

【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17年1月13日(2005.1.13)

【公表番号】特表2000-512091(P2000-512091A)

【公表日】平成12年9月12日(2000.9.12)

【出願番号】特願平9-541918

【国際特許分類第7版】

H 0 4 N 7/32

【F I】

H 0 4 N 7/137 Z

【手続補正書】

【提出日】平成16年5月14日(2004.5.14)

【手続補正1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】特許請求の範囲

【補正方法】変更

【補正の内容】

手 続 補 正 書

平成16年 5月14日 /

特許庁長官 今井 康夫 殿

1. 事件の表示

平成 9年 特許願 第541918号 /

2. 補正をする者

名 称 コーニンクレッカ / フィリップス / エレクトロニクス /
エヌ ヴィ /

3. 代 理 人

住 所 東京都千代田区霞が関3丁目2番4号

霞山ビルディング7階 電話(3581)2241番 (代表)

氏 名 (7205)弁理士 杉 村 興 作

方 式 査
審

- | | |
|------------|-------|
| 4. 補正対象書類名 | 請求の範囲 |
| 5. 補正対象項目名 | 請求の範囲 |
| 6. 補正の内容 | 別紙の通り |



1. 請求の範囲を下記の通りに補正する。

「

請 求 の 範 囲

1. 出力動作ベクトルを与える方法であって、
エンコードされた画像信号から動作ベクトルを取得するステップ、及び
取得された動作ベクトルを後処理して出力動作ベクトル
を得るステップ
を含み、
前記後処理ステップが、
候補動作ベクトルを発生するステップ、及び
前記候補動作ベクトル及び前記取得された動作ベクトルに基づいて前記出力動作ベクトルを選択するステップ
を含む方法。
2. 後処理ステップが、前記取得された動作ベクトルに対してスムージング操作を行い滑らかなベクトルを得るステップを含み、前記選択するステップでは、前記出力動作ベクトルが前記候補動作ベクトル及び前記滑らかなベクトルから選択される請求項1に記載の方法。
3. 後処理ステップが、
前記取得された動作ベクトルから動作パラメータを抽出するステップ、
前記動作パラメータに基づいてパラメトリック動作ベクトルを計算するステップ、及び
前記選択するステップでは、前記出力動作ベクトルが前記候補動作ベクトル及び前記パラメトリック動作ベクトルから選択される請求項1に記載の方法。
4. 出力動作ベクトルを与えるデバイスであって、
エンコードされた画像信号から動作ベクトルを取得する手段、及び
取得された動作ベクトルを後処理して出力動作ベクトルを得る手段
を含み、
前記後処理手段が、
候補動作ベクトルを発生する手段、及び
前記候補動作ベクトル及び前記取得された動作ベクトルに基づいて前記出力動作ベクトルを選択する手段
を含むデバイス。
5. 請求項4に記載の出力動作ベクトルを与えるデバイス、
前記エンコードされた画像信号に応答してデコードされた画像信号を供給するための手段、及び
前記出力動作ベクトルに基づいて前記デコードされた画像信号を後処理し、
後処理された画像信号を得る手段
を具える画像信号処理装置。
6. 請求項5に記載の画像信号処理装置、及び
前記後処理された画像信号を表示するための手段

を具える画像表示装置。」