

【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 6 部門第 3 区分
【発行日】 令和 7 年 6 月 13 日 (2025.6.13)

【公開番号】 特開 2024-152166 (P2024-152166A)
【公開日】 令和 6 年 10 月 25 日 (2024.10.25)
【年通号数】 公開公報 (特許) 2024-200
【出願番号】 特願 2023-66201 (P2023-66201)
【国際特許分類】
G 0 6 T 9 / 4 0 (2 0 0 6 . 0 1)
【 F I 】
G 0 6 T 9 / 4 0

10

【手続補正書】
【提出日】 令和 7 年 6 月 5 日 (2025.6.5)
【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
【補正方法】 変更
【補正の内容】

20

【特許請求の範囲】
【請求項 1】

点群復号装置であって、
Predictive geometry coding の Angular モード且つ
適応的方位角量子化モードにおいて、方位角ステップ数に関する閾値及び復号した方位角
ステップ数による判定を行い、前記判定の結果に基づき、半径残差の復号に利用するコン
テキストを決定するツリー合成部を備えることを特徴とする点群復号装置。

【請求項 2】

前記ツリー合成部は、前記閾値を、前記半径残差を復号する際に用いる方位角ステップ
数に関する閾値の値とすることを特徴とする請求項 1 に記載の点群復号装置。

30

【請求項 3】

前記閾値をビットストリームから復号する幾何情報復号部をさらに備えることを特徴と
する請求項 2 に記載の点群復号装置。

【請求項 4】

点群復号方法であって、
Predictive geometry coding の Angular モード且つ
適応的方位角量子化モードにおいて、方位角ステップ数に関する閾値及び復号した方位角
ステップ数による判定を行い、前記判定の結果に基づき、半径残差の復号に利用するコン
テキストを決定する工程を有することを特徴とする点群復号方法。

【請求項 5】

コンピュータを、点群復号装置として機能させるプログラムであって、
前記点群復号装置は、
Predictive geometry coding の Angular モード且つ
適応的方位角量子化モードにおいて、方位角ステップ数に関する閾値及び復号した方位角
ステップ数による判定を行い、前記判定の結果に基づき、半径残差の復号に利用するコン
テキストを決定するツリー合成部を備えることを特徴とするプログラム。

40

50