



(19) 대한민국특허청(KR)  
(12) 등록특허공보(B1)

(45) 공고일자 2024년12월31일  
(11) 등록번호 10-2747635  
(24) 등록일자 2024년12월23일

(51) 국제특허분류(Int. Cl.)  
H04N 19/70 (2014.01) H04N 19/176 (2014.01)  
H04N 19/184 (2014.01) H04N 19/44 (2014.01)  
H04N 19/56 (2014.01)  
(52) CPC특허분류  
H04N 19/70 (2015.01)  
H04N 19/176 (2015.01)  
(21) 출원번호 10-2021-7032943  
(22) 출원일자(국제) 2021년01월12일  
심사청구일자 2021년10월13일  
(85) 번역문제출일자 2021년10월13일  
(65) 공개번호 10-2021-0134039  
(43) 공개일자 2021년11월08일  
(86) 국제출원번호 PCT/US2021/013051  
(87) 국제공개번호 WO 2021/146173  
국제공개일자 2021년07월22일  
(30) 우선권주장  
62/960,930 2020년01월14일 미국(US)  
17/088,073 2020년11월03일 미국(US)  
(56) 선행기술조사문헌  
US20160105670 A1  
(뒷면에 계속)

(73) 특허권자  
텐센트 아메리카 엘엘씨  
미국 94306 캘리포니아주 팔로 알토 파크 블러바드 2747  
(72) 발명자  
리, 링  
미국 94306 캘리포니아주 팔로 알토 파크 블러바드 2747 텐센트 아메리카 엘엘씨 내  
리, 샹  
미국 94306 캘리포니아주 팔로 알토 파크 블러바드 2747 텐센트 아메리카 엘엘씨 내  
류, 산  
미국 94306 캘리포니아주 팔로 알토 파크 블러바드 2747 텐센트 아메리카 엘엘씨 내  
(74) 대리인  
양영준, 김연송, 백만기

전체 청구항 수 : 총 6 항

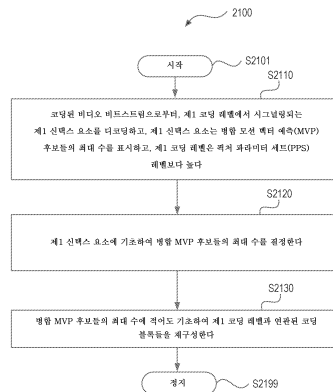
심사관 : 이남숙

(54) 발명의 명칭 비디오 코딩을 위한 방법 및 장치

(57) 요약

본 개시내용의 양태들은 비디오 디코딩을 위한 처리 회로를 포함하는 방법 및 장치를 제공한다. 처리 회로는 코딩된 비디오 비트스트림으로부터, 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제1 선택스 요소를 디코딩할 수 있다. 제1 선택스 요소는 병합 모션 벡터 예측(MVP) 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 제1 코딩 레벨은 픽처 파라미터 세트(PPS) 레벨보다 높을 수 있다. 처리 회로는 제1 선택스 요소에 기초하여 병합 MVP 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다. 처리 회로는 병합 MVP 후보들의 최대 수에 적어도 기초하여 제1 코딩 레벨과 연관된 코딩 블록들을 재구성할 수 있다. 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨일 수 있고, 제1 선택스 요소는 시퀀스 파라미터 세트(SPS)에서 시그널링될 수 있다.

대표도 - 도21



(52) CPC특허분류

*H04N 19/184* (2015.01)

*H04N 19/44* (2015.01)

*H04N 19/56* (2015.01)

(56) 선행기술조사문헌

US20190335200 A1\*

WO2015180014 A1

Benjamin Bross, et al., Versatile Video Coding (Draft 7), JVET-P2001-v14, 2019.11.14.\*

Ling Li, et al., SPS level control over the number of merge candidates, JVET-Q0798-v4, 2020.01.16.

Benjamin Bross, et al., Versatile Video Coding (Draft 8), JVET-Q2001-v15, 2020.03.12.

\*는 심사관에 의하여 인용된 문헌

---

## 명세서

### 청구범위

#### 청구항 1

비디오 디코딩을 위한 방법으로서,

코딩된 비디오 비트스트림으로부터, 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제1 선택스 요소를 디코딩하는 단계- 상기 제1 선택스 요소는 병합 모션 벡터 예측(MVP) 후보들의 최대 수를 표시하고, 상기 제1 코딩 레벨은 시퀀스 파라미터 세트(SPS) 레벨임 -;

상기 디코딩된 제1 선택스 요소에 기초하여 상기 병합 MVP 후보들의 최대 수를 결정하는 단계;

상기 결정된 병합 MVP 후보들의 최대 수에 적어도 기초하여 상기 제1 코딩 레벨과 연관된 코딩 블록들을 재구성하는 단계;

상기 코딩된 비디오 비트스트림으로부터, 상기 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소를 디코딩하는 단계 - 상기 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시하고, 상기 제3 선택스 요소는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시하고, 상기 제4 선택스 요소는 인트라 블록 카피(IBC) 병합 블록 벡터 예측(BVP) 후보들의 최대 수를 표시함 -; 및

상기 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 그리고 조건이 충족되는 것에 기초하여, 상기 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제2 선택스 요소를 결정하는 단계 - 상기 조건은 기하학적 병합 모드가 상기 제1 코딩 레벨에서 인에이블되는 것 및 상기 병합 MVP 후보들의 최대 수가 3 이상인 것임 -

를 포함하는 방법.

#### 청구항 2

제1항에 있어서,

상기 제2 선택스 요소가 존재하지 않는 경우, 상기 기하학적 병합 모드는 상기 제1 코딩 레벨에서 인에이블되고, 상기 병합 MVP 후보들의 최대 수가 2와 동일한 경우, 상기 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수는 2로 설정되는 방법.

#### 청구항 3

제1항에 있어서,

상기 제2 선택스 요소는 상기 제1 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨에서 수정되는 방법.

#### 청구항 4

제3항에 있어서,

상기 제1 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨은 픽처 레벨인 방법.

#### 청구항 5

비디오 디코딩을 위한 장치로서,

제1항 내지 제4항 중 어느 한 항에 따른 방법을 구현하도록 구성된 처리 회로를 포함하는 장치.

#### 청구항 6

명령어들이 저장된 비밀시적 컴퓨터 판독가능 매체로서,

상기 명령어들은 비디오 디코딩을 위해 컴퓨터에 의해 실행될 때, 상기 컴퓨터로 하여금 제1항 내지 제4항 중 어느 한 항에 따른 방법을 수행하게 하는 비밀시적 컴퓨터 판독가능 매체.

청구항 7

삭제

청구항 8

삭제

청구항 9

삭제

청구항 10

삭제

청구항 11

삭제

청구항 12

삭제

청구항 13

삭제

청구항 14

삭제

청구항 15

삭제

청구항 16

삭제

청구항 17

삭제

청구항 18

삭제

청구항 19

삭제

청구항 20

삭제

**발명의 설명**

**기술 분야**

[0001] 본 출원은, 2020년 1월 14일자로 출원된 미국 가출원 제62/960,930호, "SIGNALING OF MAXIMUM NUMBER OF MERGE CANDIDATES FOR INTER PREDICTION"의 우선권의 이익을 주장하는, 2020년 11월 3일자로 출원된 미국 특허 출원 제17/088,073호, "METHOD AND APPARATUS FOR VIDEO CODING"의 우선권의 이익을 주장한다. 앞의 출원들의 전체

개시내용들은 그 전체가 참조로서 포함된다.

[0002] 본 개시내용은 일반적으로 비디오 코딩에 관련된 실시예들을 설명한다.

**배경 기술**

[0003] 본 명세서에 제공된 배경 설명은 본 개시내용의 맥락을 일반적으로 제시하기 위한 것이다. 본 배경기술 부분에 설명되어 있는 현재 등록된 발명자들의 연구 및 출원 시점에 종래 기술로서 달리 간주되지 않을 수 있는 설명의 양태는 명시적으로도 암시적으로도 본 개시내용에 대한 종래 기술로 인정되지 않는다.

[0004] 비디오 코딩 및 디코딩은 모션 보상을 동반한 인터-픽처 예측(inter-picture prediction)을 사용하여 수행될 수 있다. 압축되지 않은 디지털 비디오는 일련의 픽처들을 포함할 수 있고, 각각의 픽처는, 예를 들어, 1920x1080 루미넌스 샘플들 및 연관된 크로미넌스 샘플들의 공간 차원을 갖는다. 이 일련의 픽처들은, 예를 들어, 초당 60 픽처 또는 60Hz의, 고정된 또는 가변 픽처 레이트(비공식적으로 프레임 레이트로도 알려져 있음)를 가질 수 있다. 압축되지 않은 비디오는 상당한 비트레이트 요건들을 갖는다. 예를 들어, 샘플당 8 비트에서의 1080p60 4:2:0 비디오(60Hz 프레임 레이트에서의 1920x1080 루미넌스 샘플 해상도)는 1.5 Gbit/s에 근접한 대역폭을 요구한다. 1 시간 분량의 이러한 비디오는 600 기가바이트를 초과하는 저장 공간을 필요로 한다.

[0005] 비디오 코딩 및 디코딩의 한 가지 목적은, 압축을 통한, 입력 비디오 신호에서의 중복성(redundancy)의 감소일 수 있다. 압축은 앞서 설명한 대역폭 또는 저장 공간 요건들을, 일부 경우들에서는, 2 자릿수 이상 감소시키는 데 도움이 될 수 있다. 무손실 및 손실 압축 양자 모두뿐만 아니라 이들의 조합이 이용될 수 있다. 무손실 압축은 압축된 원래 신호로부터 원래 신호의 정확한 사본이 재구성될 수 있는 기법들을 지칭한다. 손실 압축을 사용할 때, 재구성된 신호는 원본 신호와 동일하지 않을 수 있지만, 원본 신호와 재구성된 신호 사이의 왜곡은 재구성된 신호가 의도된 응용에 유용할 정도로 충분히 작다. 비디오의 경우, 손실 압축이 널리 이용된다. 용인되는 왜곡의 양은 응용에 의존하며; 예를 들어, 특정 소비자 스트리밍 응용들의 사용자들은 텔레비전 배포 응용들의 사용자들보다 더 높은 왜곡을 용인할 수 있다. 달성가능한 압축비는 더 높은 허용가능한/용인가능한 왜곡이 더 높은 압축비를 산출할 수 있다는 사실을 반영할 수 있다.

[0006] 모션 보상은 손실 압축 기법일 수 있고, 이전에 재구성된 픽처 또는 그의 일부(참조 픽처)로부터의 샘플 데이터의 블록이, 모션 벡터(이후 MV)에 의해 표시된 방향으로 공간적으로 시프트된 이후에, 새롭게 재구성된 픽처 또는 픽처 부분의 예측에 사용되는 기법들과 관련될 수 있다. 일부 경우들에서, 참조 픽처는 현재 재구성 중인 픽처와 동일할 수 있다. MV들은 2개의 차원 X 및 Y, 또는 3개의 차원을 가질 수 있고, 제3 차원은 사용중인 참조 픽처의 표시이다(후자는, 간접적으로, 시간 차원일 수 있다).

[0007] 일부 비디오 압축 기법들에서, 샘플 데이터의 특정 영역에 적용가능한 MV는 다른 MV들로부터, 예를 들어 재구성 중인 영역에 공간적으로 인접한 샘플 데이터의 다른 영역과 관련되고 디코딩 순서로 그 MV에 선행하는 것들로부터 예측될 수 있다. 그렇게 함으로써 MV를 코딩하기 위해 요구되는 데이터의 양을 실질적으로 감소시킬 수 있고, 그에 의해 중복성을 제거하고 압축을 증가시킨다. MV 예측은, 예를 들어, 카메라로부터 유도된 입력 비디오 신호(자연 비디오라고 알려짐)를 코딩할 때, 단일 MV가 적용가능한 영역보다 더 큰 영역들이 유사한 방향으로 움직이는 통계적 가능성이 있고, 따라서, 일부 경우들에서 이웃 영역의 MV들로부터 유도된 유사한 모션 벡터를 사용하여 예측될 수 있기 때문에 효과적으로 작동할 수 있다. 그 결과, 주어진 영역에 대해 발견되는 MV가 주위의 MV들로부터 예측된 MV와 유사하거나 동일하게 되고, 이는 결국, 엔트로피 코딩 이후에, MV를 직접 코딩하는 경우에 사용되는 것보다 더 적은 수의 비트들로, 표현될 수 있다. 일부 경우에, MV 예측은 원본 신호(즉, 샘플 스트림)로부터 유도된 신호(즉, MV들)의 무손실 압축의 예일 수 있다. 다른 경우들에서, MV 예측 자체는, 예를 들어, 몇몇 주위의 MV들로부터 예측자를 계산할 때의 반올림 오류들 때문에, 손실성일 수 있다.

[0008] 다양한 MV 예측 메커니즘들이 H.265/HEVC(ITU-T Rec. H.265, "High Efficiency Video Coding", December 2016)에 설명되어 있다. H.265가 제안하는 많은 MV 예측 메커니즘들 중에서, 여기서는 이후 "공간 병합"이라고 지칭되는 기법이 본 명세서에서 설명된다.

[0009] 도 1을 참조하면, 현재 블록(101)은 공간적으로 시프트된 동일한 크기의 이전 블록으로부터 예측가능한 것으로 모션 검색 프로세스 동안 인코더에 의해 발견된 샘플들을 포함한다. 그 MV를 직접 코딩하는 대신에, MV는 하나 이상의 참조 픽처와 연관된 메타데이터로부터, 예를 들어, 가장 최근의(디코딩 순서로) 참조 픽처로부터, A0, A1, 및 B0, B1, B2(각각, 102 내지 106)로 나타내어진 5개의 주위 샘플 중 어느 하나와 연관된 MV를 사용하여 유도될 수 있다. H.265에서, MV 예측은 이웃 블록이 사용하고 있는 동일한 참조 픽처로부터의 예측자들을 사용

할 수 있다.

**발명의 내용**

**과제의 해결 수단**

- [0010] 본 개시내용의 양태들은 비디오 인코딩/디코딩을 위한 방법들 및 장치들을 제공한다. 일부 예들에서, 비디오 디코딩을 위한 장치는 처리 회로를 포함한다. 처리 회로는 코딩된 비디오 비트스트림으로부터, 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제1 선택스 요소를 디코딩할 수 있다. 제1 선택스 요소는 병합 모션 벡터 예측(MVP) 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 제1 코딩 레벨은 픽처 파라미터 세트(PPS) 레벨보다 높을 수 있다. 처리 회로는 제1 선택스 요소에 기초하여 병합 MVP 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다. 처리 회로는 병합 MVP 후보들의 최대 수에 적어도 기초하여 제1 코딩 레벨과 연관된 코딩 블록들을 재구성할 수 있다.
- [0011] 일 실시예에서, 처리 회로는, 코딩된 비디오 비트스트림으로부터, 제1 코딩 레벨에서 시그널링되는 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소를 디코딩할 수 있다. 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 제3 선택스 요소는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 제4 선택스 요소는 인트라 블록 카피(IBC) 병합 블록 벡터 예측(BVP) 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 처리 회로는 (i) 제2 선택스 요소에 기초한 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수, (ii) 제3 선택스 요소에 기초한 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수, 및 (iii) 제4 선택스 요소에 기초한 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다.
- [0012] 일 실시예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이고 제1 선택스 요소는 시퀀스 파라미터 세트(SPS)에서 시그널링된다.
- [0013] 일 실시예에서, 처리 회로는, 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 그리고 조건이 충족되는 것에 기초하여, 제2 코딩 레벨에서 시그널링된 제2 선택스 요소를 디코딩할 수 있다. 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 인트라 블록 카피(IBC) 병합 모드 중 하나에 대한 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 기하학적 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수이다. 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시한다. 조건은 기하학적 병합 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되는 것 및 병합 MVP 후보들의 최대 수가 3 이상인 것이다. 처리 회로는 제2 선택스 요소에 기초하여 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다.
- [0014] 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 서브블록-기반 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수이다. 제2 선택스 요소는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시한다. 조건은 어떤 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되는 것이다. 처리 회로는 제2 선택스 요소에 기초하여 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다. 일 예에서, 제2 선택스 요소는 제2 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨에서 수정된다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨 및 제2 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이고, 제2 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨은 픽처 레벨이다.
- [0015] 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 IBC 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 IBC 병합 블록 벡터 예측(BVP) 후보들의 최대 수이다. 제2 선택스 요소는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 표시한다. 조건은 IBC 병합 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되는 것이다. 처리 회로는 제2 선택스 요소에 기초하여 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 결정할 수 있다.
- [0016] 일 예에서, 제1 코딩 레벨 및 제2 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이다.
- [0017] 본 개시내용의 양태들은 또한, 비디오 디코딩을 위해 컴퓨터에 의해 실행될 때, 상기 컴퓨터로 하여금 비디오 디코딩을 위한 상기 방법을 수행하게 하는 명령어들을 저장하는 비일시적 컴퓨터 판독가능 매체를 제공한다.

**도면의 간단한 설명**

- [0018] 개시된 주제의 추가의 특징들, 본질 및 다양한 이점들이 다음 상세한 설명 및 첨부 도면들로부터 더 명백할 것이다.
- 도 1은 일 예에서 현재 블록 및 그 주위의 공간 병합 후보들의 개략적 예시이다.
- 도 2는 일 실시예에 따른 통신 시스템(200)의 단순화된 블록도의 개략적 예시이다.

- 도 3은 일 실시예에 따른 통신 시스템(300)의 단순화된 블록도의 개략적 예시이다.
- 도 4는 일 실시예에 따른 디코더의 단순화된 블록도의 개략적 예시이다.
- 도 5는 일 실시예에 따른 인코더의 단순화된 블록도의 개략적 예시이다.
- 도 6은 다른 실시예에 따른 인코더의 블록도를 도시한다.
- 도 7은 다른 실시예에 따른 디코더의 블록도를 도시한다.
- 도 8은 예시적인 기하학적 병합 모드를 도시한다.
- 도 9는 픽처 파라미터 세트(PPS)에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 10은 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 11은 시퀀스 파라미터 세트(SPS)에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 12는 PPS에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 13은 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 14는 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 15는 픽처 헤더에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 16은 SPS에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 17은 SPS에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 18a는 SPS에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 18b는 픽처 헤더에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 19a는 SPS에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 19b는 픽처 헤더에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 20은 SPS에서의 예시적인 선택스를 도시한다.
- 도 21은 본 개시내용의 일 실시예에 따른 프로세스(2100)를 약속하는 흐름도를 도시한다.
- 도 22는 일 실시예에 따른 컴퓨터 시스템의 개략적 예시이다.

**발명을 실시하기 위한 구체적인 내용**

[0019] 도 2는 본 개시내용의 일 실시예에 따른 통신 시스템(200)의 단순화된 블록도를 예시한다. 통신 시스템(200)은, 예를 들어, 네트워크(250)를 통해, 서로 통신할 수 있는 복수의 단말 디바이스를 포함한다. 예를 들어, 통신 시스템(200)은 네트워크(250)를 통해 상호접속된 제1 쌍의 단말 디바이스들(210 및 220)을 포함한다. 도 2의 예에서, 제1 쌍의 단말 디바이스들(210 및 220)은 데이터의 단방향 송신을 수행한다. 예를 들어, 단말 디바이스(210)는 네트워크(250)를 통해 다른 단말 디바이스(220)로의 송신을 위해 비디오 데이터(예를 들어, 단말 디바이스(210)에 의해 캡처되는 비디오 픽처들의 스트림)를 코딩할 수 있다. 인코딩된 비디오 데이터는 하나 이상의 코딩된 비디오 비트스트림의 형태로 송신될 수 있다. 단말 디바이스(220)는 네트워크(250)로부터 코딩된 비디오 데이터를 수신하고, 코딩된 비디오 데이터를 디코딩하여 비디오 픽처들을 복구하고 복구된 비디오 데이터에 따라 비디오 픽처들을 디스플레이할 수 있다. 단방향 데이터 송신은 미디어 서빙 응용들 등에서 일반적일 수 있다.

[0020] 다른 예에서, 통신 시스템(200)은, 예를 들어, 영상 회의 동안 발생할 수 있는 코딩된 비디오 데이터의 양방향 송신을 수행하는 제2 쌍의 단말 디바이스들(230 및 240)을 포함한다. 데이터의 양방향 송신을 위해, 일 예에서, 단말 디바이스들(230 및 240) 중의 각각의 단말 디바이스는 네트워크(250)를 통해 단말 디바이스들(230 및 240) 중의 다른 단말 디바이스로의 송신을 위해 비디오 데이터(예를 들어, 단말 디바이스에 의해 캡처되는 비디오 픽처들의 스트림)를 코딩할 수 있다. 단말 디바이스들(230 및 240) 중의 각각의 단말 디바이스는 또한 단말 디바이스들(230 및 240) 중의 다른 단말 디바이스에 의해 송신된 코딩된 비디오 데이터를 수신할 수 있고, 코딩된 비디오 데이터를 디코딩하여 비디오 픽처들을 복구할 수 있고, 복구된 비디오 데이터에 따라 액세스 가

능한 디스플레이 디바이스에서 비디오 픽처들을 디스플레이할 수 있다.

[0021] 도 2의 예에서, 단말 디바이스들(210, 220, 230 및 240)은 서버들, 개인용 컴퓨터들 및 스마트 폰들로서 예시될 수 있지만, 본 개시내용의 원리들은 이에 제한되지 않는다. 본 개시내용의 실시예들은 랩톱 컴퓨터들, 태블릿 컴퓨터들, 미디어 플레이어들 및/또는 전용 영상 회의 장비에서 응용된다. 네트워크(250)는 예를 들어 와이어 라인(유선) 및/또는 무선 통신 네트워크들을 비롯하여, 단말 디바이스들(210, 220, 230 및 240) 사이에 코딩된 비디오 데이터를 전달하는 임의의 수의 네트워크들을 나타낸다. 통신 네트워크(250)는 회선 교환 및/또는 패킷 교환 채널들에서 데이터를 교환할 수 있다. 대표적인 네트워크들은 통신 네트워크들, 로컬 영역 네트워크들, 광역 네트워크들 및/또는 인터넷을 포함한다. 본 설명의 목적을 위해, 네트워크(250)의 아키텍처 및 토폴로지는 아래에서 본 명세서에서 설명되지 않는 한 본 개시내용의 동작에 중요하지 않을 수 있다.

[0022] 도 3은, 개시된 주제를 위한 응용에 대한 예로서, 스트리밍 환경에서의 비디오 인코더 및 비디오 디코더의 배치를 예시한다. 개시된 주제는, 예를 들어, 영상 회의, 디지털 TV, CD, DVD, 메모리 스틱 등을 포함하는 디지털 미디어 상의 압축된 비디오의 저장 등을 포함하여, 다른 비디오 가능 응용들에 동등하게 적용가능할 수 있다.

[0023] 스트리밍 시스템은, 예를 들어 압축되지 않은 비디오 픽처들의 스트림(302)을 생성하는 비디오 소스(301), 예를 들어 디지털 카메라를 포함할 수 있는 캡처 서브시스템(313)을 포함할 수 있다. 일 예에서, 비디오 픽처들의 스트림(302)은 디지털 카메라에 의해 촬영되는 샘플들을 포함한다. 인코딩된 비디오 데이터(304)(또는 코딩된 비디오 비트스트림)와 비교할 때 많은 데이터 용량을 강조하기 위해 굵은 라인으로 묘사된 비디오 픽처들의 스트림(302)은 비디오 소스(301)에 결합된 비디오 인코더(303)를 포함하는 전자 디바이스(320)에 의해 처리될 수 있다. 비디오 인코더(303)는 아래에서 더 상세히 설명되는 바와 같이 개시된 주제의 양태들을 가능하게 하거나 구현하기 위해 하드웨어, 소프트웨어, 또는 이들의 조합을 포함할 수 있다. 비디오 픽처들의 스트림(302)과 비교할 때 낮은 데이터 용량을 강조하기 위해 얇은 라인으로서 묘사된 인코딩된 비디오 데이터(304)(또는 인코딩된 비디오 비트스트림(304))는 미래의 사용을 위해 스트리밍 서버(305) 상에 저장될 수 있다. 도 3의 클라이언트 서브시스템들(306 및 308)과 같은 하나 이상의 스트리밍 클라이언트 서브시스템들은 스트리밍 서버(305)에 액세스하여 인코딩된 비디오 데이터(304)의 사본들(307 및 309)을 검색할 수 있다. 클라이언트 서브시스템(306)은, 예를 들어, 전자 디바이스(330) 내에 비디오 디코더(310)를 포함할 수 있다. 비디오 디코더(310)는 인코딩된 비디오 데이터의 착신 사본(307)을 디코딩하고 디스플레이(312)(예를 들어, 디스플레이 스크린) 또는 다른 렌더링 디바이스(도시되지 않음) 상에 렌더링될 수 있는 비디오 픽처들의 배출 스트림(311)을 생성한다. 일부 스트리밍 시스템들에서, 인코딩된 비디오 데이터(304, 307, 및 309)(예를 들어, 비디오 비트스트림들)는 특정 비디오 코딩/압축 표준들에 따라 인코딩될 수 있다. 이러한 표준들의 예들은 ITU-T 권고안 (Recommendation) H.265를 포함한다. 일 예에서, 개발 중인 비디오 코딩 표준은 VVC(Versatile Video Coding)로서 비공식적으로 알려져 있다. 개시된 주제는 VVC의 맥락에서 사용될 수 있다.

[0024] 전자 디바이스들(320 및 330)은 다른 컴포넌트들(도시되지 않음)을 포함할 수 있다는 점에 유의한다. 예를 들어, 전자 디바이스(320)는 비디오 디코더(도시되지 않음)도 포함할 수 있고 전자 디바이스(330)는 비디오 인코더(도시되지 않음)도 포함할 수 있다.

[0025] 도 4는 본 개시내용의 일 실시예에 따른 비디오 디코더(410)의 블록도를 도시한다. 비디오 디코더(410)는 전자 디바이스(430)에 포함될 수 있다. 전자 디바이스(430)는 수신기(431)(예를 들어, 수신 회로)를 포함할 수 있다. 비디오 디코더(410)는 도 3의 예에서의 비디오 디코더(310) 대신에 사용될 수 있다.

[0026] 수신기(431)는 비디오 디코더(410)에 의해 디코딩될 하나 이상의 코딩된 비디오 시퀀스를 수신할 수 있으며; 동일한 또는 다른 실시예에서는, 한 번에 하나의 코딩된 비디오 시퀀스를 수신할 수 있으며, 여기서 각각의 코딩된 비디오 시퀀스의 디코딩은 다른 코딩된 비디오 시퀀스들과 독립적이다. 코딩된 비디오 시퀀스는, 인코딩된 비디오 데이터를 저장하는 저장 디바이스에 대한 하드웨어/소프트웨어 링크일 수 있는, 채널(401)로부터 수신될 수 있다. 수신기(431)는 인코딩된 비디오 데이터를 다른 데이터, 예를 들어, 코딩된 오디오 데이터 및/또는 보조 데이터 스트림들과 함께 수신할 수 있고, 이들은 그 각각의 사용 엔티티들(도시되지 않음)에 포워딩될 수 있다. 수신기(431)는 코딩된 비디오 시퀀스를 다른 데이터로부터 분리할 수 있다. 네트워크 지터를 방지하기 위해, 수신기(431)와 엔트로피 디코더/과서(420)(이후 "과서(420)") 사이에 버퍼 메모리(415)가 결합될 수 있다. 특정 응용들에서, 버퍼 메모리(415)는 비디오 디코더(410)의 일부이다. 다른 응용들에서, 이는 비디오 디코더(410)(도시되지 않음) 외부에 있을 수 있다. 또 다른 응용들에서, 예를 들어 네트워크 지터를 방지하기 위해, 비디오 디코더(410) 외부의 버퍼 메모리(도시되지 않음), 그리고 추가로, 예를 들어 재생 타이밍을 헨들링하기 위해, 비디오 디코더(410) 내부의 다른 버퍼 메모리(415)가 존재할 수 있다. 수신기(431)가 충분한 대역폭 및

제어가능성을 갖는 저장/포워드 디바이스로부터, 또는 동기식 네트워크(isosynchronous network)로부터 데이터를 수신하고 있을 때, 버퍼 메모리(415)는 필요하지 않을 수 있거나, 작을 수 있다. 인터넷과 같은 베스트 에포트 패킷 네트워크들 상에서의 사용을 위해, 버퍼 메모리(415)가 요구될 수 있고, 비교적 클 수 있으며, 유리하게는 적응적 크기일 수 있고, 비디오 디코더(410) 외부의 운영 체제 또는 유사한 요소들(도시되지 않음)에서 적어도 부분적으로 구현될 수 있다.

[0027] 비디오 디코더(410)는 코딩된 비디오 시퀀스로부터 심벌들(421)을 재구성하기 위해 파서(420)를 포함할 수 있다. 해당 심벌들의 카테고리들은 비디오 디코더(410)의 동작을 관리하기 위해 사용되는 정보, 및 잠재적으로, 도 4에 도시된 바와 같이, 전자 디바이스(430)의 일체 부분(integral part)은 아니지만 전자 디바이스(430)에 결합될 수 있는 렌더링 디바이스(412)(예를 들어, 디스플레이 스크린)와 같은 렌더링 디바이스를 제어하기 위한 정보를 포함한다. 렌더링 디바이스(들)에 대한 제어 정보는 SEI(Supplemental Enhancement Information) 메시지 또는 VUI(Video Usability Information) 파라미터 세트 프래그먼트들(도시되지 않음)의 형태일 수 있다. 파서(420)는 수신되는 코딩된 비디오 시퀀스를 파싱/엔트로피 디코딩할 수 있다. 코딩된 비디오 시퀀스의 코딩은 비디오 코딩 기술 또는 표준에 따를 수 있고, 가변 길이 코딩, 허프만 코딩, 맥락 민감성(context sensitivity)을 갖거나 갖지 않는 산술 코딩 등을 포함하는 다양한 원리들을 따를 수 있다. 파서(420)는, 코딩된 비디오 시퀀스로부터, 그룹에 대응하는 적어도 하나의 파라미터에 기초하여, 비디오 디코더 내의 픽셀들의 서브그룹들 중 적어도 하나에 대한 서브그룹 파라미터들의 세트를 추출할 수 있다. 서브그룹들은 픽처 그룹(Group of Pictures, GOP)들, 픽처들, 타일들, 슬라이스들, 매크로블록들, 코딩 유닛(Coding Unit, CU)들, 블록들, 변환 유닛(Transform Unit, TU)들, 예측 유닛(Prediction Unit, PU)들 등을 포함할 수 있다. 파서(420)는 또한 코딩된 비디오 시퀀스로부터 변환 계수, 양자화기 파라미터 값, 모션 벡터 등과 같은 정보를 추출할 수 있다.

[0028] 파서(420)는 버퍼 메모리(415)로부터 수신된 비디오 시퀀스에 대해 엔트로피 디코딩/파싱 동작을 수행하여, 심벌들(421)을 생성할 수 있다.

[0029] 심벌들(421)의 재구성은 (인터 및 인트라 픽처, 인터 및 인트라 블록과 같은) 코딩된 비디오 픽처 또는 그의 부분들의 타입, 및 다른 인자들에 따라 다수의 상이한 유닛들을 수반할 수 있다. 어느 유닛들이 수반되는지, 그리고 그 방식은 파서(420)에 의해 코딩된 비디오 시퀀스로부터 파싱된 서브그룹 제어 정보에 의해 제어될 수 있다. 파서(420)와 아래의 다수의 유닛 사이의 이러한 서브그룹 제어 정보의 흐름은 명확성을 위해 묘사되어 있지 않다.

[0030] 이미 언급된 기능 블록들 이외에, 비디오 디코더(410)는 아래에 설명되는 바와 같이 개념적으로 다수의 기능 유닛으로 세분될 수 있다. 상업적 제약 하에서 동작하는 실제 구현에서, 이들 유닛 중 다수는 서로 밀접하게 상호작용하고, 적어도 부분적으로 서로 통합될 수 있다. 그러나, 개시된 주제를 설명하기 위해서는, 아래의 기능 유닛들로의 개념적 세분이 적절하다.

[0031] 제1 유닛은 스케일러/역변환 유닛(451)이다. 스케일러/역변환 유닛(451)은, 파서(420)로부터의 심벌(들)(421)로서, 제어 정보뿐만 아니라 양자화된 변환 계수를 수신하고, 제어 정보는 어느 변환을 사용할지, 블록 크기, 양자화 인자, 양자화 스케일링 행렬들 등을 포함한다. 스케일러/역변환 유닛(451)은 집계기(aggregator)(455)에 입력될 수 있는 샘플 값들을 포함하는 블록들을 출력할 수 있다.

[0032] 일부 경우들에서, 스케일러/역변환(451)의 출력 샘플들은 인트라 코딩된 블록; 즉, 이전에 재구성된 픽처들로부터의 예측 정보를 사용하는 것이 아니고, 현재 픽처의 이전에 재구성된 부분들로부터의 예측 정보를 사용할 수 있는 블록에 관련될 수 있다. 이러한 예측 정보는 인트라 픽처 예측 유닛(452)에 의해 제공될 수 있다. 일부 경우들에서, 인트라 픽처 예측 유닛(452)은 현재 픽처 버퍼(458)로부터 폐지된 주위의 이미 재구성된 정보를 사용하여, 재구성 중인 블록의 동일한 크기 및 형상의 블록을 생성한다. 현재 픽처 버퍼(458)는, 예를 들어, 부분적으로 재구성된 현재 픽처 및/또는 완전히 재구성된 현재 픽처를 버퍼링한다. 집계기(455)는, 일부 경우들에서, 샘플당 기준으로, 인트라 예측 유닛(452)이 생성한 예측 정보를 스케일러/역변환 유닛(451)에 의해 제공된 출력 샘플 정보에 추가한다.

[0033] 다른 경우들에서, 스케일러/역변환 유닛(451)의 출력 샘플들은 인터 코딩되고 잠재적으로 모션 보상된 블록에 관련될 수 있다. 이러한 경우에, 모션 보상 예측 유닛(453)은 참조 픽처 메모리(457)에 액세스하여 예측에 사용되는 샘플을 폐지할 수 있다. 블록에 관련된 심벌들(421)에 따라 폐지된 샘플들을 모션 보상한 이후에, 이들 샘플은 집계기(455)에 의해 스케일러/역변환 유닛(451)의 출력(이 경우 잔차 샘플들 또는 잔차 신호라고 불림)에 추가되어 출력 샘플 정보를 생성할 수 있다. 모션 보상 예측 유닛(453)이 예측 샘플들을 폐지하는 참조 픽

처 메모리(457) 내의 어드레스들은, 예를 들어 X, Y, 및 참조 픽처 컴포넌트들을 가질 수 있는 심벌들(421)의 형태로 모션 보상 예측 유닛(453)에 이용가능한 모션 벡터들에 의해 제어될 수 있다. 모션 보상은 또한 서브샘플 정확한 모션 벡터들이 사용중일 때 참조 픽처 메모리(457)로부터 폐치된 샘플 값들의 보간, 모션 벡터 예측 메커니즘 등을 포함할 수 있다.

[0034] 짐계기(455)의 출력 샘플들에 대해 루프 필터 유닛(456) 내의 다양한 루프 필터링 기법들이 수행될 수 있다. 비디오 압축 기술들은, 파서(420)로부터의 심벌들(421)로서 루프 필터 유닛(456)에 이용가능하게 되고 코딩된 비디오 시퀀스(코딩된 비디오 비트스트림이라고도 지칭됨)에 포함된 파라미터들에 의해 제어되지만, 코딩된 픽처 또는 코딩된 비디오 시퀀스의 이전(디코딩 순서로) 부분들의 디코딩 동안 획득된 메타-정보에 응답할 뿐만 아니라, 이전에 재구성된 및 루프-필터링된 샘플 값들에 응답할 수도 있는 인-루프 필터(in-loop filter) 기술들을 포함할 수 있다.

[0035] 루프 필터 유닛(456)의 출력은 렌더링 디바이스(412)에 출력될 뿐만 아니라 미래의 인터-픽처 예측에서 사용하기 위해 참조 픽처 메모리(457)에 저장될 수도 있는 샘플 스트림일 수 있다.

[0036] 특정 코딩된 픽처들은, 완전히 재구성되면, 미래 예측을 위한 참조 픽처들로서 사용될 수 있다. 예를 들어, 현재 픽처에 대응하는 코딩된 픽처가 완전히 재구성되고 코딩된 픽처가 참조 픽처로서 식별되면(예를 들어, 파서(420)에 의해), 현재 픽처 버퍼(458)는 참조 픽처 메모리(457)의 일부가 될 수 있고, 다음 코딩된 픽처의 재구성에 착수하기 전에 새로운 현재 픽처 버퍼가 제한당될 수 있다.

[0037] 비디오 디코더(410)는 ITU-T Rec. H.265와 같은 표준에서의 미리 결정된 비디오 압축 기술에 따라 디코딩 동작들을 수행할 수 있다. 코딩된 비디오 시퀀스가 비디오 압축 기술 또는 표준의 선택스, 또는 비디오 압축 기술 또는 표준에서 문서화된 프로파일들 양자 모두를 고수한다는 점에서, 코딩된 비디오 시퀀스는 사용중인 비디오 압축 기술 또는 표준에 의해 지정된 선택스를 준수할 수 있다. 구체적으로, 프로파일은 비디오 압축 기술 또는 표준에서 이용가능한 모든 도구들로부터 해당 프로파일 하에서 사용하기 위해 이용가능한 전용 도구들로서 특정 도구들을 선택할 수 있다. 또한 준수를 위해, 코딩된 비디오 시퀀스의 복잡도가 비디오 압축 기술 또는 표준의 레벨에 의해 정의된 경계 내에 있는 것이 필요할 수 있다. 일부 경우들에서, 레벨들은 최대 픽처 크기, 최대 프레임 레이트, 최대 재구성 샘플 레이트(예를 들어, 초당 메가샘플로 측정됨), 최대 참조 픽처 크기 등을 제한한다. 레벨들에 의해 설정된 한계들은, 일부 경우들에서, HRD(Hypothetical Reference Decoder) 사양들 및 코딩된 비디오 시퀀스에서 시그널링된 HRD 버퍼 관리를 위한 메타데이터를 통해 추가로 제한될 수 있다.

[0038] 일 실시예에서, 수신기(431)는 인코딩된 비디오와 함께 추가적인(중복) 데이터를 수신할 수 있다. 이 추가적인 데이터는 코딩된 비디오 시퀀스(들)의 일부로서 포함될 수 있다. 이 추가적인 데이터는 데이터를 적절히 디코딩하고/하거나 원본 비디오 데이터를 더 정확하게 재구성하기 위해 비디오 디코더(410)에 의해 사용될 수 있다. 추가적인 데이터는 예를 들어, 시간, 공간, 또는 신호 잡음 비(SNR) 향상 층들, 중복 슬라이스들, 중복 픽처들, 순방향 오류 정정 코드들 등의 형태일 수 있다.

[0039] 도 5는 본 개시내용 콘텐츠의 일 실시예에 따른 비디오 인코더(503)의 블록도를 도시한다. 비디오 인코더(503)는 전자 디바이스(520)에 포함된다. 전자 디바이스(520)는 송신기(540)(예를 들어, 송신 회로)를 포함한다. 비디오 인코더(503)는 도 3의 예에서의 비디오 인코더(303) 대신에 사용될 수 있다.

[0040] 비디오 인코더(503)는 비디오 인코더(503)에 의해 코딩될 비디오 이미지(들)를 캡처할 수 있는 비디오 소스(501)(도 5의 예에서는 전자 디바이스(520)의 일부가 아님)로부터 비디오 샘플들을 수신할 수 있다. 다른 예에서, 비디오 소스(501)는 전자 디바이스(520)의 일부이다.

[0041] 비디오 소스(501)는, 임의의 적절한 비트 심도(예를 들어: 8 비트, 10 비트, 12 비트, ...), 임의의 색공간(예를 들어, BT.601 Y CrCb, RGB, ...), 및 임의의 적절한 샘플링 구조(예를 들어, Y CrCb 4:2:0, Y CrCb 4:4:4)일 수 있는 디지털 비디오 샘플 스트림의 형태로 비디오 인코더(503)에 의해 코딩될 소스 비디오 시퀀스를 제공할 수 있다. 미디어 서버 시스템에서, 비디오 소스(501)는 이전에 준비된 비디오를 저장하는 저장 디바이스일 수 있다. 영상 회의 시스템에서, 비디오 소스(501)는 비디오 시퀀스로서 로컬 이미지 정보를 캡처하는 카메라일 수 있다. 비디오 데이터는 순차적으로 볼 때 모션을 부여하는 복수의 개별 픽처로서 제공될 수 있다. 픽처들 자체는 픽셀들의 공간 어레이로서 조직될 수 있고, 여기서 각각의 픽셀은 사용 중인 샘플링 구조, 색 공간 등에 따라 하나 이상의 샘플을 포함할 수 있다. 본 기술분야의 통상의 기술자는 픽셀들과 샘플들 사이의 관계를 쉽게 이해할 수 있다. 아래의 설명은 샘플들에 초점을 둔다.

[0042] 일 실시예에 따르면, 비디오 인코더(503)는 소스 비디오 시퀀스의 픽처들을 실시간으로 또는 응용에 의해 요구

되는 임의의 다른 시간 제약들 하에서 코딩된 비디오 시퀀스(543)로 코딩 및 압축할 수 있다. 적절한 코딩 속도를 집행하는 것이 제어기(550)의 하나의 기능이다. 일부 실시예들에서, 제어기(550)는 아래에 설명되는 바와 같이 다른 기능 유닛들을 제어하고 다른 기능 유닛들에 기능적으로 결합된다. 결합은 명확성을 위해 묘사되어 있지 않다. 제어기(550)에 의해 설정된 파라미터들은 레이트 제어 관련 파라미터들(픽처 스킵, 양자화기, 레이트-왜곡 최적화 기법들의 램다 값들, ...), 픽처 크기, 픽처 그룹(GOP) 레이아웃, 최대 모션 벡터 검색 범위 등을 포함할 수 있다. 제어기(550)는 특정 시스템 설계에 대해 최적화된 비디오 인코더(503)에 관련된 다른 적절한 기능들을 갖도록 구성될 수 있다.

[0043] 일부 실시예들에서, 비디오 인코더(503)는 코딩 루프에서 동작하도록 구성된다. 과도하게 단순화된 설명으로서, 일 예에서, 코딩 루프는 소스 코더(530)(예를 들어, 코딩될 입력 픽처, 및 참조 픽처(들)에 기초하여 심벌 스트림과 같은 심벌들을 생성하는 것을 담당함), 및 비디오 인코더(503)에 임베드된 (로컬) 디코더(533)를 포함할 수 있다. 디코더(533)는 (원격) 디코더가 또한 생성하는 것과 유사한 방식으로 샘플 데이터를 생성하기 위해 심벌들을 재구성한다(심벌들과 코딩된 비디오 비트스트림 사이의 임의의 압축이 개시된 주제에서 고려되는 비디오 압축 기술들에서 무손실이기 때문임). 재구성된 샘플 스트림(샘플 데이터)은 참조 픽처 메모리(534)에 입력된다. 심벌 스트림의 디코딩이 디코더 위치(로컬 또는 원격)와는 독립적으로 비트-동일(bit-exact) 결과들을 야기하기 때문에, 참조 픽처 메모리(534) 내의 콘텐츠도 또한 로컬 인코더와 원격 인코더 사이에서 비트-동일 상태이다. 다시 말해서, 인코더의 예측 부분은 디코딩 동안 예측을 사용할 때 디코더가 "보는(see)" 것과 정확히 동일한 샘플 값들을 참조 픽처 샘플들로서 "본다". 참조 픽처 동기성의 이 기본적인 원리(그리고 결과적인 드리프트, 예를 들어, 채널 오류들 때문에 동기성이 유지될 수 없는 경우)는 일부 관련 기술들에서도 사용된다.

[0044] "로컬" 디코더(533)의 동작은 도 4와 관련하여 위에서 이미 상세히 설명된 비디오 디코더(410)와 같은 "원격" 디코더와 동일할 수 있다. 그러나, 또한 도 4를 잠시 참조하면, 심벌들이 이용가능하고 엔트로피 코더(545) 및 파서(420)에 의한 코딩된 비디오 시퀀스로서의 심벌들의 인코딩/디코딩이 무손실일 수 있기 때문에, 버퍼 메모리(415), 및 파서(420)를 포함하는, 비디오 디코더(410)의 엔트로피 디코딩 부분들은 완전히 로컬 디코더(533)에서 구현되지 않을 수 있다.

[0045] 이 시점에서 이루어질 수 있는 관찰은, 디코더에 존재하는 과상/엔트로피 디코딩을 제외한 임의의 디코더 기술이 또한 필연적으로, 대응하는 인코더에서, 실질적으로 동일한 기능 형태로 존재할 필요가 있다는 점이다. 이러한 이유로, 개시된 주제는 디코더 동작에 초점을 맞춘다. 인코더 기술들은 포괄적으로 설명된 디코더 기술들의 역(inverse)이기 때문에 그것들에 대한 설명은 축약될 수 있다. 특정 영역들에서만 더 상세한 설명이 요구되고 아래에 제공된다.

[0046] 동작 동안, 일부 예들에서, 소스 코더(530)는, "참조 픽처"로 지정된 비디오 시퀀스로부터의 하나 이상의 이전에 코딩된 픽처를 참조하여 예측적으로 입력 픽처를 코딩하는, 모션 보상된 예측 코딩을 수행할 수 있다. 이러한 방식으로, 코딩 엔진(532)은 입력 픽처의 픽셀 블록들과 입력 픽처에 대한 예측 참조(들)로서 선택될 수 있는 참조 픽처(들)의 픽셀 블록들 사이의 차이들을 코딩한다.

[0047] 로컬 비디오 디코더(533)는, 소스 코더(530)에 의해 생성된 심벌들에 기초하여, 참조 픽처들로서 지정될 수 있는 픽처들의 코딩된 비디오 데이터를 디코딩할 수 있다. 코딩 엔진(532)의 동작들은 유리하게는 손실 프로세스들일 수 있다. 코딩된 비디오 데이터가 비디오 디코더(도 5에 도시되지 않음)에서 디코딩될 수 있는 경우, 재구성된 비디오 시퀀스는 전형적으로 일부 오류들을 갖는 소스 비디오 시퀀스의 복제본일 수 있다. 로컬 비디오 디코더(533)는 참조 픽처들에 대해 비디오 디코더에 의해 수행될 수 있는 디코딩 프로세스들을 복제하고 재구성된 참조 픽처들이 참조 픽처 캐시(534)에 저장되게 할 수 있다. 이러한 방식으로, 비디오 인코더(503)는 (송신 오류들이 없이) 원단(far-end) 비디오 디코더에 의해 획득될 재구성된 참조 픽처로서 공통 콘텐츠를 갖는 재구성된 참조 픽처들의 사본들을 로컬에 저장할 수 있다.

[0048] 예측자(535)는 코딩 엔진(532)에 대한 예측 검색들을 수행할 수 있다. 즉, 코딩될 새로운 픽처에 대해, 예측자(535)는 새로운 픽처들에 대한 적절한 예측 참조로서 역할할 수 있는 참조 픽처 모션 벡터들, 블록 형상들 등과 같은 특정 메타데이터 또는 샘플 데이터(후보 참조 픽셀 블록들로서)에 대해 참조 픽처 메모리(534)를 검색할 수 있다. 예측자(535)는 적절한 예측 참조들을 찾기 위해 샘플 블록-바이-픽셀 블록(sample block-by-pixel block) 기준으로 동작할 수 있다. 일부 경우들에서, 예측자(535)에 의해 획득된 검색 결과들에 의해 결정된 바와 같이, 입력 픽처는 참조 픽처 메모리(534)에 저장된 다수의 참조 픽처로부터 인출된 예측 참조들을 가질 수 있다.

- [0049] 제어기(550)는, 예를 들어, 비디오 데이터를 인코딩하기 위해 사용되는 파라미터들 및 서브그룹 파라미터들의 설정을 포함하여, 소스 코더(530)의 코딩 동작을 관리할 수 있다.
- [0050] 앞서 설명한 모든 기능 유닛들의 출력은 엔트로피 코더(545)에서 엔트로피 코딩을 겪을 수 있다. 엔트로피 코더(545)는 다양한 기능 유닛들에 의해 생성된 심벌들을, 허프만 코딩, 가변 길이 코딩, 산술 코딩 등과 같은 기술들에 따라 심벌들을 무손실 압축함으로써, 코딩된 비디오 시퀀스로 변환한다.
- [0051] 송신기(540)는 인코딩된 비디오 데이터를 저장할 저장 디바이스에 대한 하드웨어/소프트웨어 링크일 수 있는 통신 채널(560)을 통한 송신을 준비하기 위해 엔트로피 코더(545)에 의해 생성된 코딩된 비디오 시퀀스(들)를 버퍼링할 수 있다. 송신기(540)는 비디오 코더(503)로부터의 코딩된 비디오 데이터를 송신될 다른 데이터, 예를 들어, 코딩된 오디오 데이터 및/또는 보조 데이터 스트림(소스들이 도시되지 않음)과 병합할 수 있다.
- [0052] 제어기(550)는 비디오 인코더(503)의 동작을 관리할 수 있다. 코딩 동안, 제어기(550)는 특정 코딩된 픽처 타입을 각각의 코딩된 픽처에 할당할 수 있으며, 이는 각각의 픽처에 적용될 수 있는 코딩 기법들에 영향을 미칠 수 있다. 예를 들어, 픽처들은 종종 다음 픽처 타입들 중 하나로서 할당될 수 있다:
- [0053] 인트라 픽처(I 픽처)는 예측의 소스로서 시퀀스 내의 임의의 다른 픽처를 사용하지 않고 코딩되고 디코딩될 수 있는 것일 수 있다. 일부 비디오 코덱들은, 예를 들어, "IDR(Independent Decoder Refresh)" 픽처들을 포함하는, 상이한 타입의 인트라 픽처들을 허용한다. 본 기술분야의 통상의 기술자는 I 픽처들의 해당 변형들 및 그것들 각각의 응용들 및 특징들을 인식한다.
- [0054] 예측 픽처(P 픽처)는 각각의 블록의 샘플 값들을 예측하기 위해 최대 하나의 모션 벡터 및 참조 인덱스를 사용하여 인트라 예측 또는 인터 예측을 사용하여 코딩되고 디코딩될 수 있는 것일 수 있다.
- [0055] 양방향 예측 픽처(B 픽처)는 각각의 블록의 샘플 값들을 예측하기 위해 최대 2개의 모션 벡터 및 참조 인덱스를 사용하여 인트라 예측 또는 인터 예측을 사용하여 코딩되고 디코딩될 수 있는 것일 수 있다. 유사하게, 다중-예측 픽처들은 단일 블록의 재구성을 위해 2개보다 많은 참조 픽처 및 연관된 메타데이터를 사용할 수 있다.
- [0056] 소스 픽처들은 일반적으로 복수의 샘플 블록(예를 들어, 각각 4x4, 8x8, 4x8, 또는 16x16 샘플들의 블록들)으로 공간적으로 세분되고 블록-바이-블록(block-by-block) 기준으로 코딩될 수 있다. 블록들은 블록들의 각각의 픽처들에 적용되는 코딩 할당에 의해 결정된 다른(이미 코딩된) 블록들을 참조하여 예측적으로 코딩될 수 있다. 예를 들어, I 픽처들의 블록들은 비예측적으로 코딩될 수 있거나 그것들은 동일한 픽처의 이미 코딩된 블록들을 참조하여 예측적으로 코딩될 수 있다(공간적 예측 또는 인트라 예측). P 픽처의 픽셀 블록들은, 하나의 이전에 코딩된 참조 픽처를 참조하여 공간 예측을 통해 또는 시간 예측을 통해, 예측적으로 코딩될 수 있다. B 픽처들의 블록들은, 하나 또는 2개의 이전에 코딩된 참조 픽처를 참조하여 공간 예측을 통해 또는 시간 예측을 통해, 예측적으로 코딩될 수 있다.
- [0057] 비디오 인코더(503)는 ITU-T Rec. H.265와 같은 표준에서의 미리 결정된 비디오 코딩 기술에 따라 코딩 동작들을 수행할 수 있다. 그 동작에서, 비디오 인코더(503)는, 입력 비디오 시퀀스에서 시간 및 공간 중복성을 활용하는 예측 코딩 동작을 비롯한, 다양한 압축 동작을 수행할 수 있다. 따라서, 코딩된 비디오 데이터는 사용중인 비디오 코딩 기술 또는 표준에 의해 특정된 신택스를 준수할 수 있다.
- [0058] 일 실시예에서, 송신기(540)는 인코딩된 비디오와 함께 추가적인 데이터를 송신할 수 있다. 소스 코더(530)는 코딩된 비디오 시퀀스의 일부로서 이러한 데이터를 포함할 수 있다. 추가적인 데이터는 시간/공간/SNR 향상 계층들, 중복 픽처들 및 슬라이스들과 같은 다른 형태의 중복 데이터, SEI 메시지들, VUI 파라미터 세트 프래그먼트들 등을 포함할 수 있다.
- [0059] 비디오는 시간 시퀀스의 복수의 소스 픽처들(비디오 픽처들)로서 캡처될 수 있다. 인트라-픽처 예측(종종 인트라 예측으로 축약됨)은 주어진 픽처에서 공간 상관을 사용하고, 인터-픽처 예측은 픽처들 사이의 (시간 또는 다른) 상관을 사용한다. 일 예에서, 현재 픽처라고 지칭되는, 인코딩/디코딩 중인 특정 픽처가 블록들로 분할된다. 현재 픽처 내의 블록이 비디오 내의 이전에 코딩되고 여전히 버퍼링되어 있는 참조 픽처 내의 참조 블록과 유사할 때, 현재 픽처 내의 블록은 모션 벡터라고 지칭되는 벡터에 의해 코딩될 수 있다. 모션 벡터는 참조 픽처 내의 참조 블록을 가리키고, 다수의 참조 픽처가 사용중인 경우, 참조 픽처를 식별하는 제3 차원을 가질 수 있다.
- [0060] 일부 실시예들에서, 인터-픽처 예측에서 양방향 예측(bi-prediction) 기법이 사용될 수 있다. 양방향 예측 기법에 따르면, 양자 모두 비디오 내의 현재 픽처에 디코딩 순서가 앞서는(그러나, 디스플레이 순서에서, 과거 및

미래에 각각 있을 수 있는) 제1 참조 픽처 및 제2 참조 픽처와 같은 2개의 참조 픽처가 사용된다. 현재 픽처 내의 블록은 제1 참조 픽처 내의 제1 참조 블록을 가리키는 제1 모션 벡터 및 제2 참조 픽처 내의 제2 참조 블록을 가리키는 제2 모션 벡터에 의해 코딩될 수 있다. 블록은 제1 참조 블록과 제2 참조 블록의 조합에 의해 예측될 수 있다.

- [0061] 또한, 코딩 효율을 개선시키기 위해 인터-픽처 예측에서 병합 모드 기법이 사용될 수 있다.
- [0062] 본 개시내용의 일부 실시예들에 따르면, 인터-픽처 예측들 및 인트라-픽처 예측들과 같은 예측들이 블록들의 단위로 수행된다. 예를 들어, HEVC 표준에 따르면, 비디오 픽처들의 시퀀스 내의 픽처는 압축을 위해 코딩 트리 유닛들(CTU)로 분할되고, 픽처 내의 CTU들은 64x64 픽셀들, 32x32 픽셀들, 또는 16x16 픽셀들과 같은 동일한 크기를 갖는다. 일반적으로, CTU는 3개의 코딩 트리 블록(CTB)을 포함하는데, 이는 하나의 루마 CTB 및 2개의 크로마 CTB이다. 각각의 CTU는 하나 또는 다수의 코딩 유닛(CU)들로 재귀적으로 쿼드트리 분할될 수 있다. 예를 들어, 64x64 픽셀들의 CTU는 64x64 픽셀들의 하나의 CU, 또는 32x32 픽셀들의 4개의 CU, 또는 16x16 픽셀들의 16개의 CU로 분할될 수 있다. 일 예에서, 각각의 CU는, 인터 예측 타입 또는 인트라 예측 타입과 같은, CU에 대한 예측 타입을 결정하기 위해 분석된다. CU는 시간 및/또는 공간 예측성에 따라 하나 이상의 예측 유닛(PU)으로 분할된다. 일반적으로, 각각의 PU는 루마 예측 블록(PB), 및 2개의 크로마 PB를 포함한다. 일 실시예에서, 코딩(인코딩/디코딩)에서의 예측 동작은 예측 블록의 단위로 수행된다. 예측 블록의 예로서 루마 예측 블록을 사용하여, 예측 블록은, 8x8 픽셀들, 16x16 픽셀들, 8x16 픽셀들, 16x8 픽셀들 등과 같은, 픽셀들에 대한 값들(예를 들어, 루마 값들)의 행렬을 포함한다.
- [0063] 도 6은 본 개시내용의 다른 실시예에 따른 비디오 인코더(603)의 도면을 도시한다. 비디오 인코더(603)는 비디오 픽처들의 시퀀스에서 현재 비디오 픽처 내의 샘플 값들의 처리 블록(예를 들어, 예측 블록)을 수신하고, 처리 블록을 코딩된 비디오 시퀀스의 일부인 코딩된 픽처 내에 인코딩하도록 구성된다. 일 예에서, 비디오 인코더(603)는 도 3의 예에서의 비디오 인코더(303) 대신에 사용된다.
- [0064] HEVC 예에서, 비디오 인코더(603)는 8x8 샘플들 등의 예측 블록과 같은 처리 블록에 대한 샘플 값들의 행렬 등을 수신한다. 비디오 인코더(603)는 처리 블록이, 예를 들어, 레이트-왜곡 최적화를 사용하여 인트라 모드, 인터 모드, 또는 양방향 예측 모드 중 어느 것을 사용하여 최선으로 코딩되는지 여부를 결정한다. 처리 블록이 인트라 모드로 코딩되어야 할 때, 비디오 인코더(603)는 인트라 예측 기법을 사용하여 처리 블록을 코딩된 픽처 내에 인코딩할 수 있으며; 그리고, 처리 블록이 인터 모드 또는 양방향 예측 모드로 코딩될 때, 비디오 인코더(603)는 인터 예측 또는 양방향 예측 기법을 각각 사용하여 처리 블록을 코딩된 픽처 내에 인코딩할 수 있다. 특정 비디오 코딩 기술들에서, 병합 모드는 예측자들 외부의 코딩된 모션 벡터 성분의 이점 없이 하나 이상의 모션 벡터 예측자들로부터 모션 벡터가 유도되는 인터 픽처 예측 서브모드일 수 있다. 특정 다른 비디오 코딩 기술들에서, 대상 블록에 적용가능한 모션 벡터 성분이 존재할 수 있다. 일 예에서, 비디오 인코더(603)는 처리 블록들의 모드를 결정하기 위한 모드 결정 모듈(도시되지 않음)과 같은 다른 컴포넌트들을 포함한다.
- [0065] 도 6의 예에서, 비디오 인코더(603)는 도 6에 도시된 바와 같이 함께 결합된 인터 인코더(630), 인트라 인코더(622), 잔차 계산기(623), 스위치(626), 잔차 인코더(624), 일반 제어기(621), 및 엔트로피 인코더(625)를 포함한다.
- [0066] 인터 인코더(630)는 현재 블록(예를 들어, 처리 블록)의 샘플들을 수신하고, 블록을 참조 픽처들 내의 하나 이상의 참조 블록(예를 들어, 이전 픽처들 및 나중 픽처들 내의 블록들)과 비교하고, 인터 예측 정보(예를 들어, 인터 인코딩 기법에 따른 중복 정보의 설명, 모션 벡터들, 병합 모드 정보)를 생성하고, 임의의 적절한 기법을 사용하여 인터 예측 정보에 기초하여 인터 예측 결과들(예를 들어, 예측된 블록)을 계산하도록 구성된다. 일부 예들에서, 참조 픽처들은 인코딩된 비디오 정보에 기초하여 디코딩되는 디코딩된 참조 픽처들이다.
- [0067] 인트라 인코더(622)는 현재 블록(예를 들어, 처리 블록)의 샘플들을 수신하고, 일부 경우들에서 블록을 동일한 픽처 내의 이미 코딩된 블록들과 비교하고, 변환 이후 양자화된 계수들을 생성하고, 일부 경우들에서 또한 인트라 예측 정보(예를 들어, 하나 이상의 인트라 인코딩 기법에 따른 인트라 예측 방향 정보)를 수신하도록 구성된다. 일 예에서, 인트라 인코더(622)는 또한 동일한 픽처 내의 참조 블록들 및 인트라 예측 정보에 기초하여 인트라 예측 결과들(예를 들어, 예측 블록)을 계산한다.
- [0068] 일반 제어기(621)는 일반 제어 데이터를 결정하고 일반 제어 데이터에 기초하여 비디오 인코더(603)의 다른 컴포넌트들을 제어하도록 구성된다. 일 예에서, 일반 제어기(621)는 블록의 모드를 결정하고, 모드에 기초하여 스위치(626)에 제어 신호를 제공한다. 예를 들어, 모드가 인트라 모드일 때, 일반 제어기(621)는 잔차 계산기

(623)에 의한 사용을 위해 인트라 모드 결과를 선택하도록 스위치(626)를 제어하고, 인트라 예측 정보를 선택하고 인트라 예측 정보를 비트스트림에 포함시키도록 엔트로피 인코더(625)를 제어하며; 그리고, 모드가 인터 모드일 때, 일반 제어기(621)는 잔차 계산기(623)에 의한 사용을 위해 인터 예측 결과를 선택하도록 스위치(626)를 제어하고, 인터 예측 정보를 선택하고 인터 예측 정보를 비트스트림에 포함시키도록 엔트로피 인코더(625)를 제어한다.

[0069] 잔차 계산기(623)는 수신된 블록과 인트라 인코더(622) 또는 인터 인코더(630)로부터 선택된 예측 결과들 사이의 차이(잔차 데이터)를 계산하도록 구성된다. 잔차 인코더(624)는 잔차 데이터에 기초하여 동작하여 잔차 데이터를 인코딩하여 변환 계수들을 생성하도록 구성된다. 일 예에서, 잔차 인코더(624)는 잔차 데이터를 공간 도메인으로부터 주파수 도메인으로 변환하고, 변환 계수들을 생성하도록 구성된다. 그 후 변환 계수들에 대해 양자화 처리를 수행하여 양자화된 변환 계수들을 획득한다. 다양한 실시예에서, 비디오 인코더(603)는 또한 잔차 디코더(628)를 포함한다. 잔차 디코더(628)는 역변환을 수행하고, 디코딩된 잔차 데이터를 생성하도록 구성된다. 디코딩된 잔차 데이터는 인트라 인코더(622) 및 인터 인코더(630)에 의해 적절하게 사용될 수 있다. 예를 들어, 인터 인코더(630)는 디코딩된 잔차 데이터 및 인터 예측 정보에 기초하여 디코딩된 블록들을 생성할 수 있고, 인트라 인코더(622)는 디코딩된 잔차 데이터 및 인트라 예측 정보에 기초하여 디코딩된 블록들을 생성할 수 있다. 디코딩된 블록들은 디코딩된 픽처들을 생성하기 위해 적절하게 처리되고 디코딩된 픽처들은 메모리 회로(도시되지 않음)에 버퍼링되고 일부 예들에서 참조 픽처들로서 사용될 수 있다.

[0070] 엔트로피 인코더(625)는 인코딩된 블록을 포함하도록 비트스트림을 포맷하도록 구성된다. 엔트로피 인코더(625)는 HEVC 표준과 같은 적절한 표준에 따라 다양한 정보를 포함하도록 구성된다. 일 예에서, 엔트로피 인코더(625)는 일반 제어 데이터, 선택된 예측 정보(예를 들어, 인트라 예측 정보 또는 인터 예측 정보), 잔차 정보, 및 다른 적절한 정보를 비트스트림 내에 포함시키도록 구성된다. 개시된 주제에 따르면, 인터 모드 또는 양방향 예측 모드 중 어느 하나의 병합 서브모드에서 블록을 코딩할 때, 잔차 정보가 존재하지 않는다는 점에 유의한다.

[0071] 도 7은 본 개시내용의 다른 실시예에 따른 비디오 디코더(710)의 도면을 도시한다. 비디오 디코더(710)는 코딩된 비디오 시퀀스의 일부인 코딩된 픽처들을 수신하고, 코딩된 픽처들을 디코딩하여 재구성된 픽처들을 생성하도록 구성된다. 일 예에서, 비디오 디코더(710)는 도 3의 예에서의 비디오 디코더(310) 대신에 사용된다.

[0072] 도 7의 예에서, 비디오 디코더(710)는 도 7에 도시된 바와 같이 함께 결합된 엔트로피 디코더(771), 인터 디코더(780), 잔차 디코더(773), 재구성 모듈(774), 및 인트라 디코더(772)를 포함한다.

[0073] 엔트로피 디코더(771)는, 코딩된 픽처로부터, 코딩된 픽처를 구성하는 선택스 요소들을 나타내는 특정 심벌들을 재구성하도록 구성될 수 있다. 이러한 심벌들은, 예를 들어, 블록이 코딩되는 모드(예컨대, 예를 들어, 인트라 모드, 인터 모드, 양방향 예측 모드, 후자의 둘은 병합 서브모드 또는 다른 서브모드에서임), 인트라 디코더(772) 또는 인터 디코더(780) 각각에 의한 예측을 위해 사용되는 특정 샘플 또는 메타데이터를 식별할 수 있는 예측 정보(예컨대, 예를 들어, 인트라 예측 정보 또는 인터 예측 정보), 예를 들어, 양자화된 변환 계수들의 형태로 된 잔차 정보 등을 포함할 수 있다. 일 예에서, 예측 모드가 인터 또는 양방향 예측 모드일 때, 인터 예측 정보가 인터 디코더(780)에 제공되고; 그리고 예측 타입이 인트라 예측 타입일 때, 인트라 예측 정보가 인트라 디코더(772)에 제공된다. 잔차 정보에 대해 역양자화가 수행될 수 있고 잔차 디코더(773)에 제공된다.

[0074] 인터 디코더(780)는 인터 예측 정보를 수신하고, 인터 예측 정보에 기초하여 인터 예측 결과들을 생성하도록 구성된다.

[0075] 인트라 디코더(772)는 인트라 예측 정보를 수신하고, 인트라 예측 정보에 기초하여 예측 결과들을 생성하도록 구성된다.

[0076] 잔차 디코더(773)는 역양자화를 수행하여 탈양자화된 변환 계수들을 추출하고, 탈양자화된 변환 계수들을 처리하여 잔차를 주파수 도메인으로부터 공간 도메인으로 변환하도록 구성된다. 잔차 디코더(773)는 또한 (양자화기 파라미터(QP)를 포함하도록) 특정 제어 정보를 요구할 수 있고, 그 정보는 엔트로피 디코더(771)에 의해 제공될 수 있다(이는 단지 저용량 제어 정보일 수 있으므로 데이터 경로가 도시되지 않음).

[0077] 재구성 모듈(774)은, 공간 도메인에서, 잔차 디코더(773)에 의해 출력된 잔차와 예측 결과들(경우에 따라 인터 또는 인트라 예측 모듈에 의해 출력된 것)을 조합하여 재구성된 블록을 형성하도록 구성하고, 재구성된 블록은 재구성된 픽처의 일부일 수 있고, 재구성된 픽처는 결국 재구성된 비디오의 일부일 수 있다. 시각적 품질을 개선하기 위해 디블로킹 동작 등과 같은 다른 적절한 동작들이 수행될 수 있다는 점에 유의한다.

- [0078] 비디오 인코더들(303, 503, 및 603), 및 비디오 디코더들(310, 410, 및 710)은 임의의 적합한 기법을 사용하여 구현될 수 있다는 점에 유의한다. 일 실시예에서, 비디오 인코더들(303, 503, 및 603), 및 비디오 디코더들(310, 410, 및 710)은 하나 이상의 집적 회로를 사용하여 구현될 수 있다. 다른 실시예에서, 비디오 인코더들(303, 503, 및 603), 및 비디오 디코더들(310, 410, 및 710)은 소프트웨어 명령어들을 실행하는 하나 이상의 프로세서를 사용하여 구현될 수 있다.
- [0079] 본 개시내용의 양태들은, 예를 들어, HEVC를 넘고 VVC에서 사용되는, 정규 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, IBC(intra-block copy) 병합 모드, 및 GEO(geometric merge mode)와 같은, 각각의 인터 예측 코딩 도구들에 대한 다양한 병합 후보 리스트(들)의 길이(들)의 시그널링과 같은, 비디오 코딩 기술들에 관한 것이다.
- [0080] 기하학적 병합 모드(기하학적 분할 모드라고도 지칭됨)는 복수의 상이한 분할 방식을 지원할 수 있다. 도 8은 예시적인 기하학적 병합 모드를 도시한다. 기하학적 병합 모드에서, CU(800)는 2개의 파티션, 즉 라인 또는 에지(810)에 의해 분할된 파티션 1-2로 분할될 수 있다. 2개의 파티션 각각은 삼각형, 사다리꼴, 오각형 등과 같은 임의의 적절한 형상을 가질 수 있다.
- [0081] 인터 예측을 위한 병합 후보들은 HEVC 및 VVC에서와 같은 비디오 코딩에 효과적일 수 있다. VVC에서와 같은 실시예에서, 4개의 상이한 병합 후보 리스트(또는 병합 리스트)가 인코더 및 디코더 측에 존재하고 구성될 수 있다. 4개의 병합 후보 리스트는 정규 병합 모드에 대한 병합 후보 리스트(또는 제1 병합 후보), 기하학적 병합 모드에 대한 병합 후보 리스트(또는 제2 병합 후보), 서브블록-기반 병합 모드에 대한 병합 후보 리스트(또는 제3 병합 후보), 및 IBC 병합 모드에 대한 병합 후보 리스트(또는 제4 병합 후보)를 포함할 수 있다.
- [0082] (HEVC에서의 특정 기술들과 같은) 관련 기술에 비해, 정규 병합 모드에 대한 제1 병합 후보 리스트는 더 다양한 병합 후보들을 포함하도록 확장될 수 있다. 또한, 제1 병합 후보 리스트에서의 병합 후보들(또는 병합 모션 벡터 예측(MVP) 후보들)의 최대 수는, 예를 들어, 5로부터 6으로 확장될 수 있다. 제1 병합 후보 리스트에서의 병합 MVP 후보들의 최대 수는 PPS 레벨에서의 픽처 파라미터 세트(PPS)에서 또는 픽처 레벨에서의 픽처 헤더에서 시그널링될 수 있다.
- [0083] 도 9는 PPS에서 시그널링된 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)를 도시한다. 제1 PPS 레벨 파라미터는 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 도 10은 픽처 헤더에서 시그널링된 제1 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)를 도시한다. 제1 픽처 레벨 파라미터는 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)를 표시할 수 있다.
- [0084] 제1 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨에서 시그널링된 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 예를 들어, 제1 선택스 요소는 PPS 레벨에서 시그널링되는 제1 PPS 레벨 파라미터 또는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제1 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.
- [0085] 0과 동일한 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)는 제1 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)가 PPS를 참조하는 픽처 헤더들에 존재(또는 시그널링)한다는 것을 특정할 수 있다. 0보다 큰 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)는 제1 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)가 PPS를 참조하는 픽처 헤더들에 존재하지 않는다(또는 시그널링되지 않는다)는 것을 특정할 수 있다. 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)의 값은 0 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다. 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)가 존재하지 않을 때, 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)는 0인 것으로 추론될 수 있다.
- [0086] 제1 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)는 6으로부터 감소된 픽처 헤더와 연관된 슬라이스들에서 지원되는 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)를 특정할 수 있다. 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)는 수학적 식 1을 사용하여 결정될 수 있다.
- [0087] 
$$\text{MaxNumMergeCand} = 6 - \text{pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand} \quad (\text{수학적 식 1})$$
- [0088] MaxNumMergeCand의 값은 1 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다. 제1 픽처 레벨 파라미터가 존재하지 않을 때, 제1 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)의 값은 제1 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_six\_minus\_max\_num\_merge\_cand\_plus1)-1인 것으로 추론될 수 있다.
- [0089] 기하학적 병합 모드는 시퀀스 파라미터 세트(SPS) 내의 SPS 선택스 요소를 사용하여 시퀀스 레벨에서 인에이블

또는 디스에이블될 수 있다. 일 예에서, SPS 신택스 요소는 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)이다. 도 11은 SPS에서 시그널링된 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)를 도시한다.

- [0090] 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)는 기하학적 병합 모드 기반 모션 보상이 인터 예측을 위해 사용될 수 있는지를 특정할 수 있다. 0인 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)는 코딩된 계층 비디오 시퀀스(CLVS)에서 기하학적 병합 모드 기반 모션 보상이 사용되지 않고, 기하학적 병합 모드 관련 신택스 요소들이 CLVS의 코딩 유닛 신택스에 존재하지 않도록 신택스가 제약되어야 한다는 것을 특정할 수 있다. 1인 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)는 기하학적 병합 모드 기반 모션 보상이 CLVS에서 사용될 수 있다는 것을 특정할 수 있다.
- [0091] 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)를 표시하는 파라미터(들)는 PPS 레벨 또는 픽처 레벨에서 명시적으로 시그널링될 수 있다.
- [0092] 도 12는 PPS에서 시그널링된 예시적인 신택스를 도시한다. 신택스는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시하는 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1)를 포함한다. 도 13은 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 신택스를 도시한다. 신택스는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시하는 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)를 포함한다.
- [0093] 제2 신택스 요소는 대응하는 코딩 레벨에서 시그널링된 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 예를 들어, 제2 신택스 요소는 PPS 레벨에서 시그널링되는 제2 PPS 레벨 파라미터 또는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제2 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.
- [0094] 0인 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1)는 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)가 PPS를 참조하는 슬라이스들의 픽처 헤더들에 존재하거나 시그널링된다는 것을 특정할 수 있다. 0보다 큰 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1)는 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)가 PPS를 참조하는 픽처 헤더들에 존재하지 않는다는 것을 특정할 수 있다. 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1)의 값은 0 내지 MaxNumMergeCand-1의 범위에 있을 수 있다. 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1)가 존재하지 않을 때, 제2 PPS 레벨 파라미터는 0인 것으로 추론될 수 있다.
- [0095] 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)는 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)로부터 감소된 픽처 헤더와 연관된 슬라이스들에서 지원되는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다.
- [0096] 제2 픽처 레벨 파라미터가 존재하지 않고, 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)가 1이고, 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)가 2 이상일 때, 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)는 (제2 PPS 레벨 파라미터-1)(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1-1)인 것으로 추론될 수 있다.
- [0097] 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)는, 예를 들어, 수학적 2를 사용하여, 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand) 및 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0098] 
$$\text{MaxNumGeoMergeCand} = \text{MaxNumMergeCand} - \text{pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand}$$
 (수학적 2)
- [0099] 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)가 존재할 때(즉, 시그널링될 때), MaxNumGeoMergeCand의 값은 2 내지 MaxNumMergeCand(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0100] 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)가 존재하지 않고(즉, 시그널링되지 않고) (i) 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_geo\_enabled\_flag)가 0인 것과 (ii) 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)가 2보다 작은 것 중 하나가 충족될 때, 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)는 0인 것으로 설정될 수 있다.

- [0101] 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)가 0일 때, 기하학적 병합 모드는 픽처 헤더와 연관된 슬라이스들에 대해 허용되지 않는다.
- [0102] 제2 PPS 레벨 파라미터(예를 들어, pps\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand\_plus1), 제2 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand), 및 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)를 결정하기 위해 사용될 수 있다. 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)는 MaxNumMergeCand의 값을 초과하지 않도록 지정될 수 있다. MaxNumGeoMergeCand의 값은, 예를 들어, 특정 응용들에 따라 달라질 수 있다. PPS 시그널링은 MaxNumGeoMergeCand의 값이 자주 변하지 않을 때 효과적일 수 있고, 따라서 각각의 픽처에 대해 시그널링될 필요가 없다. 한편, 픽처 헤더 시그널링은 MaxNumGeoMergeCand가, 예를 들어, 하나의 픽처로부터 다른 픽처로 더 자주 변할 때 효과적일 수 있다.
- [0103] 도 14는 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다. 선택스는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)(서브블록-기반 병합 모드에 대한 병합 후보들의 최대 수라고도 지칭됨)를 표시하는 픽처 헤더에서 시그널링되는 제3 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)를 포함한다.
- [0104] 제3 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨에서 시그널링되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 예를 들어, 제3 선택스 요소는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제3 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.
- [0105] 제3 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)는 5의 값으로부터 감소된 슬라이스에서 지원되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 제3 픽처 레벨 파라미터가 존재하지 않을 때(또는 시그널링되지 않을 때), 제3 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)의 값은  $(5 - (\text{sps\_sbtmvp\_enabled\_flag} \ \&\& \ \text{pic\_temporal\_mvp\_enabled\_flag}))$ 인 것으로 추론될 수 있다. 일 예에서, sps\_sbtmvp\_enabled\_flag는 SBTMVP 모드가 SPS 레벨에서 인에이블되는지를 표시하는 SPS 레벨 플래그이다. 일 예에서, pic\_temporal\_mvp\_enabled\_flag는 시간 MVP 모드가 픽처 레벨에서 인에이블되는지를 표시하는 픽처 레벨 플래그이다.
- [0106] 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)는 예를 들어, 수학적 식 3을 사용하여 제3 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0107] 
$$\text{MaxNumSubblockMergeCand} = 5 - \text{pic\_five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand}$$
 (수학적 식 3)
- [0108] 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)의 값은 0 내지 5(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0109] 도 15는 픽처 헤더에서 시그널링된 예시적인 선택스를 도시한다. 선택스는 IBC 병합 모드에 대한 IBC 병합 블록 벡터 예측(BVP) 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)를 표시하는 제4 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)를 포함한다.
- [0110] 제4 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨에서 시그널링된 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 예를 들어, 제4 선택스 요소는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제4 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.
- [0111] 제4 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 픽처 헤더와 연관된 슬라이스들에서 지원되는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)는, 예를 들어, 수학적 식 4를 사용하여, 제4 픽처 레벨 파라미터(예를 들어, pic\_six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0112] 
$$\text{MaxNumIbcMergeCand} = 6 - \text{pic\_six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand}$$
 (수학적 식 4)
- [0113] IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)의 값은 1 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0114] 선택스 요소들은 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 제4 선택스 요소 등을 포함할 수 있다. 전술한 바와 같이, 제1 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨(예를 들어, 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 높은 코딩 레벨)에서 시그널링된 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 따라서 제1 선택스 요소는 정규 병합

모드에 대한 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시할 수 있다. 병합 MVP 후보 리스트는 정규 병합 모드에 대한 병합 MVP 후보들을 포함할 수 있다. 예를 들어, 제1 선택스 요소는 PPS 레벨에서 시그널링되는 제1 PPS 레벨 파라미터 또는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제1 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.

[0115] 제2 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨(예를 들어, 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 높은 코딩 레벨)에서 시그널링된 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 따라서 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드에 대한 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트의 길이를 표시할 수 있다. 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트는 기하학적 병합 모드에 대한 기하학적 병합 모드 병합 후보들을 포함할 수 있다. 예를 들어, 제2 선택스 요소는 PPS 레벨에서 시그널링되는 제2 PPS 레벨 파라미터 또는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제2 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.

[0116] 제3 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨(예를 들어, 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 더 높은 코딩 레벨)에서 시그널링되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 따라서 제3 선택스 요소는 서브블록-기반 병합 모드에 대한 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시할 수 있다. 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트는 서브블록-기반 병합 모드에 대한 서브블록-기반 병합 MVP 후보들을 포함할 수 있다. 예를 들어, 제3 선택스 요소는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제3 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.

[0117] 제4 선택스 요소는 대응하는 코딩 레벨(예를 들어, 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 더 높은 코딩 레벨)에서 시그널링되는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 따라서 제4 선택스 요소는 IBC 병합 모드에 대한 IBC 병합 BVP 후보 리스트(또는 IBC 병합 후보 리스트)의 길이를 표시할 수 있다. IBC 병합 BVP 후보 리스트는 IBC 병합 모드에 대한 IBC 병합 BVP 후보들을 포함할 수 있다. 예를 들어, 제4 선택스 요소는 픽처 레벨에서 시그널링되는 제4 픽처 레벨 파라미터를 지칭한다.

[0118] 본 개시내용의 양태들에 따르면, 제1 코딩 레벨에서 시그널링된 제1 선택스 요소는 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 디코딩될 수 있다. 제1 선택스 요소는 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 제1 코딩 레벨은 예를 들어, 슬라이스 레벨보다 높은 임의의 적절한 코딩 레벨일 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 PPS 레벨보다 높다. 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제1 선택스 요소에 기초하여, 예를 들어, 수학적 5에 기초하여 결정될 수 있다. 후속하여, 제1 코딩 레벨과 연관된 코딩 블록들은 병합 MVP 후보들의 최대 수에 적어도 기초하여 재구성될 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이고 제1 선택스 요소는 SPS에서 시그널링된다. 제1 코딩 레벨이 더 낮은 코딩 레벨(예를 들어, PPS 레벨)로부터 더 높은 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)로 증가할 때 코딩 효율이 증가할 수 있고 시그널링 오버헤드가 감소할 수 있다.

[0119] 본 개시내용의 양태들에 따르면, 대응하는 병합 후보 리스트들(예를 들어, 병합 MVP 후보 리스트, 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트, 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트, IBC 병합 BVP 후보 리스트 등)의 길이(들)에 관련된 선택스 요소들 중 하나 이상이 제1 코딩 레벨에서 시그널링될 수 있다. 제1 코딩 레벨은 임의의 적절한 코딩 레벨일 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 높다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 PPS 레벨보다 높다. 선택스 요소들 중 하나 이상은 제1 선택스 요소를 포함할 수 있다.

[0120] 일 실시예에서, 선택스 요소들 중 하나 이상은 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소를 포함하고, 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링된다. 일 예에서, 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 변하지 않는다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이다. 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소를 포함하는 선택스 요소들 중 하나 이상과 같은 특정 선택스 요소들이 시퀀스 레벨에서 변경되지 않을 때, 더 낮은 코딩 레벨(예를 들어, PPS 레벨, 픽처 레벨, 또는 슬라이스 레벨) 대신에 시퀀스 레벨에서 특정 선택스 요소들을 시그널링하는 것은 코딩 효율을 증가시키고/시키거나 시그널링 오버헤드를 감소시킬 수 있다.

[0121] 일 실시예에서, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 시그널링될 수 있고, 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 디코딩될 수 있다. 제2 선택스 요소는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 제3 선택스 요소는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있고, 제4 선택스 요소는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수는 제2 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있고, 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제3 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있고, IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수는 제4 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있다.

[0122] 도 16은 SPS에서의 예시적인 선택스 요소들을 도시한다. 선택스 요소들은 제1 선택스 요소(예를 들어, `six_minus_max_num_merge_cand`), 제2 선택스 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`),

제3 선택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand), 및 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)를 포함한다.

[0123] 제1 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)는 제1 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)에 기초하여, 예를 들어, 수학적 식 5에 기초하여 결정될 수 있다.

[0124] 
$$\text{MaxNumMergeCand} = 6 - \text{six\_minus\_max\_num\_merge\_cand} \quad (\text{수학적 식 5})$$

[0125] MaxNumMergeCand의 값은 1 내지 6의 범위(언급된 것을 포함)에 있을 수 있다.

[0126] 제2 선택스 요소(예를 들어, max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)는 MaxNumMergeCand로부터 감소된 SPS에서 지원되는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다.

[0127] 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)는 예를 들어, 수학적 식 6을 사용하여, 제2 선택스 요소 및 병합 MVP 후보들의 최대 수에 기초하여 결정될 수 있다.

[0128] 
$$\text{MaxNumGeoMergeCand} = \text{MaxNumMergeCand} - \text{max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand} \quad (\text{수학적 식 6})$$

[0129] 제2 선택스 요소(예를 들어, max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)가 존재할 때(또는 시그널링될 때), 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)의 값은 2 내지 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.

[0130] 제3 선택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)는 5의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다.

[0131] 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)는, 예를 들어, 수학적 식 7을 사용하여, 제3 선택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.

[0132] 
$$\text{MaxNumSubblockMergeCand} =$$

[0133] 
$$5 - \text{five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand} \quad (\text{수학적 식 7})$$

[0134] MaxNumSubblockMergeCand의 값은 0 내지 5(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.

[0135] 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)는, 예를 들어, 수학적 식 8을 사용하여, 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.

[0136] 
$$\text{MaxNumIbcMergeCand} =$$

[0137] 
$$6 - \text{six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand} \quad (\text{수학적 식 8})$$

[0138] MaxNumIbcMergeCand의 값은 0 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.

[0139] 일 예에서, 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소를 포함하는 선택스 요소들은 PPS에서 시그널링된다. 따라서, 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소는 PPS 내에서 변경되지 않을 수 있고, 제1 PPS로부터 제2 PPS로 변경될 수 있다.

[0140] 본 개시내용의 양태들에 따르면, 대응하는 병합 후보 리스트(들)의 길이(들)에 관련된 선택스 요소들 중 하나 이상은, 예를 들어, 대응하는 인터 예측 코딩 도구(또는 인터 코딩 도구)가 인에이블되는지에 기초하여 조건부로 시그널링될 수 있다. 일 실시예에서, 제1 선택스 요소는 병합 MVP 후보들의 최대 수(또는 정규 병합 모드에 대한 병합 MVP 후보 리스트의 길이)가 시그널링되고, 다른 병합 후보 리스트들의 길이들과 관련된 나머지 선택스 요소들(예를 들어, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 제4 선택스 요소 등)은 시그널링될 수 있거나 시그널링되지 않을 수 있다. 따라서, 특정 인터 코딩 도구에 대한 인에이블링 플래그는 특정 인터 코딩 도구에 대한 병합 후보 리스트의 길이와 관련된 대응하는 선택스 요소의 시그널링을 제어하기 위해 사용될 수 있다. 따라서, 일부 예들에서, 특정 인터 코딩 도구에 대한 인에이블링 플래그가 특정 인터 코딩 도구가 디스에이블된다는 것을 표시할 때, 대응하는 선택스 요소는 시그널링되지 않으며, 따라서 코딩 효율을 증가시키고/시키거나 시그널링 오버헤드를 감소시킨다.

- [0141] 일 실시예에서, 제2 코딩 레벨에서 시그널링된 선택 요소는 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 그리고 조건이 충족되는 것에 기초하여 디코딩될 수 있다. 선택 요소는 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, IBC 병합 모드 등 중 하나에 대한 병합 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다.
- [0142] 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 기하학적 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수이다. 선택 요소는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 표시하는 제2 선택 요소이다. 도 17의 박스(1712)를 참조하면, 조건은 기하학적 병합 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되고 병합 MVP 후보들의 최대 수가 3 이상인 것이다. 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수는 제2 선택 요소에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0143] 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 서브블록-기반 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수이다. 선택 요소는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시하는 제3 선택 요소이다. 도 17의 박스(1710)를 참조하면, 조건은 아핀 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되는 것이다. 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제3 선택 요소에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0144] 일 예에서, 기하학적 병합 모드, 서브블록-기반 병합 모드, 및 IBC 병합 모드 중 하나는 IBC 병합 모드이다. 병합 후보들의 최대 수는 IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수이다. 선택 요소는 IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수를 표시하는 제4 선택 요소이다. 도 17의 박스(1711)를 참조하면, 조건은 IBC 병합 모드가 제2 코딩 레벨에서 인에이블되는 것이다. IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제4 선택 요소에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0145] 일 예에서, 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제1 선택 요소는 SPS에서 시그널링되고, 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제2 선택 요소, 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제3 선택 요소, 및 IBC 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제4 선택 요소는, 예를 들어, 도 17에 도시된 바와 같은 시퀀스 레벨에서 조건부로 시그널링된다.
- [0146] 도 17을 참조하면, 제1 선택 요소(예를 들어, `six_minus_max_num_merge_cand`)는 SPS에서 시그널링된다. 전술한 바와 같이, 제1 선택 요소(예를 들어, `six_minus_max_num_merge_cand`)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 병합 MVP 후보들의 최대 수(`MaxNumMergeCand`)는 제1 선택 요소(예를 들어, `six_minus_max_num_merge_cand`)에 기초하여, 예를 들어, 수학적 식 5에 기초하여 결정될 수 있다. `MaxNumMergeCand`의 값은 1 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0147] 도 17의 박스(1712)를 참조하면, 제2 선택 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`)는 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_geo_enabled_flag`)가 1이고 병합 MVP 후보들의 최대 수(`MaxNumMergeCand`)가 3 이상일 때 시그널링될 수 있다. 일 예에서, 1인 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_geo_enabled_flag`)는 기하학적 병합 모드가 시퀀스 레벨에서 인에이블된다는 것을 표시한다.
- [0148] 제2 선택 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`)는 `MaxNumMergeCand`로부터 감소된 SPS에서 지원되는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다.
- [0149] GEO 병합 모드 후보들의 최대 수(`MaxNumGeoMergeCand`)는 수학적 식 6을 사용하여 결정될 수 있다.
- [0150] 제2 선택 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`)가 존재할 때, GEO 병합 모드 후보들의 최대 수(`MaxNumGeoMergeCand`)의 값은 2 내지 병합 MVP 후보의 최대 수(`MaxNumMergeCand`)(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0151] 제2 선택 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`)가 존재하지 않고, 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_geo_enabled_flag`)가 1이고, 병합 MVP 후보의 최대 수(`MaxNumMergeCand`)가 2일 때, GEO 병합 모드 후보들의 최대 수(`MaxNumGeoMergeCand`)는 2로 설정될 수 있다.
- [0152] 제2 선택 요소(예를 들어, `max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand`)가 존재하지 않고(또는 시그널링되지 않고) (i) 제1 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_geo_enabled_flag`)가 0인 것과 (ii) 병합 MVP 후보들의 최대 수(`MaxNumMergeCand`)가 2보다 작은 것 중 하나가 충족될 때, 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(`MaxNumGeoMergeCand`)는 0인 것으로 설정될 수 있다.
- [0153] 도 17의 박스(1710)를 참조하면, 제3 선택 요소(예를 들어, `five_minus_max_num_subblock_merge_cand`)는 제2 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_affine_enabled_flag`)가 1일 때 시그널링될 수 있다. 일 예에서, 1인 제2 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, `sps_affine_enabled_flag`)는 아핀 모드가 시퀀스 레벨에서 인에이블된다는 것을

표시한다.

- [0154] 제3 선택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)는 5의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 제3 선택스 요소가 존재하지 않을 때, 제3 선택스 요소의 값(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)은 (5-sps\_sbtmvp\_enabled\_flag)인 것으로 추론될 수 있다.
- [0155] 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)는 전술한 바와 같이, 수학적 7에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0156] MaxNumSubblockMergeCand의 값은 0 내지 5(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0157] 도 17의 박스(1711)를 참조하면, 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)는 제3 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_ibc\_enabled\_flag)가 1일 때 시그널링될 수 있다. 일 예에서, 1인 제3 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_ibc\_enabled\_flag)는 IBC 병합 모드가 시퀀스 레벨에서 인에이블된다는 것을 표시한다.
- [0158] 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)는, 예를 들어, 수학적 8을 사용하여, 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0159] 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)가 존재하지 않을 때, MaxNumIbcMergeCand는 0일 수 있다.
- [0160] MaxNumIbcMergeCand의 값은 0 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0161] 일 예에서, 도 17에 도시된 바와 같이, 제1 선택스 요소는 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 시그널링되고, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소는 제2 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 조건부로 시그널링된다. 대안적으로, 제1 선택스 요소는 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 시그널링되고, (i) 제2 선택스 요소, (ii) 제3 선택스 요소, (iii) 제4 선택스 요소, 및/또는 다른 선택스 요소 중 하나 이상은 제2 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 조건부로 시그널링된다. 제1 코딩 레벨은 제2 코딩 레벨과 동일하거나 그보다 높을 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨 및 제2 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이다.
- [0162] 일 실시예에서, 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제1 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 시그널링되고, 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제2 선택스 요소, 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제3 선택스 요소, 및 IBC 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제4 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 조건부로 시그널링된다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 슬라이스 레벨(또는 슬라이스 헤더), 픽처 레벨(또는 픽처 헤더) 등보다 높다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이다.
- [0163] 특정 선택스 요소들(예를 들어, 제1 선택스 요소)은 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 변하지 않고 시퀀스 내의 픽처들, 슬라이스들 등에 대해 일정하게 유지된다. 따라서, 특정 선택스 요소들은, 예를 들어, 코딩 효율을 개선하고/하거나 시그널링 오버헤드를 감소시키기 위해, 제1 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨 대신에 제1 코딩 레벨(예를 들어, 높은 코딩 레벨)에서 시그널링될 수 있다. 다른 선택스 요소들(예를 들어, 제3 선택스 요소)은 제1 코딩 레벨에서 변경될 수 있고, 따라서 예를 들어, 유연성을 증가시키기 위해 제1 코딩 레벨보다 낮은 제2 코딩 레벨(예를 들어, 낮은 코딩 레벨)에서 시그널링될 수 있다. 예를 들어, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이고, 제3 선택스 요소는 시퀀스 내에서 변하고 픽처 내에서 변하지 않으며, 따라서 픽처 레벨(예를 들어, 제2 코딩 레벨)에서 시그널링된다.
- [0164] 일 실시예에서, 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제1 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 시그널링되고, 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제2 선택스 요소, 및 IBC 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제4 선택스 요소는 제1 코딩 레벨에서 조건부로 시그널링된다. 서브블록-기반 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제3 선택스 요소와 같은, 다른 병합 후보 리스트들의 길이(들)를 표시하는 다른 선택스 요소(들)는 제1 코딩 레벨보다 낮은 제2 코딩 레벨에서 시그널링될 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이고, 제2 코딩 레벨은 PPS 레벨, 픽처 레벨, 또는 슬라이스 레벨이다.
- [0165] 일 예에서, 제1 선택스 요소, 제2 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소만이 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링된다. 다른 병합 후보 리스트들의 길이(들)를 표시하는 다른 선택스 요소(들)는 시퀀스 레벨보다 낮은

레벨(예를 들어, 픽처 레벨)에서 시그널링된다. 다른 신택스 요소(들)는 제3 신택스 요소를 포함할 수 있다. 일 예에서, 제3 신택스 요소는 SPS 내에서, 예를 들어, 제1 픽처로부터 제2 픽처로 변경되고, 따라서 제3 신택스 요소는 더 나은 유연성을 갖도록 각각의 픽처에 대해 픽처 레벨에서 시그널링된다.

[0166] 도 18a는 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)가 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링되는 것을 도시한다. 도 18b는 제3 신택스 요소가 픽처 레벨에서 픽처 헤더에서 시그널링되는 것을 도시한다. 도 18a 및 도 18b에 도시된 신택스 요소들은, 제1 신택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_merge\_cand), 제2 신택스 요소(예를 들어, max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand), 및 제4 신택스 요소가 시퀀스 레벨에서 변하지 않고 제3 신택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)가 시퀀스 내에서 변할 수 있는 경우에 적용가능할 수 있다.

[0167] 일 실시예에서, 병합 MVP 후보 리스트의 길이를 표시하는 제1 신택스 요소는 제1 코딩 레벨보다 더 낮은 코딩 레벨에서 변경되지 않고 유지된다(예를 들어, 업데이트, 오버라이드(override), 또는 수정될 수 없다). 제2 코딩 레벨에서 조건부로 시그널링되는 제2 신택스 요소 및 제4 신택스 요소는 제2 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨에서 변경되지 않고 유지된다(예를 들어, 업데이트, 오버라이드, 또는 수정될 수 없다). 일 예에서, 병합 MVP 후보 리스트, 기하학적 병합 모드 병합 후보 리스트, 및 IBC 병합 후보 리스트 중 어느 하나를 제외한 다른 병합 후보 리스트(들)의 길이(들)를 표시하는 신택스 요소(들)만이 제2 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨에서 업데이트, 오버라이드, 또는 수정될 수 있다. 일 예에서, 제2 코딩 레벨에서 조건부로 시그널링되는 제3 신택스 요소는 제2 코딩 레벨보다 낮은 코딩 레벨에서 수정된다. 예를 들어, 제2 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 조건부로 시그널링되는 제3 신택스 요소는 픽처 레벨에서 수정된다.

[0168] 일 예에서, 서브블록-기반 병합 후보 리스트의 길이를 표시하는 제3 신택스 요소만이 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)보다 낮은 코딩 레벨(예를 들어, 픽처 레벨)에서 수정, 오버라이드, 또는 업데이트될 수 있다.

[0169] 도 19a는 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)가 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링되고 시퀀스 레벨에서 변경되지 않고 유지된다는 것을 도시한다. 도 19a 및 도 19b는 제3 신택스 요소가 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링되고 픽처 레벨에서 픽처 헤더에서 추가로 수정될 수 있다는 것을 도시한다. 도 19a 및 도 19b에 도시된 신택스 요소들은 제1 신택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_merge\_cand), 제2 신택스 요소(예를 들어, max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand), 및 제4 신택스 요소가 시퀀스 레벨에서 변경되지 않고 제3 신택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)가 하나의 픽처로부터 다른 픽처로 수정될 수 있는 경우에 적용가능할 수 있다.

[0170] 제3 신택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)가 SPS에 존재하지 않고, pic\_temporal\_mvp\_enabled\_flag와 sps\_sbtmvp\_enabled\_flag 양쪽 모두가 1일 때, 현재 픽처 헤더와 연관된 슬라이스들에 대해 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)는 1일 수 있다.

[0171] 본 개시내용의 양태들에 따르면, 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소 중 하나 이상이 예를 들어, 슬라이스 레벨 또는 픽처 레벨보다 높은 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)에서 시그널링된다. 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소 중 하나 이상은 제1 코딩 레벨(예를 들어, 시퀀스 레벨)보다 낮은 코딩 레벨(예를 들어, PPS 레벨, 픽처 레벨 또는 슬라이스 레벨)에서 업데이트, 오버라이드 또는 수정될 수 없다.

[0172] 일 예에서, 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소는 시퀀스 레벨에서 SPS에서 시그널링되고, 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소는 시퀀스 레벨보다 낮은 코딩 레벨(예를 들어, PPS 레벨, 픽처 레벨, 또는 슬라이스 레벨)에서 업데이트, 오버라이드, 또는 수정될 수 없다.

[0173] 일 예에서, 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소는 PPS 레벨에서 PPS에서 시그널링되고, 제1 신택스 요소, 제2 신택스 요소, 제3 신택스 요소, 및 제4 신택스 요소는 PPS 레벨보다 낮은 코딩 레벨(예를 들어, 픽처 레벨 또는 슬라이스 레벨)에서 업데이트, 오버라이드 또는 수정될 수 없다.

[0174] 본 개시내용의 양태들에 따르면, 추가적인 신택스 요소(들)는 다양한 병합 후보 리스트들의 길이들과 관련된 신택스 요소들 중 하나 이상의 존재를 추가로 표시하기 위해 사용될 수 있다.

[0175] 일 예에서, 도 20의 박스(2010)에 의해 표시된 바와 같이, IBC 병합 BVP 후보 리스트의 길이에 관련된 제4 신택

스 요소의 존재를 표시하는 선택스 요소 또는 플래그(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그)는 도 20에 도시된 바와 같이, 제4 선택스 요소가 존재하는지를 추가로 표시하기 위해 사용된다. 따라서, 제4 선택스 요소의 존재는 제3 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_ibc\_enabled\_flag) 이외에 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그)에 기초하여 조건부로 결정된다. 제4 선택스 요소는 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그) 및 제3 시퀀스 레벨 플래그(예를 들어, sps\_ibc\_enabled\_flag)에 기초하여 조건부로 시그널링된다. 위의 설명은 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소 등과 같은 다른 선택스 요소들의 시그널링에 적합하게 적용될 수 있다.

- [0176] 제1 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumMergeCand)는 전술한 바와 같이 수학적 식 5에 기초하여 결정될 수 있다. MaxNumMergeCand의 값은 1 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0177] 제2 선택스 요소(예를 들어, max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand)는 MaxNumMergeCand로부터 감소된 SPS에서 지원되는 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다.
- [0178] 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수(MaxNumGeoMergeCand)는 전술한 바와 같이 수학적 식 6에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0179] max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand가 존재할 때, MaxNumGeoMergeCand의 값은 2 내지 MaxNumMergeCand(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0180] max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand가 존재하지 않고, sps\_geo\_enabled\_flag가 1이고 MaxNumMergeCand가 2일 때, MaxNumGeoMergeCand는 2인 것으로 설정된다.
- [0181] max\_num\_merge\_cand\_minus\_max\_num\_geo\_cand가 존재하지 않고, (sps\_geo\_enabled\_flag가 0이거나 MaxNumMergeCand가 2보다 작을 때), MaxNumGeoMergeCand는 0인 것으로 설정된다.
- [0182] 제3 선택스 요소(예를 들어, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand)는 5의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. 제2 선택스 요소가 존재하지 않을 때, five\_minus\_max\_num\_subblock\_merge\_cand의 값은 (5-sps\_sbtmvp\_enabled\_flag)인 것으로 추론될 수 있다.
- [0183] 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수(MaxNumSubblockMergeCand)는 전술한 바와 같이, 수학적 식 7에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0184] MaxNumSubblockMergeCand의 값은 0 내지 5(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0185] 선택스 요소, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수의 존재를 특정할 수 있다. six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그가 존재하지 않을 때, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그는 0인 것으로 추론될 수 있다. six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand\_present 플래그가 존재할 때, 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)가 비트스트림에 존재한다.
- [0186] 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)는 6의 값으로부터 감소된 SPS에서 지원되는 IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수를 특정할 수 있다. IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수(MaxNumIbcMergeCand)는 수학적 식 8을 사용하여 결정될 수 있다.
- [0187] 제4 선택스 요소(예를 들어, six\_minus\_max\_num\_ibc\_merge\_cand)가 존재하지 않을 때, MaxNumIbcMergeCand는 0일 수 있다.
- [0188] MaxNumIbcMergeCand의 값은 1 내지 6(언급된 것을 포함)의 범위에 있을 수 있다.
- [0189] 도 21은 본 개시내용의 일 실시예에 따른 프로세스(2100)를 요약하는 흐름도를 도시한다. 프로세스(2100)는 병합 MVP 후보들의 최대 수, 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수, 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수, IBC 병합 BVP 후보들의 최대 수 등과 같은 병합 후보들의 최대 수들을 표시하는 다양한 선택스 요소들을 시그널링하기 위해 사용될 수 있다. 다양한 실시예들에서, 프로세스(2100)는 단말 디바이스들(210, 220, 230 및 240) 내의 처리 회로, 비디오 인코더(303)의 기능들을 수행하는 처리 회로, 비디오 디코더(310)의 기능들을 수행하는 처리 회로, 비디오 디코더(410)의 기능들을 수행하는 처리 회로, 비디오 인코더(503)의 기능들을 수행하는 처리 회로 등과 같은 처리 회로에 의해 실행된다. 일부 실시예들에서, 프로세스(2100)는 소프트웨어 명령어

들로 구현되고, 따라서 처리 회로가 소프트웨어 명령어들을 실행할 때, 처리 회로는 프로세스(2100)를 수행한다. 프로세스는 (S2101)에서 시작되어 (S2110)으로 진행된다.

- [0190] (S2110)에서, 제1 코딩 레벨에서 시그널링된 제1 선택스 요소는 코딩된 비디오 비트스트림으로부터 디코딩될 수 있다. 제1 선택스 요소는 병합 모션 벡터 예측(MVP) 후보들의 최대 수를 표시할 수 있다. 제1 코딩 레벨은 픽처 파라미터 세트(PPS) 레벨보다 높을 수 있다. 일 예에서, 제1 코딩 레벨은 시퀀스 레벨이다.
- [0191] (S2120)에서, 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제1 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0192] (S2130)에서, 제1 코딩 레벨과 연관된 코딩 블록들이 병합 MVP 후보들의 최대 수에 적어도 기초하여 재구성될 수 있다. 프로세스(2100)는 (S2199)으로 진행하여 종료한다.
- [0193] 프로세스(2100)는 적절하게 적응될 수 있다. 프로세스(2100)에서의 단계(들)는 수정 및/또는 생략될 수 있다. 추가적인 단계(들)가 추가될 수 있다. 임의의 적합한 구현 순서가 사용될 수 있다.
- [0194] 일부 예들에서, 제2 선택스 요소, 제3 선택스 요소, 및 제4 선택스 요소 중 하나 이상과 같은 추가적인 선택스 요소들이 시그널링되거나 조건부로 시그널링될 수 있다. 따라서, 기하학적 병합 모드 병합 후보들의 최대 수는 제2 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있고, 서브블록-기반 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제3 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있고, IBC 병합 MVP 후보들의 최대 수는 제4 선택스 요소에 기초하여 결정될 수 있다.
- [0195] 본 개시내용의 실시예들은 개별적으로 사용되거나 임의의 순서로 조합될 수 있다. 또한, 방법들(또는 실시예들), 인코더, 및 디코더 각각은 처리 회로(예를 들어, 하나 이상의 프로세서 또는 하나 이상의 집적 회로)에 의해 구현될 수 있다. 일 예에서, 하나 이상의 프로세서는 비밀시적 컴퓨터 관독가능 매체에 저장되는 프로그램을 실행한다. 본 개시내용에서의 방법들(또는 실시예들), 인코더, 및 디코더는 전술한 바와 같이 코딩 효율을 증가시키고 및/또는 시그널링 오버헤드를 감소시킬 수 있다.
- [0196] 위에서 설명된 기법들은 컴퓨터 관독가능 명령어들을 사용하여 컴퓨터 소프트웨어로서 구현되고 하나 이상의 컴퓨터 관독가능 매체에 물리적으로 저장될 수 있다. 예를 들어, 도 22는 개시된 주제의 특정 실시예들을 구현하기에 적절한 컴퓨터 시스템(2200)을 도시한다.
- [0197] 컴퓨터 소프트웨어는, 하나 이상의 컴퓨터 중앙 처리 유닛(CPU), 그래픽 처리 유닛(GPU) 등에 의해, 직접, 또는 해석, 마이크로-코드 실행 등을 통해 실행될 수 있는 명령어들을 포함하는 코드를 생성하기 위해 어셈블리, 컴파일(compilation), 링킹(linking), 또는 유사한 메커니즘들이 수행될 수 있는 임의의 적절한 머신 코드 또는 컴퓨터 언어를 사용하여 코딩될 수 있다.
- [0198] 명령어들은, 예를 들어, 개인용 컴퓨터, 태블릿 컴퓨터, 서버, 스마트폰, 게이밍 디바이스, 사물 인터넷 디바이스 등을 포함하여, 다양한 타입의 컴퓨터들 또는 그것의 컴포넌트들 상에서 실행될 수 있다.
- [0199] 컴퓨터 시스템(2200)에 대한 도 22에 나타난 컴포넌트들은 사실상 예시적인 것이고, 본 개시내용의 실시예들을 구현하는 컴퓨터 소프트웨어의 사용 또는 기능성의 범위에 대한 임의의 제한을 암시하는 것을 의도하지 않는다. 컴포넌트들의 구성이 컴퓨터 시스템(2200)의 예시적인 실시예에서 예시된 컴포넌트들 중 임의의 하나 또는 이들의 조합과 관련하여 임의의 종속성 또는 요건을 갖는 것으로 해석되어서도 안 된다.
- [0200] 컴퓨터 시스템(2200)은 특정 휴먼 인터페이스 입력 디바이스들을 포함할 수 있다. 이러한 휴먼 인터페이스 입력 디바이스는, 예를 들어, 촉각 입력(예컨대: 키스트로크, 스위치, 터치패드, 데이터 글러브 움직임), 오디오 입력(예컨대: 음성, 손뼉), 시각적 입력(예컨대: 제스처), 후각 입력(도시되지 않음)을 통한 하나 이상의 인간 사용자에 의한 입력에 응답할 수 있다. 휴먼 인터페이스 디바이스들은 또한 오디오(예컨대: 음성, 음악, 주변 사운드), 이미지들(예컨대: 스캐닝된 이미지들, 스틸 이미지 카메라로부터 획득된 사진 이미지들), 비디오(예컨대 2차원 비디오, 입체적 비디오를 포함하는 3차원 비디오)와 같은, 인간에 의한 의식적인 입력과 반드시 직접적으로 관련되지는 않는 특정 미디어를 캡처하기 위해 사용될 수 있다.
- [0201] 입력 휴먼 인터페이스 디바이스들은 다음 중 하나 이상(각각 하나만이 묘사됨)을 포함할 수 있다: 키보드(2201), 마우스(2202), 트랙패드(2203), 터치 스크린(2210), 데이터-글러브(도시되지 않음), 조이스틱(2205), 마이크로폰(2206), 스캐너(2207), 카메라(2208).
- [0202] 컴퓨터 시스템(2200)은 또한 특정 휴먼 인터페이스 출력 디바이스들을 포함할 수 있다. 그러한 휴먼 인터페이스 출력 디바이스들은, 예를 들어, 촉각 출력, 사운드, 광, 및 냄새/맛을 통해 하나 이상의 인간 사용자의 감각들을 자극하고 있을 수 있다. 이러한 휴먼 인터페이스 출력 디바이스들은 촉각 출력 디바이스들(예를 들어 터

치-스크린(2210), 데이터-글러브(도시되지 않음), 또는 조이스틱(2205)에 의한 촉각 피드백, 그러나, 입력 디바이스들로서 역할하지 않는 촉각 피드백 디바이스들도 있을 수 있음), 오디오 출력 디바이스들(예컨대: 스피커들(2209), 헤드폰들(도시되지 않음)), 시각적 출력 디바이스들(예컨대, 각각 터치-스크린 입력 능력을 구비하거나 구비하지 않고 각각 촉각 피드백 능력을 구비하거나 구비하지 않는 CRT 스크린들, LCD 스크린들, 플라즈마 스크린들, OLED 스크린들을 포함하는 스크린들(2210)- 이들 중 일부는 스테레오그래픽 출력과 같은 수단을 통해 2차원 시각적 출력 또는 3차원을 초과한 출력을 출력할 수 있을 수 있음 -; 가상 현실 안경(묘사되지 않음), 홀로그래픽 디스플레이들 및 스모크 탱크들(묘사되지 않음)), 및 프린터들(묘사되지 않음)을 포함할 수 있다.

[0203] 컴퓨터 시스템(2200)은 인간 액세스 가능한 저장 디바이스들 및 그 연관된 매체들, 예컨대 CD/DVD 등의 매체(2221)를 갖는 CD/DVD ROM/RW(2220)를 포함하는 광학 매체, 썸-드라이브(2222), 이동식 하드 드라이브 또는 솔리드 스테이트 드라이브(2223), 테이프 및 플로피 디스크(도시되지 않음)와 같은 레저시 자기 매체, 보안 동글들(도시되지 않음)과 같은 특수화된 ROM/ASIC/PLD 기반 디바이스들 등을 또한 포함할 수 있다.

[0204] 본 기술분야의 통상의 기술자들은 또한, 현재 개시된 주제와 관련하여 사용되는 용어 "컴퓨터 판독가능 매체"가 송신 매체, 반송파들, 또는 다른 일시적 신호들을 포함하지 않는다는 것을 이해해야 한다.

[0205] 컴퓨터 시스템(2200)은 또한 하나 이상의 통신 네트워크에 대한 인터페이스를 포함할 수 있다. 네트워크들은 예를 들어 무선, 유선, 광학일 수 있다. 네트워크들은 추가로 로컬, 광역, 대도시, 차량 및 산업, 실시간, 지연-허용(delay-tolerant) 등일 수 있다. 네트워크들의 예들은 로컬 영역 네트워크들, 예컨대 이더넷, 무선 LAN들, GSM, 3G, 4G, 5G, LTE 등을 포함하는 셀룰러 네트워크들, 케이블 TV, 위성 TV 및 지상파 방송 TV를 포함하는 TV 유선 또는 무선 광역 디지털 네트워크들, CANBus를 포함하는 차량 및 산업 등을 포함한다. 특정 네트워크들은 일반적으로 (예를 들어, 컴퓨터 시스템(2200)의 USB 포트들과 같은) 특정 범용 데이터 포트들 또는 주변 버스들(2249)에 부착되는 외부 네트워크 인터페이스 어댑터들을 요구하고; 다른 것들은 일반적으로 아래에 설명되는 바와 같은 시스템 버스(예를 들어, PC 컴퓨터 시스템으로의 이더넷 인터페이스 또는 스마트폰 컴퓨터 시스템으로의 셀룰러 네트워크 인터페이스)로의 부착에 의해 컴퓨터 시스템(2200)의 코어에 통합된다. 이들 네트워크들 중 임의의 것을 사용하여, 컴퓨터 시스템(2200)은 다른 엔티티들과 통신할 수 있다. 그러한 통신은 단방향성 수신 전용(예를 들어, 브로드캐스트 TV), 단방향성 송신 전용(예를 들어, CANbus 대 특정 CANbus 디바이스들), 또는 예를 들어 로컬 영역 또는 광역 디지털 네트워크들을 사용하는 다른 컴퓨터 시스템들과의 양방향성일 수 있다. 전술한 바와 같은 네트워크들 및 네트워크 인터페이스들 각각에 대해 특정 프로토콜들 및 프로토콜 스택들이 사용될 수 있다.

[0206] 앞서 설명한 휴먼 인터페이스 디바이스들, 인간-액세스 가능한 저장 디바이스들, 및 네트워크 인터페이스들은 컴퓨터 시스템(2200)의 코어(2240)에 부착될 수 있다.

[0207] 코어(2240)는 하나 이상의 중앙 처리 유닛(CPU)(2241), 그래픽 처리 유닛(GPU)(2242), 필드 프로그램 가능 게이트 영역(FPGA)(2243)의 형태로 특수화된 프로그램 가능 처리 유닛들, 특정 태스크들에 대한 하드웨어 가속기들(2244) 등을 포함할 수 있다. 이들 디바이스는, 판독 전용 메모리(ROM)(2245), 랜덤 액세스 메모리(2246), 내부 비-사용자 액세스 가능 하드 드라이브들, SSD들 등과 같은 내부 대용량 저장소(2247)와 함께, 시스템 버스(2248)를 통해 연결될 수 있다. 일부 컴퓨터 시스템들에서, 시스템 버스(2248)는 추가적인 CPU들, GPU들 등에 의한 확장을 가능하게 하기 위해 하나 이상의 물리적 플러그의 형태로 액세스 가능할 수 있다. 주변 디바이스들은 코어의 시스템 버스(2248)에 직접, 또는 주변 버스(2249)를 통해 부착될 수 있다. 주변 버스를 위한 아키텍처들은 PCI, USB 등을 포함한다.

[0208] CPU들(2241), GPU들(2242), FPGA들(2243), 및 가속기들(2244)은, 조합하여, 전술한 컴퓨터 코드를 구성할 수 있는 특정 명령어들을 실행할 수 있다. 그 컴퓨터 코드는 ROM(2245) 또는 RAM(2246)에 저장될 수 있다. 과도적인 데이터가 또한 RAM(2246)에 저장될 수 있는 반면, 영구 데이터는, 예를 들어, 내부 대용량 저장소(2247)에 저장될 수 있다. 메모리 디바이스들 중 임의의 것에 대한 고속 저장 및 검색은 하나 이상의 CPU(2241), GPU(2242), 대용량 저장소(2247), ROM(2245), RAM(2246) 등과 밀접하게 연관될 수 있는 캐시 메모리의 사용을 통해 가능하게 될 수 있다.

[0209] 컴퓨터 판독가능 매체는 다양한 컴퓨터 구현 동작들을 수행하기 위한 컴퓨터 코드를 그 위에 가질 수 있다. 매체 및 컴퓨터 코드는 본 개시내용의 목적을 위해 특별히 설계되고 구성된 것일 수 있거나, 또는 그것들은 컴퓨터 소프트웨어 기술분야의 기술자들에게 잘 알려져 있고 이용가능한 종류의 것일 수 있다.

[0210] 제한이 아니라 예로서, 아키텍처를 갖는 컴퓨터 시스템(2200), 및 구체적으로 코어(2240)는

프로세서(들)(CPU들, GPU들, FPGA, 가속기들 등을 포함함)가 하나 이상의 유형의(tangible) 컴퓨터 판독가능 매체에 구현된 소프트웨어를 실행하는 결과로서 기능성을 제공할 수 있다. 이러한 컴퓨터 판독가능 매체는 위에 소개된 바와 같은 사용자-액세스 가능한 대용량 저장소뿐만 아니라, 코어-내부 대용량 저장소(2247) 또는 ROM(2245)과 같은 비일시적 본질의 것인 코어(2240)의 특정 저장소와 연관된 매체일 수 있다. 본 개시내용의 다양한 실시예들을 구현하는 소프트웨어가 이러한 디바이스들에 저장되고 코어(2240)에 의해 실행될 수 있다. 컴퓨터 판독가능 매체는 특정 필요에 따라 하나 이상의 메모리 디바이스 또는 칩을 포함할 수 있다. 소프트웨어는 코어(2240) 및 구체적으로 그 내부의 프로세서들(CPU, GPU, FPGA 등을 포함함)로 하여금, RAM(2246)에 저장된 데이터 구조들을 정의하는 것 및 소프트웨어에 의해 정의된 프로세스들에 따라 이러한 데이터 구조들을 수정하는 것을 포함하여, 본 명세서에 설명된 특정 프로세스들 또는 특정 프로세스들의 특정 부분들을 실행하게 할 수 있다. 그에 부가하여 또는 대안으로서, 컴퓨터 시스템은 본 명세서에 설명된 특정 프로세스들 또는 특정 프로세스들의 특정 부분들을 실행하기 위해 소프트웨어 대신에 또는 그와 함께 동작할 수 있는, 회로에 하드와이어링되거나 다른 방식으로 구현된 로직(예를 들어, 가속기(2244))의 결과로서 기능성을 제공할 수 있다. 소프트웨어에 대한 참조는, 적절한 경우, 로직을 포함할 수 있고, 그 반대도 가능하다. 컴퓨터 판독가능 매체에 대한 참조는, 적절한 경우, 실행을 위한 소프트웨어를 저장하는 회로(예컨대 집적 회로(IC)), 또는 실행을 위한 로직을 구현하는 회로, 또는 둘 다를 포함할 수 있다. 본 개시내용은 하드웨어 및 소프트웨어의 임의의 적합한 조합을 포함한다.

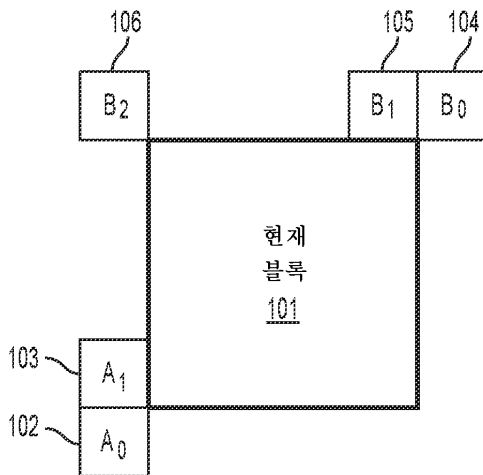
- [0211] 부록 A: 두문자어들
- [0212] JEM: joint exploration model
- [0213] VVC: versatile video coding
- [0214] BMS: benchmark set
- [0215] MV: Motion Vector
- [0216] HEVC: High Efficiency Video Coding
- [0217] SEI: Supplementary Enhancement Information
- [0218] VUI: Video Usability Information
- [0219] GOPs: Groups of Pictures
- [0220] TUs: Transform Units,
- [0221] PUs: Prediction Units
- [0222] CTUs: Coding Tree Units
- [0223] CTBs: Coding Tree Blocks
- [0224] PBs: Prediction Blocks
- [0225] HRD: Hypothetical Reference Decoder
- [0226] SNR: Signal Noise Ratio
- [0227] CPUs: Central Processing Units
- [0228] GPUs: Graphics Processing Units
- [0229] CRT: Cathode Ray Tube
- [0230] LCD: Liquid-Crystal Display
- [0231] OLED: Organic Light-Emitting Diode
- [0232] CD: Compact Disc
- [0233] DVD: Digital Video Disc
- [0234] ROM: Read-Only Memory

- [0235] RAM: Random Access Memory
- [0236] ASIC: Application-Specific Integrated Circuit
- [0237] PLD: Programmable Logic Device
- [0238] LAN: Local Area Network
- [0239] GSM: Global System for Mobile communications
- [0240] LTE: Long-Term Evolution
- [0241] CANBus: Controller Area Network Bus
- [0242] USB: Universal Serial Bus
- [0243] PCI: Peripheral Component Interconnect
- [0244] FPGA: Field Programmable Gate Areas
- [0245] SSD: solid-state drive
- [0246] IC: Integrated Circuit
- [0247] CU: Coding Unit

[0248] 본 개시내용이 여러 예시적인 실시예들을 설명하였지만, 본 개시내용의 범위 내에 속하는 변경들, 치환들, 및 다양한 대체 균등물들이 존재한다. 따라서, 본 기술분야의 통상의 기술자들은, 비록 본 명세서에 명시적으로 도시되거나 설명되지는 않았지만, 본 개시내용의 원리들을 구현하고 따라서 그것의 진의 및 범위 내에 있는, 다수의 시스템 및 방법들을 고안할 수 있을 것이라는 점이 인정될 것이다.

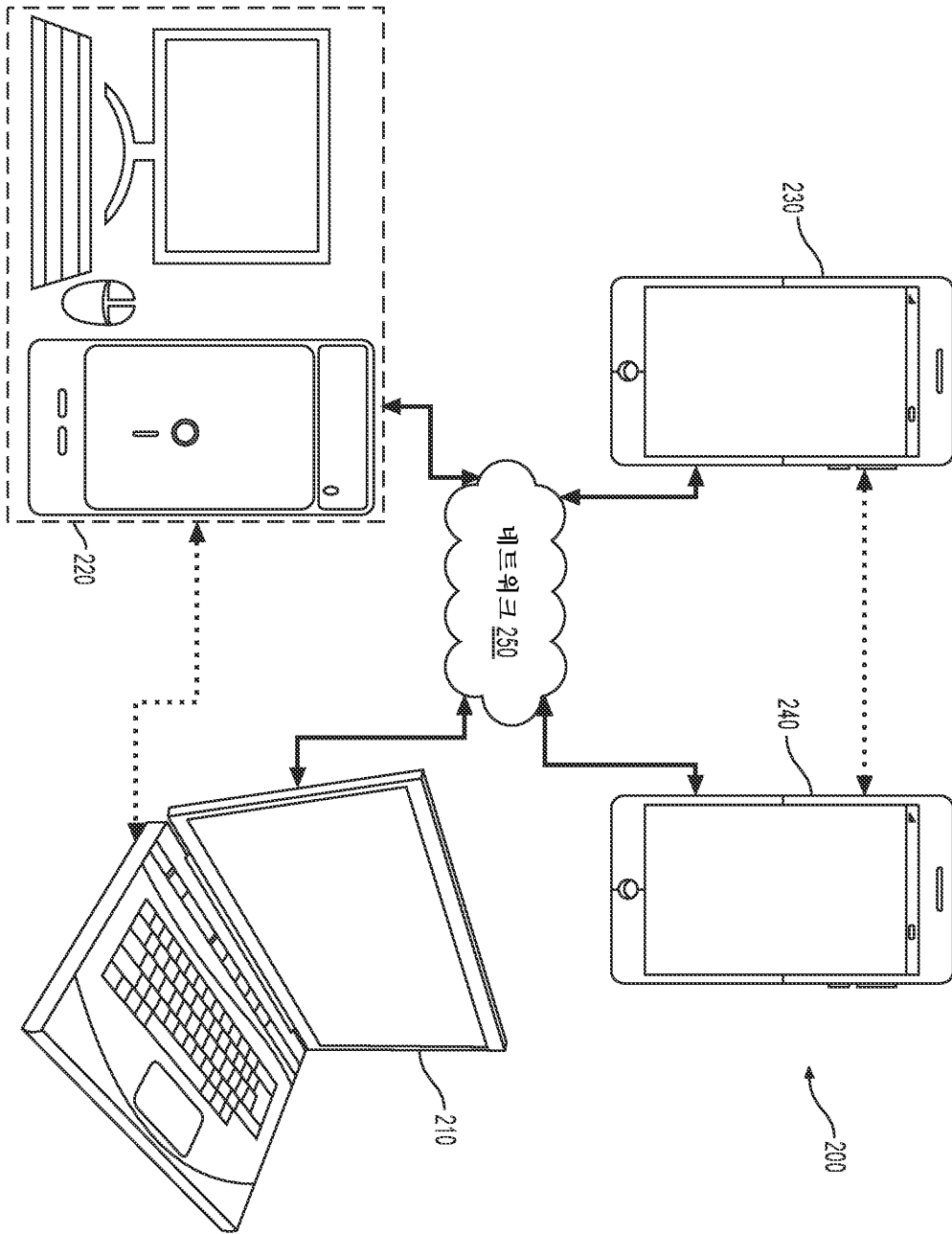
**도면**

**도면1**

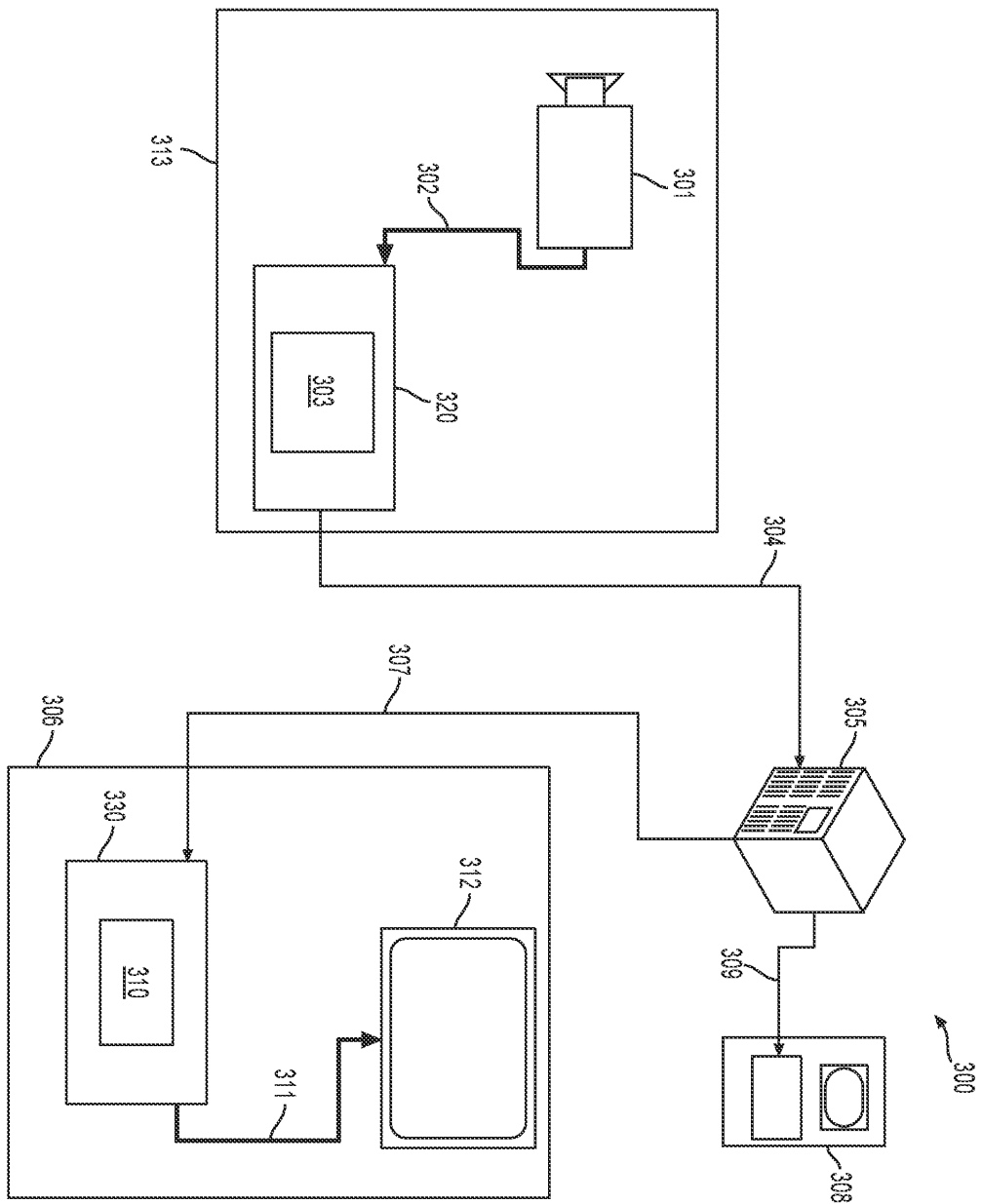


**(관련 기술)**

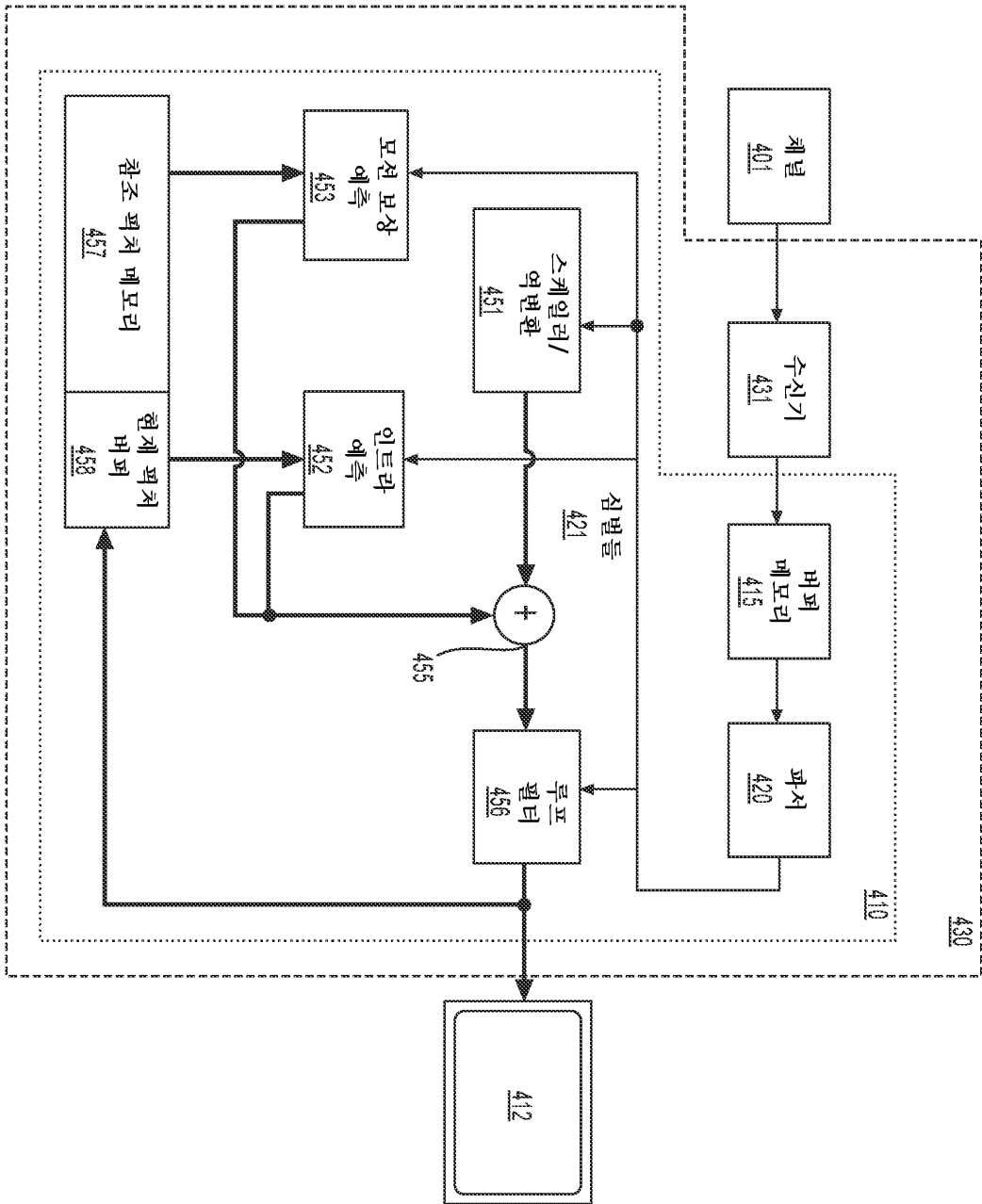
도면2



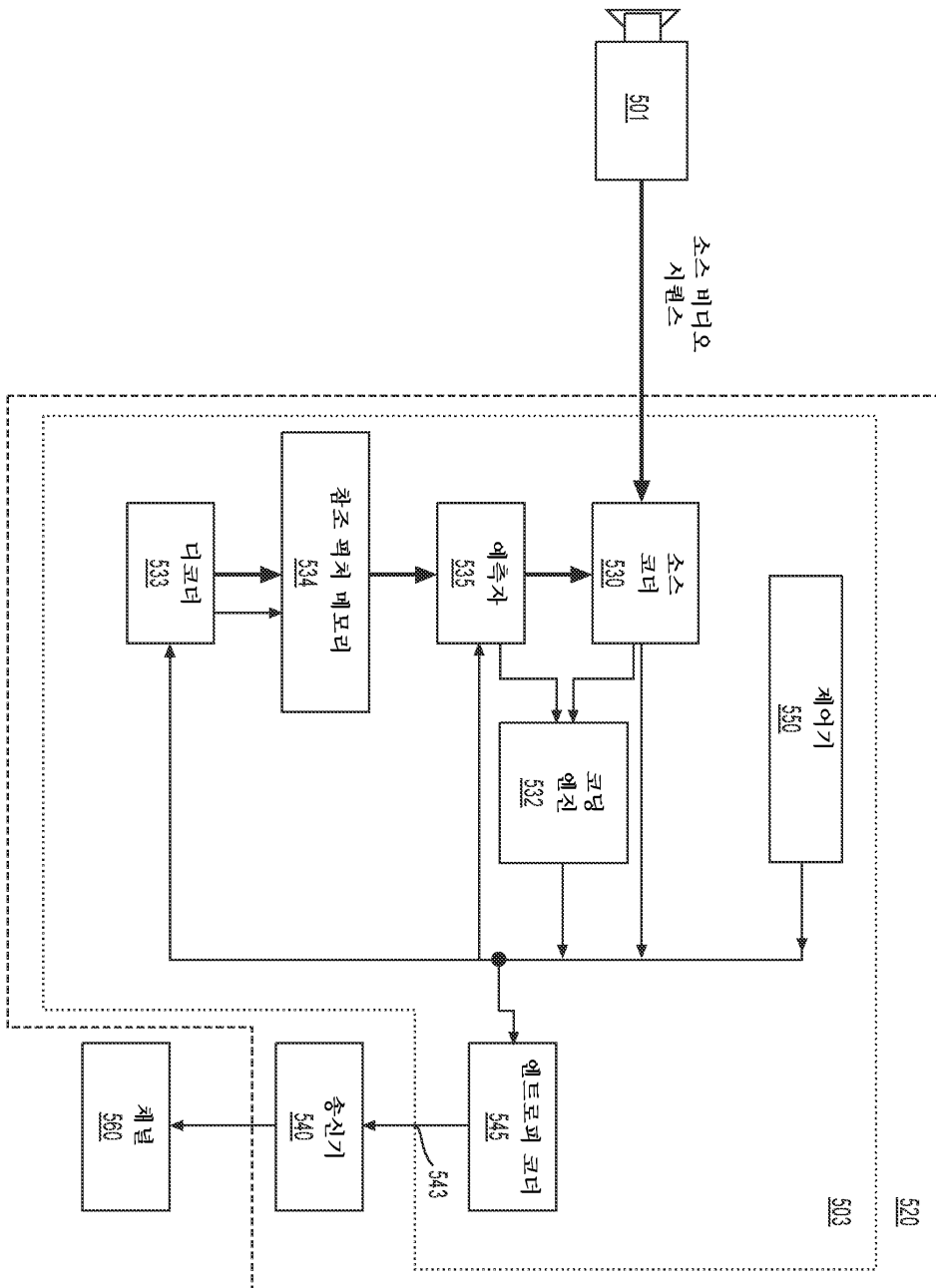
도면3



도면4

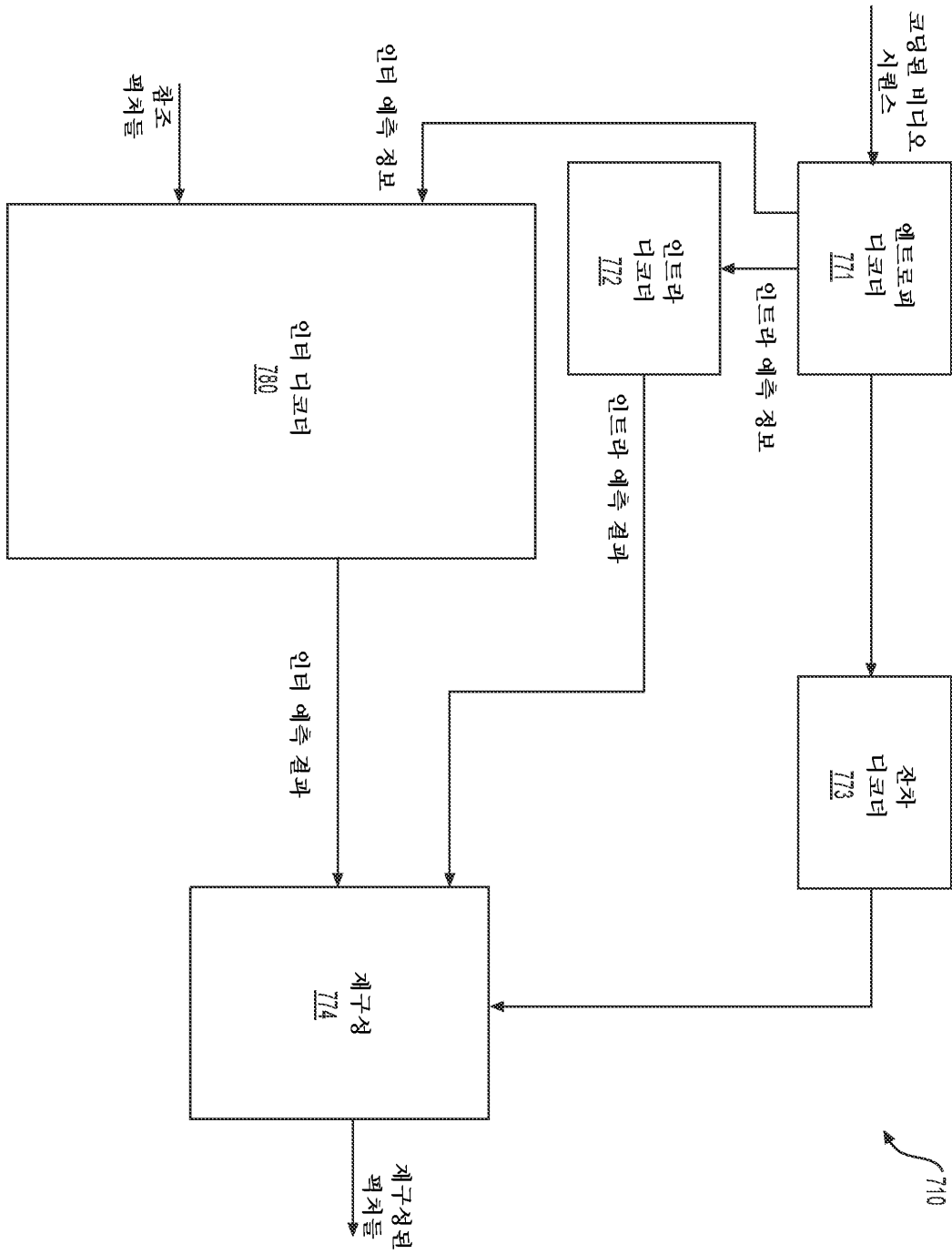


도면5

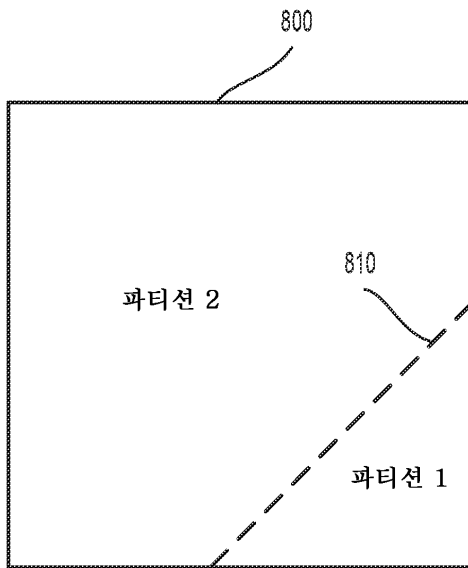




도면7



도면8



도면9

pic_parameter_set_rbsp( ) {	디스크립터
...	
constant_slice_header_params_enabled_flag	u(1)
if( constant_slice_header_params_enabled_flag ) {	
...	
pps_six_minus_max_num_merge_cand_plus1	ue(v)
...	
}	
...	
}	

도면10

picture_header_rbsp( ) {	디스크립터
...	
if( lpps_six_minus_max_num_merge_cand_plus1 )	
pic_six_minus_max_num_merge_cand	ue(v)
...	
}	

도면11

seq_parameter_set_rbsp( ) {	디스크립터
...	
sps_geo_enabled_flag	u(1)
...	
}	

도면12

pic_parameter_set_rbsp() {	디스크립터
...	
constant_slice_header_params_enabled_flag	u(1)
if( constant_slice_header_params_enabled_flag ) {	
...	
pps_max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand_plus1	ue(v)
}	
...	
}	

도면13

picture_header_rbsp() {	디스크립터
...	
if( sps_triangle_enabled_flag && MaxNumMergeCand >= 2 && !pps_max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand_plus1 )	
pic_max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand	ue(v)
...	
}	

도면14

picture_header_rbsp() {	디스크립터
...	
if( sps_affine_enabled_flag )	
pic_five_minus_max_num_subblock_merge_cand	ue(v)
...	
}	

도면15

picture_header_rbsp() {	디스크립터
...	
if( sps_ibc_enabled_flag )	
pic_six_minus_max_num_ibc_merge_cand	ue(v)
...	
}	

도면16

seq parameter set rbsp() {	디스크립터
six minus max num merge cand	ue(v)
...	
five minus max num subblock merge cand	ue(v)
...	
six minus max num ibc merge cand	ue(v)
....	
max num merge cand minus max num geo cand	ue(v)
...	
}	

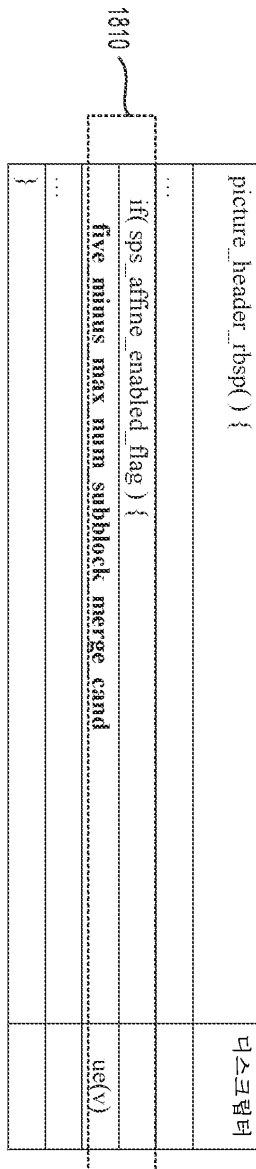
도면17

seq parameter set rbsp() {	디스크립터
six minus max num merge cand	ue(v)
...	
sps affine enabled flag	u(1)
if sps affine enabled flag {	
five minus max num subblock merge cand	ue(v)
}	
...	
sps ibc enabled flag	u(1)
if (sps ibc enabled flag)	
six minus max num ibc merge cand	ue(v)
....	
sps geo enabled flag	u(1)
if (sps geo enabled flag && MaxNumMergeCand >= 3)	
max num merge cand minus max num geo cand	ue(v)
}	
}	

도면18a

seq_parameter set rbsp() {	디스크립터
six_minus_max_num_merge_cand	ue(v)
...	
sps_ibc_enabled_flag	u(1)
if (sps_ibc_enabled_flag)	
six_minus_max_num_ibc_merge_cand	ue(v)
....	
sps_geo_enabled_flag	u(1)
if (sps_geo_enabled_flag && MaxNumMergeCand >= 3)	
max_num_merge_cand_minus_max_num_geo_cand	ue(v)
}	
...	
}	

도면18b



도면19a

seq parameter set rbsp() {	디스크립터
six minus max num merge cand	ue(v)
...	
sps affine enabled flag	u(1)
if( sps affine enabled flag ) {	
five minus max num subblock merge cand	ue(v)
...	
}	
...	
sps ibc enabled flag	u(1)
if( sps ibc enabled flag )	
six minus max num ibc merge cand	ue(v)
....	
sps geo enabled flag	u(1)
if( sps geo enabled flag && MaxNumMergeCand >= 3 )	
max num merge cand minus max num geo cand	ue(v)
}	
...	
}	

도면19b

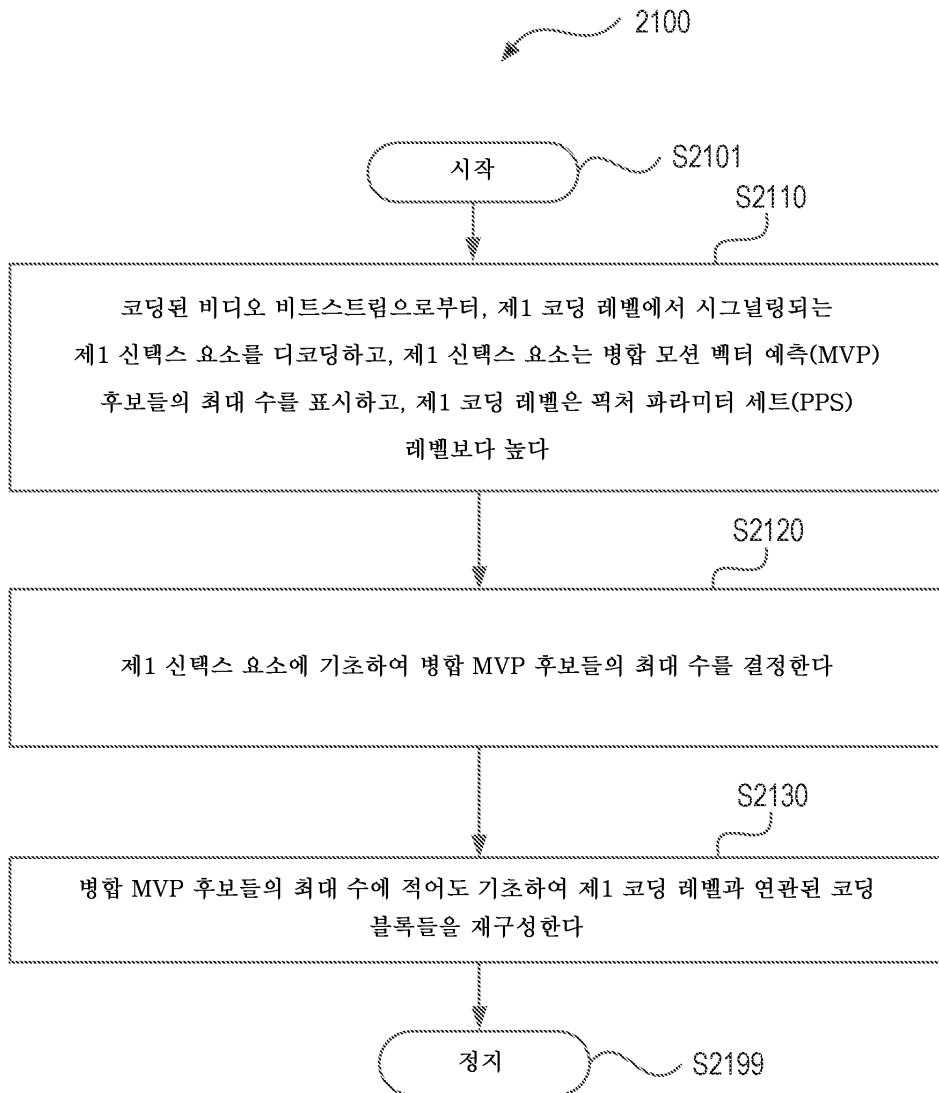
picture_header_rbsp() {	디스크립터
...	
pic temporal mvp enabled flag	u(1)
...	
}	

도면20

seq parameter set rsp() {	미스크럽터
six minus max num merge cand	ue(v)
...	
sps affine enabled flag	u(1)
if (sps affine enabled flag) {	
five minus max num subblock merge cand	ue(v)
...	
}	
...	
sps ibc enabled flag	u(1)
if (sps ibc enabled flag) {	
six minus max num ibc merge cand present flag	u(1)
if (six minus max num ibc merge cand present flag) {	
six minus max num ibc merge cand	ue(v)
}	
}	
...	
sps geo enabled flag	u(1)
if (sps geo enabled flag && MaxNumMergeCand >= 3) {	
max num merge cand minus max num geo cand	ue(v)
}	
...	
}	

2010

도면21



도면22

