

【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 2 年 8 月 6 日 (2020.8.6)

【公開番号】特開 2019-68424 (P2019-68424A)

【公開日】平成 31 年 4 月 25 日 (2019.4.25)

【年通号数】公開・登録公報 2019-016

【出願番号】特願 2018-193252 (P2018-193252)

【国際特許分類】

H 0 4 N 19/30 (2014.01)

H 0 4 N 19/52 (2014.01)

H 0 4 N 19/109 (2014.01)

H 0 4 N 19/139 (2014.01)

H 0 4 N 19/176 (2014.01)

H 0 4 N 19/187 (2014.01)

H 0 4 N 19/70 (2014.01)

【F I】

H 0 4 N 19/30

H 0 4 N 19/52

H 0 4 N 19/109

H 0 4 N 19/139

H 0 4 N 19/176

H 0 4 N 19/187

H 0 4 N 19/70

【誤訳訂正書】

【提出日】令和 2 年 5 月 6 日 (2020.5.6)

【誤訳訂正 1】

【訂正対象書類名】特許請求の範囲

【訂正対象項目名】全文

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

符号化データストリーム (6) から、ベース層予測信号を定義するベース層動きパラメータを復号し、

符号化データストリーム (6) から、前記ベース層予測信号と結合するとベース層信号をもたらす前記ベース層信号のベース層残留信号 (480) を復号 (100) し、

エンハンスメント層信号を再構成 (60) するように構成される、スケーラブルビデオデコーダであって、

前記エンハンスメント層信号の再構成 (60) は、

動き補償予測によって、前記エンハンスメント層信号を予測 (32) してエンハンスメント層予測信号を取得し、そして、

エンハンスメント層残留信号 (540) の変換係数ブロックに関連する有意フラグを復号 (320) して、前記変換係数ブロック内における単一の変換係数の周波数位置または前記変換係数ブロック内における変換係数のサブグループの周波数位置に相当する、同じ周波数位置にある前記ベース層残留信号 (480) の並置された変換係数ブロック内の有意な変換係数の数に依存する文脈モデルを使用して、前記符号化データストリーム (6) からの前記変換係数ブロックの前記単一の変換係数または前記変換係数のサブグループの有意性を示すことによって、前記符号化データストリームから前記エンハンスメント層残

留信号を導出し、

前記エンハンスメント層予測信号と前記エンハンスメント層残留信号を結合して前記エンハンスメント層信号を取得することを含む、ように構成されていること、
を特徴とする、スケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 2】

前記エンハンスメント層信号のフレームのブロック (2 8) について、前記フレームの隣接する既に再構成されたブロック (9 2 , 9 4) から動きパラメータ候補 (5 1 4) の組 (5 1 2) を集め、

前記エンハンスメント層信号の前記フレームの前記ブロック (2 8) に空間的に併置された、前記ベース層信号のブロック (1 0 8) の 1 つ以上のベース層動きパラメータ (5 2 4) の組 (5 2 2) を集め、

エンハンスメント層動きパラメータ候補の前記組 (5 1 2) に 1 つ以上のベース層動きパラメータの前記組 (5 2 2) または 前記 1 つ以上のベース層動きパラメータの組のスケールリングされたバージョンを加算 (5 2 6) して、前記エンハンスメント層のための拡張動きパラメータ候補の組 (5 2 8) を得て、

前記拡張動きパラメータ候補の組の前記動きパラメータ候補のうちの 1 つを選択 (5 3 4) し、

前記拡張動きパラメータ候補の組の前記動きパラメータ候補のうちの選択された 1 つを使用して、前記エンハンスメント層信号を動き補償予測によって予測 (3 2) するようにさらに構成されていること、を特徴とする、請求項 1 ~ 請求項 3 のいずれかに記載のスケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 3】

前記ベース層動きパラメータが、マージを使用して、前記符号化データストリームの中で符号化されているか否かをチェックし、仮に、前記ベース層動きパラメータが前記符号化データストリームの中でマージを使用して符号化されている場合、前記加算を抑制するように構成されていること、を特徴とする、請求項 2 に記載のスケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 4】

前記符号化データストリームの中でシグナルされた、前記拡張動きパラメータ候補の組の中のインデックスを使用して、前記選択を実行するように構成されていること、を特徴とする、請求項 2 または請求項 3 に記載のスケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 5】

前記エンハンスメント層信号の前記フレームの前記ブロックについて、前記隣接する既に再構成されたブロックの動きパラメータをコピーおよび / または結合することによって、前記エンハンスメント層の時間的におよび / または空間的に隣接する既に再構成されたブロック (9 2 , 9 4) から、前記エンハンスメント層動きパラメータ候補の組を集めることを実行するように構成されていること、を特徴とする、請求項 2 ~ 請求項 4 のいずれかに記載のスケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 6】

前記ベース層信号の時間的に対応するフレームのどのブロックが、前記エンハンスメント層信号の前記フレームの前記ブロックの予め決められたサンプル位置に空間的に対応する位置に重なるか否かをチェックすることによって、前記エンハンスメント層信号の前記フレームの前記ブロックに空間的に併置された前記ベース層信号の前記ブロックを識別するように構成されていること、を特徴とする、請求項 2 ~ 請求項 5 のいずれかに記載のスケーラブルビデオデコーダ。

【請求項 7】

符号化データストリーム (6) から、ベース層予測信号を定義するベース層動きパラメータを復号するステップと、

符号化データストリーム (6) から、前記ベース層予測信号と結合するとベース層信号をもたらすベース層信号のベース層残留信号 (4 8 0) を復号するステップ (1 0 0) と、

エンハンスメント層信号を再構成するステップ(60)と、を含むスケーラブルビデオ復号化方法であって、

前記エンハンスメント層信号を再構成するステップ(60)は、

動き補償予測によって、前記エンハンスメント層信号を予測してエンハンスメント層予測信号を取得するステップと、そして、

エンハンスメント層残留信号(540)の変換係数ブロックに関する有意フラグを復号(320)して、前記変換係数ブロック内における単一の変換係数の周波数位置または前記変換係数ブロック内における変換係数のサブグループの周波数位置に相当する、同じ周波数位置にある前記ベース層残留信号(480)の並置された変換係数ブロック内の有意な変換係数の数に依存する文脈モデルを使用して、前記符号化データストリーム(6)から前記変換係数ブロックの前記単一の変換係数または前記変換係数のサブグループの有意性を示すことによって前記符号化データストリームから前記エンハンスメント層残留信号を導出するステップと、

前記エンハンスメント層予測信号と前記エンハンスメント層残留信号を結合して前記エンハンスメント層信号を取得するステップと、を含むこと、

を特徴とする、スケーラブルビデオ復号化方法。

【請求項8】

ベース層予測信号を定義するベース層動きパラメータを符号化データストリーム(6)に符号化し、

前記ベース予測信号と結合するとベース層信号をもたらす、前記ベース層信号のベース層残留信号(480)を符号化データストリーム(6)に符号化し、

エンハンスメント層信号を符号化するように構成されたスケーラブルビデオエンコーダであって、

前記エンハンスメント層信号の符号化は、

動き補償予測によって、前記エンハンスメント層信号を予測して、エンハンスメント層予測信号を取得し、そして、

エンハンスメント層残留信号(540)の変換係数ブロックに関する有意フラグを符号化(320)して、前記変換係数ブロック内における単一の変換係数の周波数位置または前記変換係数ブロック内における変換係数のサブグループの周波数位置に相当する、同じ周波数位置にある前記ベース層残留信号(480)の並置された変換係数ブロック内の有意な変換係数の数に依存する文脈モデルを使用して、前記符号化データストリーム(6)に、前記変換係数ブロックの単一の変換係数または変換係数のサブグループの有意性を示すことによって、前記符号化データストリームにエンハンスメント層残留信号を挿入し、

前記エンハンスメント層予測信号と前記エンハンスメント層残留信号を結合すると、前記エンハンスメント層信号をもたらされることを含む、ように構成されていること、

を特徴とする、スケーラブルビデオエンコーダ。

【請求項9】

ベース層予測信号を定義するベース層動きパラメータを符号化データストリーム(6)に符号化するステップと、

前記ベース予測信号と結合するとベース層信号をもたらす、前記ベース層信号のベース層残留信号(480)を符号化データストリーム(6)に符号化するステップと、

エンハンスメント層信号を符号化するステップと、を含む、スケーラブルビデオ符号化方法であって、

前記エンハンスメント層信号を符号化するステップは、

動き補償予測によって、前記エンハンスメント層信号を予測して、エンハンスメント層予測信号を取得するステップと、そして、

エンハンスメント層残留信号(540)の変換係数ブロックに関連する有意フラグを符号化(320)して、前記変換係数ブロック内における単一の変換係数の周波数位置または前記変換係数ブロック内における変換係数のサブグループの周波数位置に相当する、同

じ周波数位置にある前記ベース層残留信号(480)の並置された有意変換係数ブロック内の有意な変換係数の数に依存する文脈モデルを使用して、前記符号化データストリーム(6)に、前記変換係数ブロックの単一の変換係数または変換係数のサブグループの有意性を示すによって、前記符号化データストリームにエンハンスメント層残留信号を挿入するステップと、を含み、

前記エンハンスメント層予測信号と前記エンハンスメント層残留信号を結合すると、前記エンハンスメント層信号がもたらされること、

を特徴とする、スケーラブルビデオ符号化方法。

【請求項10】

プログラムコードがコンピュータ上で実行されると、前記コンピュータが請求項7に記載のスケラブルビデオ復号化方法または請求項9に記載のスケラブルビデオ符号化方法を実行する、前記プログラムコードを有するコンピュータプログラム。

【誤訳訂正2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0017

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0017】

本発明の1つの実施の形態は、仮に、それぞれの変換係数ブロックの副ブロックの副分割が、ベース層残留信号またはベース層信号に基づいて制御されるならば、エンハンスメント層の変換係数ブロックの副ブロックに基づいた符号化が、より効率的にされる、ということである。特に、それぞれのベース層ヒントを利用することによって、副ブロックは、ベース層残留信号またはベース層信号から観察可能なエッジ拡張に対して水平な空間周波数軸に沿って、より長くなる。このため、副ブロックの形状を、増加する確率では、各副ブロックが、ほぼ完全に有意な変換係数(すなわち、ゼロに量子化されていない変換係数)、または、非有意な変換係数(すなわち、ゼロに量子化された変換係数だけ)のいずれかで充満され、一方、減少する確率では、どんな副ブロックも、一方に有意な変換係数の数と他方に非有意な変換係数の数を同数有するように、エンハンスメント層変換係数ブロックの変換係数のエネルギーの推定分布に適合させることが可能である。しかしながら、有意な変換係数を有さない副ブロックが、単に1つのフラグ(flag)の使用などによって、データストリームの中で効率的に合図されるという事実のため、そして、有意な変換係数で殆んど完全に充満された副ブロックが、そこに点在する非有意な変換係数を符号化するための信号化量の浪費を必要としないという事実のため、エンハンスメント層の変換係数ブロックを符号化するための符号化効率が増加する。

【誤訳訂正3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0065

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0065】

現在のブロック28のためにエンハンスメント層副ストリーム6bの中で合図された構文要素114は、例えば図13に示されるように、条件付きで符号化されたインデックス118を、ここに例示的に、角度方向124として図示された、可能な有利な内部予測パラメータの結果であるリスト122の中に合図することができる。または、仮に、実際の内部予測パラメータ116が、最もありそうな組122の中になく、127に示されるように、可能性として除外される可能な内部予測モードのリスト125の中のインデックス123であるならば、リスト122の候補は、その結果、実際の内部予測パラメータ116を特定する。構文要素の符号化は、リスト122の中に属する実際の内部予測パラメータの場合、より少ないビットを消費する。例えば、構文要素はフラグ(flag)とインデックス部とを含む。フラグは、リスト122のメンバーを含めるか、または、除外する

か、インデックスがリスト 1 2 2 またはリスト 1 2 5 のいずれかを指摘するか、つまり、リスト 1 2 2 のメンバーに含めるかまたは除外するかを示す。構文要素は、リスト 1 2 2 のメンバー 1 2 4 またはエスケープコードの一つを特定する分野を含む。そして、構文要素は、エスケープコードの場合、リスト 1 2 2 のメンバーを含むまたは除外するリスト 1 2 5 からメンバーを特定する第 2 の分野を含む。リスト 1 2 2 の中のメンバー 1 2 4 の中の順序は、例えば、初期設定規則に基づいて決定される。

【誤訳訂正 4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 2 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 2 1】

図 2 1 に対して記載された実施例に従って、スケーラブルビデオデコーダ/エンコーダは、ベース層信号またはベース層残留信号の評価 4 0 8 が、部分 4 0 4 に共同配置された部分 4 0 6 にて、副ブロック 4 1 2 の中の変換係数ブロック 4 0 2 の副分割の有利な選択をもたらすという事実を利用する。特に、変換係数ブロック 4 0 2 を副ブロックに副分割するためのいくつかの可能な副ブロックの副分割が、スケーラブルビデオデコーダ/エンコーダによってサポートされる。これらの可能な副ブロックの副分割は、規則的に矩形の副ブロック 4 1 2 の中の変換係数ブロック 4 0 2 を副分割する。すなわち、変換係数ブロック 4 0 2 の変換係数 4 1 4 が、列と行に配置され、そして、可能な副ブロックの副分割に従って、これらの変換係数 4 1 4 が、規則的に副ブロック 4 1 2 の中に密集させられるので、副ブロック 4 1 2 自身が行と列に並べられる。評価 4 0 8 は、このようにして選択された副ブロックの副分割を使用して、変換係数ブロック 4 0 2 の符号化が、最も効率的であるような方法で、副ブロック 4 1 2 の行の数と列の数との間の比（すなわち、それらの幅と高さとの間の比）を設定可能にする。仮に、例えば、評価 4 0 8 が、共同配置された部分 4 0 6 の中の再構成されたベース層信号 2 0 0、または少なくとも対応する部分 4 0 6 の中のベース層残留信号が、空間領域の中の水平なエッジで主として構成される、ということを実証するならば、変換係数ブロック 4 0 2 は、有意さ（すなわち、変換係数レベルが非ゼロである、すなわち、量子化された変換係数が、変換係数ブロック 4 0 2 のゼロ水平周波数側の近くである）を有して、たぶん存在する。垂直なエッジの場合、変換係数ブロック 4 0 2 は、変換係数ブロック 4 0 2 のゼロ垂直周波数側の近くの位置で、非ゼロの変換係数レベルを有して、たぶん存在する。従って、先ず、副ブロック 4 1 2 が、垂直方向に沿ってより長く、かつ、水平方向に沿ってより小さくなるように選択される。そして、2 番目に、副ブロックは、水平方向により長く、かつ、垂直方向により小さくされる。後者の場合が模式的に図 4 0 に示されている。

【誤訳訂正 5】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 2 2

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 2 2】

すなわち、スケーラブルビデオデコーダ/エンコーダは、ベース層残留信号またはベース層信号に基づいて、可能な副ブロックの副分割の組の中で、1つの副ブロックの副分割を選択する。その時、変換係数ブロック 4 0 2 の符号化 4 1 4 または復号化が、選択された副ブロックの副分割を適用しながら実行される。特に、変換係数 4 1 4 の位置が、副ブロック 4 1 2 のユニットの中で横断されるので、1つの副ブロックの中の全ての位置は、副ブロックの中で定義された副ブロックの順序付けの中で、次の副ブロックに直ぐに連続して続く方法で横断される。副ブロック 4 1 2 などの現在訪問された副ブロックが、図 4 0 に例示的に示されている、構文要素は、現在訪問された副ブロックが有意な変換係数を有するか否かを示す、エンハンスメント層副ストリーム 6 b などのデータストリームの中

で合図される。図 2 1 では、構文要素 4 1 6 が、2 つの例示的な副ブロックに対して説明される。仮に、それぞれの副ブロックのそれぞれの構文要素が、有意でない変換係数を示すならば、他には何も、データストリームまたはエンハンスメント層副ストリーム 6 b の中で送信される必要がない。むしろ、スケーラブルビデオデコーダは、その副ブロックの中の変換係数をゼロに設定する。しかしながら、仮に、それぞれの副ブロックの構文要素 4 1 6 が、この副ブロックは有意な変換係数を有する、ことを示すならば、その副ブロックの中で変換係数に関係する別の情報が、データストリームまたは副ストリーム 6 b の中で合図される。復号化側では、スケーラブルビデオデコーダが、データストリームまたは副ストリーム 6 b から、それぞれの副ブロックの中の変換係数のレベルを示す構文要素 4 1 8 を復号化する。構文要素 4 1 8 は、それぞれの副ブロックの中のこれらの変換係数の中の走査順序、および、任意に、それぞれの副ブロックの中の変換係数の中の走査順序に従って、その副ブロックの中の有意な変換係数の位置を示す。

【誤訳訂正 6】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 1 7 9

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 1 7 9】

次に、エンハンスメント層信号の中間符号化のための技術が説明される。このセクションは、スケーラブルビデオ符号化シナリオの中で符号化されるべきエンハンスメント層信号を内部予測するために、既に再構成されたエンハンスメント層信号に加えて、ベース層信号を採用するための方法を説明する。符号化されるべきエンハンスメント層信号を中間予測するためのベース層信号を採用することによって、予測誤差が十分に抑えられる。それは、エンハンスメント層の符号化に対して節約する総合的なビット伝送速度をもたらす。このセクションの主な焦点は、ベース層からの追加信号を有する既に符号化されたエンハンスメント層のサンプルを使用して、エンハンスメント層のサンプルのブロックベースの作動補償を増大させることである。以下の記述は、符号化されたベース層から様々な信号を使用するための可能性を提供する。四枝ツリーブロック仕切りが、好ましい実施の形態として、一般に採用されるけれども、提示された例は、どんな特定のブロック仕切りも仮定することなく、一般的なブロックベースのハイブリッド符号化アプローチに応用される。現在の時間インデックスのベース層再構成、現在の時間インデックスのベース層残留、または、符号化されるべきエンハンスメント層ブロックの中間予測のための既に符号化された画像のベース層再構成の使用さえ説明される。また、現在のエンハンスメント層のための、より良い予測を得るために、ベース層信号が既に符号化されたエンハンスメント層信号と結合する方法が説明される。

最先端の主な技術の 1 つは、H . 2 6 4 / S V C の中の中間層残留予測である。H . 2 6 4 / S V C の中の中間層残留予測は、それらがベースモードフラグまたは従来のマクロブロックタイプのどれかを使用することによって合図された S V C マクロブロックタイプを使用して、符号化されるか否かに関係なく、全ての間符号化されたマクロブロックに対して採用される。フラグは、空間かつ品質のエンハンスメント層のためのマクロブロック構文（中間層残留予測の用法を合図する）に追加される。この残留予測フラグが 1 と等しいとき、引用層の中の対応する領域の残留信号が、双線型フィルタを使用してブロック的に抽出され、エンハンスメント層マクロブロックの残留信号のための予測として使用される。その結果、対応する差信号だけが、エンハンスメント層の中で符号化される必要がある。

このセクションの記述において、以下の記法が使用される。

t 0 : = 現在の画像の時間インデックス

t 1 : = 既に再構成された画像の時間インデックス

E L : = エンハンスメント層

B L : = ベース層

$EL(t0)$: = 符号化されるべき現在のエンハンスメント層画像

EL_reco : = エンハンスメント層再構成

BL_reco : = ベース層再構成

BL_resi : = ベース層残留信号 (ベース層変換係数の逆変換、または、ベース層再構成とベース層予測との間の差)

EL_diff : = エンハンスメント層再構成と、抽出された / フィルタにかけられたベース層再構成との間の差

異なるベース層信号とエンハンスメント層信号とは、図 28 の中で説明された記載の中で使用される。

【誤訳訂正 7】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0212

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0212】

H. 264 / AVC のスケーラブルビデオ拡張において、中間層作動予測が、構文要素ベースモードフラグによって合図されるマクロブロック型に対して実行される。仮に、ベースモードフラグが 1 と等しく、ベース層の中の対応する引用マクロブロックが中間符号化されるならば、エンハンスメント層マクロブロックも、中間符号化される、そして、全ての作動パラメータが、共同配置されたベース層ブロックから推論される。さもなければ (ベースモードフラグは 0 と等しい)、各作動ベクトル、いわゆる「作動予測フラグ」に対して、構文要素は送信され、ベース層作動ベクトルが、作動ベクトル予測器として使用されるか否かを指定される。仮に、「作動予測フラグ」が 1 と等しいならば、ベース層の共同配置された引用ブロックの作動ベクトル予測器は、解像度比率に従ってスケーリングされて、作動ベクトル予測器として使用される。仮に、「作動予測フラグ」が 0 と等しいならば、作動ベクトル予測器は、H. 264 / AVC の中で指定されたように計算される。

【誤訳訂正 8】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0247

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0247】

H. 264 / AVC 中間層のスケーラブルビデオ拡張において、作動予測は、構文要素「ベースモードフラグ」によって合図されるマクロブロックタイプのために実行される。

仮に、「ベースモードフラグ」が 1 に等しく、かつ、ベース層の中の対応する引用マクロブロックが中間符号化されるならば、エンハンスメント層マクロブロックも、中間符号化される。そして、全ての作動パラメータが、共同配置されたベース層ブロックから推論される。さもなければ (「ベースモードフラグ」が 0 に等しいならば)、各作動ベクトル (いわゆる「作動予測フラグ」の構文要素) は、ベース層作動ベクトルが作動ベクトル予測器として使用されるか否かに関係なく、送信され、指定される。仮に、「作動予測フラグ」が 1 に等しいならば、ベース層の共同配置された引用ブロックの作動ベクトル予測器は、解像度比率に従ってスケーリングされて、作動ベクトル予測器として使用される。仮に、「作動予測フラグ」が 0 に等しいならば、作動ベクトル予測器は、H. 264 / AVC で規定されるように計算される。

HEVC において、作動パラメータは、高度な作動ベクトル競争 (AMVP) を適用することによって予測される。AMVP は互いに競争する 2 つの空間作動ベクトル予測器と 1 つの時間作動ベクトル予測器とを特色とする。空間候補は、現在の予測ブロックの左または上に位置した、隣接する予測ブロックの位置から選択される。時間候補は、前に符号化された画像の共同配置された位置の中で選択される。全ての空間的で時間的候補の位置

は、図 3 6 の中で表示される。

【誤訳訂正 9】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 2 5 2

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 2 5 2】

ベース層の推論された作動ベクトルは、予測器候補としてそれらが使用される前に、解像度比率に従ってスケールされる。作動ベクトル差と同様に、作動ベクトル予測器の候補リストを記述するインデックスが、作動補償予測のために使用される最終作動ベクトルを指定する予測ブロックに送信される。H. 264 / AVC 規格のスケール可能な拡張と対照して、ここに提示された実施の形態は、引用画像の中の共同配置されたブロックの作動ベクトル予測器の使用法を構成しない - むしろそれは、別の予測器の中のリストの中で利用可能であり、送信されるインデックスによって記述される。

実施の形態において、作動ベクトルは、ベース層の共同配置された予測ブロックの中心位置 C1 から得られ、最初のエントリーとして候補リストの先頭に加えられる。作動ベクトル予測器の候補リストは、1 つの項目によって拡張される。仮に、サンプル位置 C1 のために利用可能なベース層の中に作動データが全くなければ、リスト構造は触れられない。別の実施の形態では、ベース層の中のサンプル位置のどんな系列も、作動データに対してチェックされる。作動データが見つけれられた場合において、対応する位置の作動ベクトル予測器は、候補リストに挿入され、エンハンスメント層の作動補償予測のために利用可能である。その上、ベース層から得られた作動ベクトル予測器は、リストのいかなる他の位置の候補リストにも挿入される。別の実施の形態では、仮に、所定の規制が認められるならば、ベース層作動予測器は候補リストに挿入されるだけである。これらの規制は、ゼロと等しくなければならない、共同配置された引用ブロックの融合フラグの値を含む。別の規制は、解像度比率に対してベース層の共同配置された予測ブロックの広さと等しいエンハンスメント層の中の予測ブロックの広さである。例えば、K × 空間スケーラビリティの応用において、仮に、ベース層の中の共同配置されたブロックの幅が N と等しく、エンハンスメント層の中の符号化されるべき予測ブロックの幅が K * N と等しいならば、作動ベクトル予測器が推論されるのみである。

別の実施の形態では、ベース層の数個のサンプル位置からの 1 個以上の作動ベクトル予測器が、エンハンスメント層の候補リストに追加される。別の実施の形態では、共同配置されたブロックから推論された作動ベクトル予測器を有する候補が、リストを拡張することよりむしろ、リストの中の空間的で時間的な候補に置き代わる。また、作動ベクトル予測器候補リストの中のベース層データから得られた多重作動ベクトル予測器を含むことも可能である。

【誤訳訂正 10】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 2 5 3

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 2 5 3】

第 2 の部分は、ベース層候補によって融合候補のリストを拡張することに関するものである（実施例 K 参照）。ベース層の 1 つ以上の共同配置されたブロックの作動データは、融合候補リストに追加される。この方法は、ベース層とエンハンスメント層とを横切って特定の作動パラメータを共有する融合領域を作成する可能性を可能にする。前のセクションと同様、図 3 8 に表現されるように、中央位置で共同配置されたサンプルをカバーするベース層ブロックは、この中央位置に制限されるのではなく、直ぐ近傍のどんな位置からも得られる。どんな作動データも、所定の位置に対して利用可能でなく、または、アクセス可能でない場合、2 者択一の位置が、可能な融合候補を推論するために選択できる。得

られた作動データが、融合候補リストに挿入される前に、それは、解像度比率に従ってスケーリングされる。融合候補リストを記述するインデックスは、送信され、作動ベクトルを定義する。それは、作動補償予測のために使用される。しかしながら、また、方法は、ベース層の中の予測ブロックの作動データに依存する可能な作動予測器候補を抑圧する。

実施の形態において、図38のサンプル位置C1をカバーするベース層の中の共同配置されたブロックの作動ベクトル予測器は、エンハンスメント層の中の現在予測ブロックを符号化するための可能な融合候補であるとみなされる。しかしながら、仮に、引用ブロックの「merge_flag」（融合フラグ）が1と等しい、または、共同配置された引用ブロックが作動データを全く含んでいないならば、作動ベクトル予測器はリストに挿入されない。いかなる他の場合でも、得られた作動ベクトル予測器は、2番目のエントリーとして融合候補リストに追加される。この実施の形態では、融合候補リストの長さが保有され、拡張されないことに注意しなさい。別の実施の形態では、図38に表現されているように、1個以上の作動ベクトル予測器が、候補リストを融合するために加えられるように、サンプル位置のいずれもカバーする予測ブロックから得られる。別の実施の形態では、ベース層の1個または数個の作動ベクトル予測器が、どんな位置にても融合候補リストに追加される。別の実施の形態では、仮に、所定の規制が認められるならば、1個または複数個の作動ベクトル予測器が、融合候補リストに追加されるだけである。そのような規制は、（作動ベクトル予測のために前の実施の形態のセクションの中で記載された解像度比率に関する）ベース層の共同配置されたブロックの広さに整合するエンハンスメント層の予測ブロックの広さを含む。別の実施の形態の中の別の規制は、1に等しい「merge_flag」の値である。別の実施の形態では、融合候補リストの長さが、ベース層の共同配置された引用ブロックから推論された作動ベクトル予測器の数によって拡張される。

【誤訳訂正11】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0258

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0258】

変換サイズ（ルマ（luma）残留に対して： 4×4 ， 8×8 ， 16×16 ， 32×32 ）に依存して、異なる走査方向が定義される。走査順に最初と最後の位置が与えられ、これらの走査は、どの係数位置が有意である場合があるかを唯一決定して、その結果、符号化される必要がある。全ての走査の中で、最後の位置はビットストリームの中で合図されなければならないけれども、最初の係数は位置（0，0）におけるDC係数であるように設定される。ビットストリームは、変換ブロックの中で（水平な）xと（垂直な）yの位置を符号化することによって行われる。最後の位置からスタートして、有意な係数の合図が、DC位置に達するまで、逆の走査順でなされる。

【誤訳訂正12】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0260

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0260】

図39は、 4×4 変換ブロックに対して定義される対角線の走査、垂直な走査および水平な走査を示す。より大きい変換の係数は、16の係数の副グループに副分割される。これらの副グループは有意な係数位置の階層的な符号化を許す。非有意であるとして合図された副グループは、有意な係数を含まない。 8×8 と 16×16 に対しての変換は、走査と図40と図41のそれらが関係した副グループ区分と共にそれぞれ表わされる。大きい矢印は係数副グループの走査順を表す。

【誤訳訂正13】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0262

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0262】

以下の段落は変換係数符号化のための拡張について説明する。これらは新しい走査モード（変換ブロックへの走査と有意な係数位置の変更された符号化を割り当てる方法）の導入を含む。これらの拡張は、変換ブロックの中に異なる係数分布の、より良い適合を許し、その結果、比率歪関数の中で符号化利得を達成する。

【誤訳訂正14】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0276

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0276】

〔特定の分布および走査の走査有効スコア〕

特定の有意な係数分布の走査有効スコアが、以下の通り定義される：

調査されたブロックの各位置を、調査された走査の順にインデックスによって表わしてください。次に、有意な係数位置のインデックス値の合計が、この走査の有効スコアと定義される。その結果、より小さいスコアを有する走査であればあるほど、特定の分布は、より良い効率性を表わす。

【誤訳訂正15】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0278

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0278】

〔走査パターン選択のための方法〕

選択された走査が、（どんな追加データも送信されること無く）既に復号化された信号から直接得ることができる。これは、共同配置されたベース層信号の特性に基づいて、または、エンハンスメント層信号だけを利用することによってのどちらかによってできる。

走査パターンが、以下によって、EL信号から得ることができる。

- ・前述された最先端の派生規則。
- ・共同配置された輝度残留のために選択された色差残留のための走査パターンを使用すること。
- ・符号化モードと使用した走査パターンとの間の固定写像を定義すること。
- ・最後の有意な係数位置から走査パターンを得ること（推定された固定走査パターンに比例して）。
- ・好ましい実施の形態において、走査パターンが、以下の通り既に復号化された最後の位置に依存して選択される：

【誤訳訂正16】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0279

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0279】

最後の位置は、変換ブロックの中のxとy座標として表わされ、既に復号化される（符号化される最後に依存する走査に対して、固定走査パターンが、最後の位置の復号化過程のために推定される。それは、そのTUの最先端の走査パターンである）。Tを特定の交換サイズに依存する、定義された閾値であるとしなさい。仮に、最後の有意な位置のx座

標も y 座標も、T を超えないならば、対角線走査が選択される。

【誤訳訂正 17】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0285

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0285】

仮に、共同配置されたブロックのベース層係数が有効であり、明らかに、ベース層データストリームの中で合図される、または、前の変換によって計算されるならば、ベース層係数は以下の方法で利用できる。

- ・それぞれの利用可能な走査に対して、ベース層係数を符号化するための費用が評価される。最低費用を有する走査は、エンハンスメント層係数を復号化のために使用される。

- ・それぞれの利用可能な走査の有効スコアは、ベース層係数分布のために計算される。最小のスコアを有する走査は、エンハンスメント層係数を復号化するために使用される。

- ・変換ブロックの中のベース層係数の分布は、特定の走査パターンに関係している分布の事前に定義された組の 1 つに分類される。

- ・走査パターンは、最後の有意なベース層係数に依存して選択される。

【誤訳訂正 18】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0290

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0290】

特定の走査パターンが、利用できる走査パターン候補のリストの中のインデックスに合図することによって、符号化できる。このリストは、特定の 変換サイズ のために定義された走査パターンの固定リストであるか、または、復号化過程の中の能動的に満たすことができる。能動的にリストを満たすことは、それらの走査パターンの適した選択を許す。走査パターンは、たぶん最も効率的に、特定の係数分布を符号化する。そうすることによって、特定の TU のための利用可能な走査パターンの数は減少できる。そして、その結果、そのリストの中のインデックスの合図は、それほど高価ではない。仮に、特定のリストの中の走査パターンの数が、1 つまで減少するならば、合図は必要ない。

特定の TU に対して、走査パターン候補を選択する過程は、前述した、どんな符号化パラメータも利用してよい、および / または、その特定の TU の特定の特性を利用する所定の規則に従う。それらの中に、以下がある。

- ・TU は輝度 / 色差信号の残留を表わす。

- ・TU は、特定のサイズを有する。

- ・TU は特定の予測モードの残留を表わす。

- ・TU の中の最後の有意な位置は、デコーダによって知られ、TU の特定の副分割の中に属する。

- ・TU は 1 つの I / B / P - スライス (Slice) の部分である。

- ・TU の係数は、特定の量子化パラメータを使用して、量子化される。

【誤訳訂正 19】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0294

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0294】

ところが、(前述の) 最先端の走査派生によって選択された走査パターンが、最初に、リストの中にあるように設定される。特定の TU が 16×16 または 32×32 のサイズを有する場合にだけ、別の候補がリストに追加される。残っている走査パターンの順序は

、最後の有意な係数位置に依存する。

【誤訳訂正 2 0】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 2 9 9

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 2 9 9】

別の実施の形態において、仮に、最後の有意な位置の x と y 座標の両方が、特定の閾値より大きいならば、垂直で水平な走査は、変換ブロックの候補リストに追加される。この閾値はサイズに依存するモードおよび / または T U である。好ましい閾値は、 4×4 より大きい全てのサイズに対して 3 であり、 4×4 T U に対しては 1 である。

【誤訳訂正 2 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 0

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 0】

別の実施の形態において、仮に、最後の有意な位置の x と y 座標のいずれかが、特定の閾値より大きいならば、垂直で水平な走査は、変換ブロックの候補リストに追加されるだけである。この閾値はサイズに依存するモードおよび / または T U である。好ましい閾値は、 4×4 より大きい全てのサイズに対して 3 であり、 4×4 T U に対しては 1 である。

【誤訳訂正 2 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 1

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 1】

別の実施の形態において、仮に、最後の有意な位置の x と y 座標の両方が、特定の閾値より大きいならば、垂直で水平な走査は、 16×16 と 32×32 変換ブロックの候補リストに追加されるだけである。この閾値はサイズに依存するモードおよび / または T U である。好ましい閾値は、 4×4 より大きい全てのサイズに対して 3 であり、 4×4 T U に対しては 1 である。

【誤訳訂正 2 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 2

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 2】

別の実施の形態において、仮に、最後の有意な位置の x と y 座標のいずれかが、特定の閾値より大きいならば、垂直で水平な走査は、 16×16 と 32×32 変換ブロックの候補リストに追加されるだけである。この閾値はサイズに依存するモードおよび / または T U である。好ましい閾値は、 4×4 より大きい全てのサイズに対して 3 であり、 4×4 T U に対しては 1 である。

【誤訳訂正 2 4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 5

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 5】

好ましい実施の形態において、文脈に適した符号化は、T U の走査パターン候補リスト

の中のインデックスに合図するために使用される。しかし、文脈モデルは、T Uの中で、最後の有意な位置の変換サイズおよび／または位置に基づいて得られる。

走査パターンを得るために前述したいずれかの方法が、特定のT Uに対して、明白な走査パターンに合図するための文脈モデルを得るために使用される。

【誤訳訂正 2 5】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 6】

最後の有意な走査位置を符号化するために、以下の変更がエンハンスメント層の中で使用される。

- ・別々の文脈モデルが、ベース層情報を使用して、全てのまたは副組の符号化モードに対して使用される。また、異なる文脈モデルを、ベース層情報を有する異なるモードに対して使用することも可能である。

- ・文脈モデルは、共同配置されたベース層ブロックの中のデータに依存できる（例えば、ベース層の中の変換係数分布、ベース層の勾配情報、共同配置されたベース層ブロックの中の最後のキャン位置）。

- ・最後の走査位置が、最後のベース層走査位置との差として符号化できる。

- ・仮に、最後の走査位置が、T Uの中で、x と y 位置に合図することによって符号化されるならば、2 番目の合図された座標の文脈モデルは、最初の合図の値に依存できる。

- ・最後の有意な位置から独立している走査パターンを得るために、前述のいずれかの方法が、最後の有意な位置に合図するために、文脈モデルを得るために使用される。

【誤訳訂正 2 6】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 7

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 7】

特定のバージョンにおいて、走査パターン派生は、最後の有意な位置に依存する：

- ・仮に、最後の走査位置が、T Uの中で、その x と y 位置に合図することによって符号化されるならば、2 番目の座標の文脈モデルは、既に最初の座標を知るとき、まだ可能な候補であるそれらの走査パターンに依存できる。

- ・仮に、最後の走査位置が、T Uの中で、その x と y 位置に合図することによって符号化されるならば、2 番目の座標の文脈モデルは、既に最初の座標を知るとき、走査パターンが既に唯一選択されるかどうかに依存できる。

【誤訳訂正 2 7】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 0 8】

別のバージョンにおいて、走査パターン派生は、最後の有意な位置から独立している。

- ・文脈モデルは、特定のT Uの中の使用された走査パターンに依存できる。

- ・走査パターンを得るために前述した方法のいずれかが、最後の有意な位置に合図するために文脈モデルを得るために使用される。

【誤訳訂正 2 8】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 0 9

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0309】

TUの中の有意な位置と有意フラグ（単一の変換係数のためのサブグループフラグおよび／または有意フラグ）を符号化するために、それぞれ、以下の変更がエンハンスメント層の中で使用される：

- ・別々の文脈モデルは、ベース層情報を使用する全ての符号化モードまたは符号化モードのサブセットに対して使用される。また、ベース層情報については、異なるモードに対し異なる文脈モデルを使用することも可能である。

- ・文脈モデルは、並置されたベース層ブロックの中のデータ（例えば、特定の周波数位置についての、有意な変換係数の数）に依存できる。

- ・前述の走査パターンを得るための方法のどちらも、有意な位置および／またはそれらのレベルにシグナルするために、文脈モデルを導出するために使用される。

- ・符号化される係数の空間的近傍における既に符号化された有意な変換係数レベルの数、および、同等の周波数位置の並置されたベース層信号における有意な変換係数の数の両方を評価する、一般化されたテンプレートが、使用される。

- ・符号化される係数の空間的近傍における既に符号化された有意な変換係数レベルの数、および、同等の周波数位置の並置されたベース層信号における有意な変換係数のレベルの両方を評価する、一般化されたテンプレートが、使用される。

- ・サブグループフラグのための文脈モデルは、使用された走査パターンおよび／または特定の変換サイズに依存する。

【誤訳訂正29】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0361

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0361】

副実施例：

- ・（スケーリングされた）ベース層作動ベクトルを、作動ベクトル予測器リストに追加すること（実施例K参照）。

現在のブロックの中央位置の共同配置されたサンプルをカバーするベース層ブロックの使用（可能な別の派生）。

解像度比率に従うスケール作動ベクトル。

- ・共同配置されたベース層ブロックの作動データを融合候補リストに加えること（実施例K参照）。

現在のブロックの中央位置の共同配置されたサンプルをカバーするベース層ブロックの使用（可能な別の派生）。

解像度比率に従うスケール作動ベクトル。

仮に、ベース層の中で「融合フラグ」が1と等しいならば、加算しない。

- ・ベース層融合情報に基づく融合候補リストの再順序付け（実施例L参照）

仮に、共同配置されたベース層ブロックが、特定の候補に融合されるならば、対応するエンハンスメント層候補が、エンハンスメント層融合候補リストの中で、最初のエントリーとして使用される。

- ・ベース層作動予測器情報に基づく作動予測器候補リストの再順序付け（実施例L参照）

仮に、共同配置されたベース層ブロックが、特定の作動ベクトル予測器を使用するならば、対応するエンハンスメント層作動ベクトル予測器が、エンハンスメント層作動ベクトル予測器候補リストの中で、最初のエントリーとして使用される。

- ・融合インデックスの派生（すなわち、現在のブロックが融合される候補）は、共同配置されたブロックの中のベース層情報に基づく（実施例M参照）。例として、仮に、ベース層ブロックが、特定の隣接するブロックに融合され、そして、それが、エンハンスメン

ト層ブロックも融合するビットストリームの中で合図されるならば、融合インデックスは、全く送信されないけれども、代わりに、エンハンスメント層ブロックが、共同配置されたベース層ブロックとして、同じ隣接するブロック（しかし、エンハンスメント層の中の）に融合される。

【誤訳訂正 30】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0365

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0365】

副実施例：

- ・ 1つ以上の追加走査パターン、例えば、水平で垂直な走査パターンを導入すること。追加走査パターンのために副ブロックを再定義すること。4×4副ブロックの代わりに、例えば16×1または1×16副ブロックが使用される。または、8×2や8×2副ブロックが使用される。追加走査パターンは、特定のサイズ、例えば8×8または16×16より大きいまたは等しいブロックに対してのみ導入される（実施例V参照）。

- ・（仮に、符号化されたブロックフラグが1と等しいならば、）選択された走査パターンは、ビットストリームの中で合図される（実施例N参照）。対応する構文要素に合図するために、固定文脈が使用される。または、対応する構文要素のための文脈派生は、以下のどれかに依存できる。

共同配置された再構成されたベース層信号または再構成されたベース層残留の勾配。または、ベース層信号の中で検出されたエッジ。

共同配置されたベース層ブロックの中の変換係数分布。

- ・ 選択された走査は、共同配置されたベース層信号の特性に基づいて、ベース層信号（どんな追加データも送信されることなく）から直接に得られる（実施例N参照）。

共同配置された再構成されたベース層信号または再構成されたベース層残留の勾配。または、ベース層信号の中で検出されたエッジ。

共同配置されたベース層ブロックの中の変換係数分布。

- ・ 異なる走査が、変換係数がエンコーダ側で量子化の後に再順序付けされ、かつ、従来の符号化が使用される方法で実現される。デコーダ側では、変換係数は、従来通り復号化され、スケーリングおよび逆変換前に（または、スケーリング後および逆変換前に）、再順序付けされる。

- ・ 有意フラグ（単一の変換係数のための副グループフラグおよび/または有意フラグ）を符号化するために、以下の変更が、エンハンスメント層の中で使用される。

分離文脈モデルが、ベース層情報を使用する符号化モードの全てまたは副組のために使用される。また、ベース層情報を有する異なるモードに対して、異なる文脈モデルを使用することも可能である。

文脈モデル化は、共同配置されたベース層ブロックのデータ（例えば、特定の周波数位置のための有意な変換係数の数）に依存できる（実施例O参照）。

符号化されるべき係数の空間的近傍の中の既に符号化された有意な変換係数レベルの数、および、同じ周波数位置の共同配置されたベース層信号の中の有意な変換係数の数の両方を評価した一般化されたテンプレートが使用される（実施例O参照）。

- ・ 最後の有意な走査位置を符号化するために、以下の変更がエンハンスメント層の中で使用される。

分離文脈モデルが、ベース層情報を使用する符号化モードの全てまたは副組のために使用される。また、ベース層情報を有する異なるモードに対して、異なる文脈モデルを使用することも可能である（実施例P参照）。

文脈モデル化は、共同配置されたベース層ブロックの中のデータに依存できる（例えば、ベース層の中の変換係数分布、ベース層の勾配情報、共同配置されたベース層ブロックの中の最後の走査位置）。

最後の走査位置は、最後のベース層走査位置に対する差として符号化される（実施例 S 参照）。

・ベース層およびエンハンスメント層のための異なる文脈初期化テーブルの使用方法。

【誤訳訂正 3 1】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 8 5

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 8 5】

M 1) スケーラブルビデオデコーダは、ベース層信号 (2 0 0) ための作動パラメータ候補リストの中のインデックスを使用して、符号化データストリーム (6) からベース層作動パラメータ (5 2 0) を復号 (1 0 0) し、

エンハンスメント層信号 (3 6 0) を再構成 (6 0) し、

再構成 (6 0) は、

ベース層信号のための作動パラメータ候補リストの中のインデックスに依存するエンハンスメント層信号のための作動パラメータ候補リストの中のインデックスを決定 (2 4 0) し、

エンハンスメント層信号のための作動パラメータ候補リストの中のインデックスを使用して、エンハンスメント層作動パラメータを決定 (2 4 0) して、

作動補償予測によって、決められた作動パラメータを使用して、エンハンスメント層信号を予測 (2 6 0) することを含む、ように構成されている。

この実施例で言及された作動パラメータに関する限り、実施例 K に関して上で述べたと同じことが適用される。

ベース層作動パラメータ 5 2 0 の復号化は、ベース層信号のブロックに対して、

現在のブロックのための作動パラメータが、融合または融合無しの方法（予測的にまたは非予測的に符号化される方法）で、ベース層副ストリーム 6 a の中で合図されるか否かに対して合図するフラグを点検し、

仮に、融合を使用して、符号化される、または、予測的に符号化されるならば、ベース層作動パラメータ（例えば、ベース層作動パラメータは、決定のために使用されるベース層信号の隣接するブロックのために使用 / 選択される）のリストを決定し、

それぞれのリストの中のインデックスは、ベース層信号 6 a から得られ、リストの中のベース層作動パラメータの 1 つを選択するために使用され、

エンハンスメント層のためのインデックスは、インデックスされたベース層候補に係するベース層ブロックに共同配置されたエンハンスメント層ブロックが、選択される方法で決定されること、を含む。

エンハンスメント層信号の現在のブロックに対して、エンハンスメント層作動パラメータのリストが決定される。例えば、エンハンスメント層信号の隣接するブロックのために使用 / 選択される作動パラメータは、決定のために使用される。

エンハンスメント層の中の作動パラメータインデックスの選択は、それぞれのエンハンスメント層作動パラメータと、エンハンスメント層信号の現在のブロックに共同配置されたベース層信号のブロックに係するベース層信号の（中で使用 / 選択される）ベース層作動パラメータとの間の差を測る大きさに従って実行される。

また、エンハンスメント層の中の作動パラメータインデックスの選択は、エンハンスメント層信号の現在のブロックに共同配置されたベース層信号のブロックに係するベース層信号のベース層作動パラメータと、ベース層の中の空間的および / または時間的に隣接するブロックのベース層作動パラメータとの間の差を測る大きさに従って実行される。次に、ベース層のための選択が、エンハンスメント層に移される。その結果、選択されたベース層候補に対応するエンハンスメント層作動パラメータ候補が、選ばれる。関係ベース層ブロックが、考慮されるエンハンスメント層作動パラメータ候補に係しているエンハンスメント層ブロックに空間的 / 時間的に共同配置されるとき、ベース層作動パラメータ

候補は、エンハンスメント層作動パラメータ候補に対応すると言われる。

【誤訳訂正 3 2】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 8 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 8 6】

N 1) スケーラブルビデオデコーダは、

符号化データストリーム (6) からベース層残留信号 (4 8 0) を復号 (1 0 0) し、

エンハンスメント層信号 (3 6 0) を再構成 (6 0) し、

再構成 (6 0) は、

走査予測器 (5 2 0) を得るために、ベース層残留信号 (4 8 0) またはベース層信号の、スペクトル分解の勾配または情報を決定 (2 4 0) し、

走査予測器 (5 2 0) に依存する走査パターンを使用して、符号化データストリーム (6) から、エンハンスメント層残留信号 (5 4 0) の変換係数を復号 (3 2 0) することを含む、ように構成されている。

すなわち、変換係数の復号化は、そのすべてが変換ブロックを完全にカバーする、可能な走査パターンの組からの走査パターンの選択に関わる。好ましくは、選択された走査パターンが、ベース層残留信号の有意なスペクトル成分を、可能な走査パターンの組の別の走査パターンよりも早く横断するように、選択される。

【誤訳訂正 3 3】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 8 8

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 8 8】

S 1) スケーラブルビデオデコーダは、

ベース層残留信号の変換ブロックの最後の有意な変換係数の位置を指示する符号化データストリームから最初の構文要素を復号化することを含む、符号化データストリーム (6) からベース層残留信号の変換ブロックの変換係数を復号 (1 0 0) し、

符号化データストリームから 2 番目の復号化構文要素を含み、最初の構文要素と 2 番目の構文要素に基づくエンハンスメント層残留信号の位置を計算する、エンハンスメント層残留信号の変換ブロックの変換係数を復号 (1 0 0) するように構成されている。

【誤訳訂正 3 4】

【訂正対象書類名】明細書

【訂正対象項目名】0 3 9 6

【訂正方法】変更

【訂正の内容】

【0 3 9 6】

V 1) スケーラブルビデオデコーダは、

符号化データストリーム (6) からベース層信号 (2 0 0) のベース層残留信号 (4 8 0) を復号 (1 0 0) し、

エンハンスメント層信号 (3 6 0) を再構成 (6 0) し、

再構成 (6 0) は、

以下の構成によって、符号化データストリームからエンハンスメント層信号を表す変換係数の変換係数ブロックを復号し、

ベース層残留信号またはベース層信号に基づいて、可能な副ブロックの副分割の組の中で副ブロックの副分割を選択し、

1 つの副ブロックの中の全ての位置が、副ブロックの中で定義された副ブロックの順序で次の副ブロックに続く直ぐに連続した方法で、横断されるように、変換係数ブロックが

、選択された副ブロックの副分割に従って規則的に副分割される、副ブロックのユニットの中の変換係数の位置を横断し、

現在訪問された副ブロックに対して、

データストリームから、現在訪問された副ブロックが有意な変換係数を有するか否かを示す構文要素を復号し、

仮に、構文要素が、現在訪問された副ブロックは有意な変換係数を有さないことを示すならば、現在訪問された副ブロックの中の変換係数をゼロにセットし、

仮に、構文要素が、現在訪問された副ブロックは有意な変換係数を有することを示すならば、データストリームから、現在訪問された副ブロックの中の変換係数のレベルを示す構文要素を復号することを含む、

ように構成されている。