

【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7年4月3日(2025.4.3)

【公開番号】特開2024-156924(P2024-156924A)  
【公開日】令和6年11月6日(2024.11.6)  
【年通号数】公開公報(特許)2024-207  
【出願番号】特願2024-130704(P2024-130704)  
【国際特許分類】

H 0 4 N 1 9 / 1 1 ( 2 0 1 4 . 0 1 )

10

H 0 4 N 1 9 / 1 5 7 ( 2 0 1 4 . 0 1 )

H 0 4 N 1 9 / 1 7 6 ( 2 0 1 4 . 0 1 )

H 0 4 N 1 9 / 5 9 3 ( 2 0 1 4 . 0 1 )

H 0 4 N 1 9 / 7 0 ( 2 0 1 4 . 0 1 )

【 F I 】

H 0 4 N 1 9 / 1 1

H 0 4 N 1 9 / 1 5 7

H 0 4 N 1 9 / 1 7 6

H 0 4 N 1 9 / 5 9 3

H 0 4 N 1 9 / 7 0

20

【手続補正書】

【提出日】令和7年3月25日(2025.3.25)

【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】

30

ビデオシーケンスの復号のためのイントラ予測を制御する方法であって、

前記方法は、少なくとも1つのプロセッサによって実行され、

符号化単位の高さに対する幅の比を決定するステップと、

決定した前記比が1とは異なることに基づいて、イントラ予測角度に対応する複数のイントラ予測モードを含む表に、前記符号化単位の左下の辺へと向かう第1の広角度、前記符号化単位の右上の辺へと向かう第2の広角度、ならびに前記第1の広角度および前記第2の広角度にそれぞれ対応する追加のイントラ予測モードを追加するステップと、

前記ビデオシーケンスの復号のために、前記複数のイントラ予測モードおよび前記表に追加した前記追加のイントラ予測モードのうちの少なくとも1つを選択するステップと、  
を含み、

40

( i ) 前記比が1より大きく2より小さい場合、

符号化された前記ビデオシーケンスにおいてイントラ予測モードを指定する変数pred  
ModelIntraが2以上かつ8未満の場合に、前記選択は、前記ビデオシーケンスにおいて指  
定されたイントラ予測モードに65を加えたものに基づいて行われ、

( i i ) 前記比の逆数が1より大きく2より小さい場合、

符号化された前記ビデオシーケンスにおいてイントラ予測モードを指定する変数pred  
ModelIntraが60より大きくかつ66以下の場合に、前記選択は、前記ビデオシーケンス  
において指定されたイントラ予測モードから67を引いたものに基づいて行われる、  
方法。

【請求項2】

50

請求項 1 に記載の方法であって、

前記表に含まれる前記イントラ予測角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{0/32, 1/32, 2/32, 3/32, 4/32, 6/32, 8/32, 10/32, 12/32, 14/32, 16/32, 18/32, 20/32, 23/32, 26/32, 29/32, 32/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。

【請求項 3】

請求項 1 または 2 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 1 の広角度の数は、14 である、方法。

【請求項 4】

請求項 3 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 1 の広角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{35/32, 39/32, 45/32, 51/32, 57/32, 64/32, 73/32, 86/32, 102/32, 128/32, 171/32, 256/32, 341/32, 512/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。 10

【請求項 5】

請求項 1 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 2 の広角度の数は、14 である、方法。

【請求項 6】

請求項 5 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 2 の広角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{35/32, 39/32, 45/32, 51/32, 57/32, 64/32, 73/32, 86/32, 102/32, 128/32, 171/32, 256/32, 341/32, 512/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。 20

【請求項 7】

請求項 1 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 1 の広角度の数は、15 である、方法。

【請求項 8】

請求項 7 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 1 の広角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{35/32, 39/32, 45/32, 51/32, 57/32, 64/32, 73/32, 86/32, 102/32, 128/32, 171/32, 256/32, 341/32, 512/32, 1024/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。

【請求項 9】

請求項 1 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 2 の広角度の数は、15 である、方法。 30

【請求項 10】

請求項 9 に記載の方法であって、

前記表に追加した前記第 2 の広角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{35/32, 39/32, 45/32, 51/32, 57/32, 64/32, 73/32, 86/32, 102/32, 128/32, 171/32, 256/32, 341/32, 512/32, 1024/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。

【請求項 11】

ビデオシーケンスの復号のためのイントラ予測を制御する装置であって、

少なくとも 1 つのプロセッサと、

前記少なくとも 1 つのプロセッサに接続される少なくとも 1 つのメモリと、 40

を含み、

前記少なくとも 1 つのメモリには、コンピュータプログラムが記憶されており、

前記少なくとも 1 つのプロセッサは、前記コンピュータプログラムを実行して、請求項 1 ないし 10 のうちいずれか 1 項に記載の方法を実現するように構成される、装置。

【請求項 12】

コンピュータに、請求項 1 ないし 10 のうちいずれか 1 項に記載の方法を実行させるためのプログラム。

【請求項 13】

ビデオシーケンスの符号化のためのイントラ予測を制御する方法であって、

前記方法は、少なくとも 1 つのプロセッサによって実行され、 50

符号化単位の高さに対する幅の比を決定するステップと、  
決定した前記比が1とは異なることに基づいて、イントラ予測角度に対応する複数のイントラ予測モードを含む表に、前記符号化単位の左下の辺へと向かう第1の広角度、前記符号化単位の右上の辺へと向かう第2の広角度、ならびに前記第1の広角度および前記第2の広角度にそれぞれ対応する追加のイントラ予測モードを追加するステップと、

前記ビデオシーケンスの符号化のために、前記複数のイントラ予測モードおよび前記表に追加した前記追加のイントラ予測モードのうちの少なくとも1つを選択するステップと

イントラ予測モードを指定する変数predModelIntraを生成するステップとを含み、  
を含み、

( i ) 前記比が1より大きく2より小さい場合、

前記変数predModelIntraが2以上かつ8未満の場合に、前記選択は、符号化されたビデオシーケンスにおいて指定されるイントラ予測モードに65を加えたものに基づいて行われ、

( i i ) 前記比の逆数が1より大きく2より小さい場合、

前記変数predModelIntraが60より大きくかつ66以下の場合に、前記選択は、符号化されたビデオシーケンスにおいて指定されるイントラ予測モードから67を引いたものに基づいて行われる、

方法。

【請求項 1 4】

請求項 1 3 に記載の方法であって、

前記表に含まれる前記イントラ予測角度の各々は、 $\tan(\quad)$  が  $\{0/32, 1/32, 2/32, 3/32, 4/32, 6/32, 8/32, 10/32, 12/32, 14/32, 16/32, 18/32, 20/32, 23/32, 26/32, 29/32, 32/32\}$  に等しい角度方向 を有する、方法。

【請求項 1 5】

ビデオシーケンスの符号化のためのイントラ予測を制御する装置であって、  
少なくとも1つのプロセッサと、

前記少なくとも1つのプロセッサに接続される少なくとも1つのメモリと、  
を含み、

前記少なくとも1つのメモリには、コンピュータプログラムが記憶されており、

前記少なくとも1つのプロセッサは、前記コンピュータプログラムを実行して、請求項 1 3 に記載の方法を実現するように構成される、装置。

【請求項 1 6】

コンピュータに、請求項 1 3 に記載の方法を実行させるためのプログラム。

10

20

30

40

50