブロックのブロックベクトルを決定するステップと、  
前記ブロックベクトルに基づいて、前記現在ブロックの少なくとも 1 つのサンプルを再構築するステップと、を実行するように構成される、  
ことを特徴とする装置。

10

20

【請求項 6】

前記第 1 解像度は 1 / 4 画素解像度であり、前記第 2 解像度は 1 / 16、1 / 8、1 / 2、1、2、4、8 画素解像度のうちのいずれかである、ことを特徴とする請求項 5 に記載の装置。

【請求項 7】

前記処理回路は、さらに、  
前記ブロックベクトル予測値が前記選択された解像度と異なる解像度を使用した場合、前記ブロックベクトル予測値を丸めて前記ブロックベクトルを算出することではなく、前記ブロックベクトル差分を前記ブロックベクトル予測値に加算するステップ、を実行するように構成される、  
ことを特徴とする請求項 5 又は 6 に記載の装置。

30

【請求項 8】

前記処理回路は、さらに、  
前記ブロックベクトル予測値が前記選択された解像度と異なる解像度を有する場合、前記現在ブロックのブロックベクトル予測値を前記選択された解像度に丸めるステップと、  
前記ブロックベクトル差分を前記丸められたブロックベクトル予測値に加算して前記ブロックベクトルを算出するステップと、を実行するように構成される、  
ことを特徴とする請求項 5 ～ 7 のいずれかに記載の装置。

【請求項 9】

プログラムであって、ビデオを復号化するコンピュータに請求項 1 ～ 4 のいずれか一項に記載の方法を実行させるプログラム。

40

【請求項 10】

エンコーダにより実施される方法であって、  
符号化されたビデオビットストリームから、現在ブロックの予測情報を復号化するステップであって、前記予測情報はフレーム内ブロックコピーモードを示すものである、ステップと、  
複数の候補解像度からなるセットから、前記現在ブロックのブロックベクトル差分の解像度を選択するステップであって、第 1 フラグに基づいて、前記セットに含まれる第 1 解像度が使用されるか否かを決定し、前記第 1 フラグが前記第 1 解像度は使用されないを示

50

す場合に、第 2 フラグに基づいて、前記セットに含まれる 3 つの解像度のうちの 1 つを第 2 解像度として選択し、前記 3 つの解像度は少なくとも 2 つの分数画素解像度及び整数画素解像度を含む、ステップと、

前記選択されたブロックベクトル差分の解像度と、前記現在ブロックのブロックベクトル予測値とに基づいて、前記現在ブロックのブロックベクトルを決定するステップと、

前記ブロックベクトルに基づいて、前記現在ブロックの少なくとも 1 つのサンプルを再構築するステップと、を含む、

ことを特徴とする方法。

10

20

30

40

50