

【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 21 年 4 月 30 日 (2009.4.30)

【公開番号】特開 2008-182742 (P2008-182742A)
 【公開日】平成 20 年 8 月 7 日 (2008.8.7)
 【年通号数】公開・登録公報 2008-031
 【出願番号】特願 2008-60987 (P2008-60987)
 【国際特許分類】

H 0 4 N 7/32 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 7/137 Z

【手続補正書】

【提出日】平成 21 年 3 月 17 日 (2009.3.17)

【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】

レファランスピクチャの同一位置のブロックを用いた、現在のピクチャの双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルの導出方法であって、

前記レファランスピクチャの前記同一位置のブロックを決定し、

前記同一位置にあるブロックが list 0 動きベクトルを有しているときは、前記同一位置のブロックが list 1 動きベクトルを有しているか否かにかかわらず、前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、前記同一位置のブロックの list 0 動きベクトルを選択し、

前記選択された list 0 動きベクトルにビット演算を行なうことにより前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルのうちの少なくとも 1 つを導出する、ことを特徴とするダイレクトモード動きベクトルの導出方法。

【請求項 2】

list 0 動きベクトル MV_F および list 1 動きベクトル MV_B は、

$$MV_F = TD_B * MV / TD_D$$

$$MV_B = (TD_B - TD_D) * MV / TD_D$$

で求められ、ここで、 TD_B は、現在の双予測フレームと list 0 レファランスフレームとの間の時間間隔を示し、 TD_D は、list 1 レファランスフレームと list 0 レファランスフレームとの間の時間間隔を示し、

上記の MV_F 及び MV_B の計算において、ビット演算を施すと、上記の式は、

$$Z = TD_B * 256 / TD_D \quad MV_F = (Z * MV + 128) >> 8$$

$$W = Z - 256 \quad MV_B = (W * MV + 128) >> 8.$$

と表される、請求項 1 に記載のダイレクトモード動きベクトルの導出方法。

【請求項 3】

前記ビット演算により、前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルは右方向に 8 ビットシフトされる、請求項 1 に記載のダイレクトモード動きベクトルの導出方法。

【手続補正 2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 1 3

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 1 3 】

本発明のダイレクトモード動きベクトルの導出方法は、レファランスピクチャの同一位置のブロックを用いた、現在のピクチャの双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルの導出方法であって、レファランスピクチャの同一位置のブロックを決定し、同一位置にあるブロックがlist 0動きベクトルを有しているときは、同一位置のブロックがlist 1動きベクトルを有しているか否かにかかわらず、双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、同一位置のブロックのlist 0動きベクトルを選択し、選択されたlist 0動きベクトルにビット演算を行なうことにより双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルのうちの少なくとも1つを導出する、ことを特徴とする。