

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2019年1月3日(03.01.2019)



(10) 国際公開番号

WO 2019/003993 A1

(51) 国際特許分類:
H04N 19/503 (2014.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2018/023207

(22) 国際出願日: 2018年6月19日(19.06.2018)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
62/525,004 2017年6月26日(26.06.2017) US

(71) 出願人: パナソニック インテレクチュアル
プロパティ コーポレーション オブ アメ
リカ(PANASONIC INTELLECTUAL PROPER-
TY CORPORATION OF AMERICA) [US/US];
90503 カリフォルニア州トーランス, ス
イート 200, マリナー アベニュー
20000 California (US).

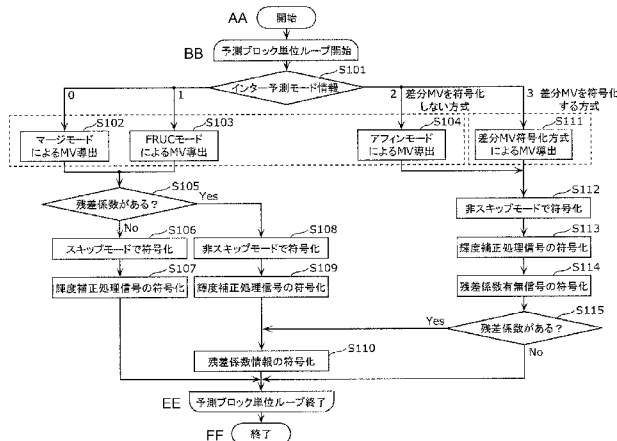
(72) 発明者: 安倍 清史(ABE Kiyofumi); 〒5718501
大阪府門真市大字門真1006番地 パナソ
ニック株式会社内 Osaka (JP). 西 孝啓(NISHI
Takahiro). 遠間 正真(TOMA Tadamasa). 加
納 龍一(KANO RYUICHI).

(74) 代理人: 徳田 佳昭, 外(TOKUDA Yoshiaki et
al.); 〒5718501 大阪府門真市大字門真1006
番地 パナソニック株式会社内 Osaka (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保
護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ,
BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO,
DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT,
HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH,
KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY,
MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ,
NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT,

(54) Title: ENCODING DEVICE, DECODING DEVICE, ENCODING METHOD AND DECODING METHOD

(54) 発明の名称: 符号化装置、復号装置、符号化方法及び復号方法



2 Scheme in which differential MV is not encoded
3 Scheme in which differential MV is encoded
S101 Inter-prediction mode information
S102 Calculate MV in margin mode
S103 Calculate MV in FRUC mode
S104 Calculate MV in Affine mode
S105 Residual coefficient present?
S106 Encode in skip mode
S107, S109, S113 Encode brightness correction processing signal
S108 Encode in non-skip mode
S110 Encode residual coefficient information
S111 Calculate MV in differential MV encoding scheme
S112 Encode in non-skip mode
S114 Encode residual coefficient presence or non-presence signal
S115 Residual coefficient present?
AA Start
BB Start prediction block unit loop
EE End prediction block unit loop
FF End

(57) Abstract: This encoding device (100) is provided with a memory (162) and a circuit (160), wherein the circuit selects one of a plurality of modes which derive motion vectors by using the memory (162), derives motion vectors (S102, S103, S104, S111) for a target block in the selected mode, and performs inter-prediction encoding (S106, S108, S112) on the target block in either of a skip mode or a non-skip mode different from the skip mode by using the derived motion vectors. The plurality of modes includes a plurality of first modes in which information indicating the motion vectors is not encoded in a streaming manner, but the motion vectors of the target block are predicted from encoding-completed blocks around the target block, and when a second mode included in the plurality of first modes is selected (S104), the target block is encoded in the non-skip mode regardless of whether there is a residual coefficient (S112).



QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL,
SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA,
UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

- (84) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:

- 一 国際調査報告(条約第21条(3))

(57) 要約: 符号化装置(100)は、メモリ(162)と、回路(160)とを備え、回路(160)は、メモリ(162)を用いて、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し(S102、S103、S104、S111)、導出された動きベクトルを用いて、スキップモード、及びスキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、対象ブロックをインター予測符号化し(S106、S108、S112)、複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合(S104)、残差係数の有無に関わらず非スキップモードで対象ブロックを符号化する(S112)。

明 細 書

発明の名称： 符号化装置、復号装置、符号化方法及び復号方法
技術分野

[0001] 本開示は、符号化装置、復号装置、符号化方法及び復号方法に関する。

背景技術

[0002] 従来、動画像を符号化するための規格として、H. 265が存在する。H. 265は、HEVC (High Efficiency Video Coding) と呼ばれる。

先行技術文献

非特許文献

[0003] 非特許文献1：H. 265 (ISO/IEC 23008-2 HEVC (High Efficiency Video Coding))

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0004] このような、符号化方法及び復号方法では、符号化効率を向上できることが望まれている。

[0005] 本開示は、符号化効率を向上できる復号装置、符号化装置、復号方法又は符号化方法を提供することを目的とする。

課題を解決するための手段

[0006] 本開示の一態様に係る符号化装置は、回路と、メモリとを備え、前記回路は、前記メモリを用いて、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測符号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み

、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する。

[0007] 本開示の一態様に係る復号装置は、回路と、メモリとを備え、前記回路は、前記メモリを用いて、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測復号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する。

[0008] なお、これらの包括的又は具体的な態様は、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、又は、コンピュータ読み取り可能なCD-ROMなどの非一時的な記録媒体で実現されてもよく、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、及び、記録媒体の任意な組み合わせで実現されてもよい。

発明の効果

[0009] 本開示は、符号化効率を向上復号装置、符号化装置、復号方法又は符号化方法を提供できる。

図面の簡単な説明

[0010] [図1]図1は、実施の形態1に係る符号化装置の機能構成を示すブロック図である。

[図2]図2は、実施の形態1におけるブロック分割の一例を示す図である。

[図3]図3は、各変換タイプに対応する変換基底関数を示す表である。

[図4A]図4Aは、ALFで用いられるフィルタの形状の一例を示す図である。

[図4B]図4Bは、ALFで用いられるフィルタの形状の他の一例を示す図で

ある。

[図4C]図4Cは、ALFで用いられるフィルタの形状の他の一例を示す図である。

[図5A]図5Aは、イントラ予測における67個のイントラ予測モードを示す図である。

[図5B]図5Bは、OBMC処理による予測画像補正処理の概要を説明するためのフローチャートである。

[図5C]図5Cは、OBMC処理による予測画像補正処理の概要を説明するための概念図である。

[図5D]図5Dは、FRUCの一例を示す図である。

[図6]図6は、動き軌道に沿う2つのブロック間でのパターンマッチング（バイラテラルマッチング）を説明するための図である。

[図7]図7は、カレントピクチャ内のテンプレートと参照ピクチャ内のブロックとの間でのパターンマッチング（テンプレートマッチング）を説明するための図である。

[図8]図8は、等速直線運動を仮定したモデルを説明するための図である。

[図9A]図9Aは、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づくサブブロック単位の動きベクトルの導出を説明するための図である。

[図9B]図9Bは、マージモードによる動きベクトル導出処理の概要を説明するための図である。

[図9C]図9Cは、DMVR処理の概要を説明するための概念図である。

[図9D]図9Dは、LIC処理による輝度補正処理を用いた予測画像生成方法の概要を説明するための図である。

[図10]図10は、実施の形態1に係る復号装置の機能構成を示すブロック図である。

[図11]図11は、実施の形態1の第1の例に係る符号化装置によるインター予測処理のフローチャートである。

[図12]図12は、実施の形態1の第1の例に係る復号装置によるインター予

測処理のフローチャートである。

[図13]図 1 3 は、実施の形態 1 の第 1 の例に係るシンタックス構成を示す図である。

[図14]図 1 4 は、実施の形態 1 の第 2 の例に係る符号化装置によるインター予測処理のフローチャートである。

[図15]図 1 5 は、実施の形態 1 の第 2 の例に係る復号装置によるインター予測処理のフローチャートである。

[図16]図 1 6 は、実施の形態 1 の第 2 の例に係るシンタックス構成を示す図である。

[図17]図 1 7 は、実施の形態 1 の第 3 の例に係る符号化装置によるインター予測処理のフローチャートである。

[図18]図 1 8 は、実施の形態 1 の第 3 の例に係る復号装置によるインター予測処理のフローチャートである。

[図19]図 1 9 は、実施の形態 1 の第 3 の例に係るシンタックス構成を示す図である。

[図20]図 2 0 は、実施の形態 1 に係る符号化装置の実装例を示すブロック図である。

[図21]図 2 1 は、実施の形態 1 に係る復号装置の実装例を示すブロック図である。

[図22]図 2 2 は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システムの全体構成図である。

[図23]図 2 3 は、スケーラブル符号化時の符号化構造の一例を示す図である。

[図24]図 2 4 は、スケーラブル符号化時の符号化構造の一例を示す図である。

[図25]図 2 5 は、web ページの表示画面例を示す図である。

[図26]図 2 6 は、web ページの表示画面例を示す図である。

[図27]図 2 7 は、スマートフォンの一例を示す図である。

[図28]図 28 は、スマートフォンの構成例を示すブロック図である。

発明を実施するための形態

- [0011] 本開示の一態様に係る符号化装置は、回路と、メモリとを備え、前記回路は、前記メモリを用いて、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測符号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する。
- [0012] これによれば、当該符号化装置は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第2モードが用いられるか否かを示す情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。
- [0013] 例えば、前記複数の第1モードに含まれる、前記第2モードと異なる第3モードが選択された場合、残差係数がある場合は前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化し、残差係数がない場合は前記スキップモードで前記対象ブロックを符号化してもよい。
- [0014] 例えば、前記第2モードは、前記対象ブロックの周辺の符号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモードであってもよい。
- [0015] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高いモードが用いられる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。
- [0016] 例えば、前記第3モードは、FRUCモード又はマージモードであってもよい。

- [0017] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化した場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を符号化してもよい。
- [0018] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記対象ブロックに対して、前記対象ブロックの周辺の符号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択し、前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、前記残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化してもよい。
- [0019] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高い輝度補正処理が行われる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。
- [0020] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を符号化してもよい。
- [0021] 本開示の一態様に係る復号装置は、回路と、メモリとを備え、前記回路は、前記メモリを用いて、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測復号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する。
- [0022] これによれば、当該復号装置は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第2モードが用いられるか否かを示す

情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。

[0023] 例えば、前記複数の第1モードに含まれる、前記第2モードと異なる第3モードが選択された場合、残差係数が有る場合は前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化し、残差係数がない場合は前記スキップモードで前記対象ブロックを復号化してもよい。

[0024] 例えば、前記第2モードは、前記対象ブロックの周辺の復号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモードであってもよい。

[0025] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高いモードが用いられる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0026] 例えば、前記第3モードは、F R U Cモード又はマージモードであってもよい。

[0027] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化した場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化してもよい。

[0028] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記対象ブロックに対して、前記対象ブロックの周辺の復号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択し、前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、前記残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化してもよい。

[0029] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高い輝度補正処理が行われる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0030] 例えば、前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、前記対象ブロックに

対して前記輝度補正処理を行う場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化してもよい。

[0031] 本開示の一態様に係る符号化方法は、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測符号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する。

[0032] これによれば、当該符号化方法は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第2モードが用いられるか否かを示す情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。

[0033] 本開示の一態様に係る復号方法は、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測復号化し、前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する。

[0034] これによれば、当該復号方法は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第2モードが用いられるか否かを示す情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。

[0035] さらに、これらの包括的又は具体的な態様は、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、又は、コンピュータ読み取り可能なＣＤ－ＲＯＭなどの非一時的な記録媒体で実現されてもよく、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、及び、記録媒体の任意な組み合わせで実現されてもよい。

[0036] 以下、実施の形態について図面を参照しながら具体的に説明する。

[0037] なお、以下で説明する実施の形態は、いずれも包括的または具体的な例を示すものである。以下の実施の形態で示される数値、形状、材料、構成要素、構成要素の配置位置及び接続形態、ステップ、ステップの順序などは、一例であり、請求の範囲を限定する主旨ではない。また、以下の実施の形態における構成要素のうち、最上位概念を示す独立請求項に記載されていない構成要素については、任意の構成要素として説明される。

[0038] （実施の形態１）

まず、後述する本開示の各態様で説明する処理および／または構成を適用可能な符号化装置および復号化装置の一例として、実施の形態１の概要を説明する。ただし、実施の形態１は、本開示の各態様で説明する処理および／または構成を適用可能な符号化装置および復号化装置の一例にすぎず、本開示の各態様で説明する処理および／または構成は、実施の形態１とは異なる符号化装置および復号化装置においても実施可能である。

[0039] 実施の形態１に対して本開示の各態様で説明する処理および／または構成を適用する場合、例えば以下のいずれかを行ってもよい。

[0040] （１）実施の形態１の符号化装置または復号化装置に対して、当該符号化装置または復号化装置を構成する複数の構成要素のうち、本開示の各態様で説明する構成要素に対応する構成要素を、本開示の各態様で説明する構成要素に置き換えること

（２）実施の形態１の符号化装置または復号化装置に対して、当該符号化装置または復号化装置を構成する複数の構成要素のうち一部の構成要素について機能または実施する処理の追加、置き換え、削除などの任意の変更を施

した上で、本開示の各態様で説明する構成要素に対応する構成要素を、本開示の各態様で説明する構成要素に置き換えること

(3) 実施の形態1の符号化装置または復号化装置が実施する方法に対して、処理の追加、および／または当該方法に含まれる複数の処理のうちの一部の処理について置き換え、削除などの任意の変更を施した上で、本開示の各態様で説明する処理に対応する処理を、本開示の各態様で説明する処理に置き換えること

(4) 実施の形態1の符号化装置または復号化装置を構成する複数の構成要素のうちの一部の構成要素を、本開示の各態様で説明する構成要素、本開示の各態様で説明する構成要素が備える機能の一部を備える構成要素、または本開示の各態様で説明する構成要素が実施する処理の一部を実施する構成要素と組み合わせて実施すること

(5) 実施の形態1の符号化装置または復号化装置を構成する複数の構成要素のうちの一部の構成要素が備える機能の一部を備える構成要素、または実施の形態1の符号化装置または復号化装置を構成する複数の構成要素のうちの一部の構成要素が実施する処理の一部を実施する構成要素を、本開示の各態様で説明する構成要素、本開示の各態様で説明する構成要素が備える機能の一部を備える構成要素、または本開示の各態様で説明する構成要素が実施する処理の一部を実施する構成要素と組み合わせて実施すること

(6) 実施の形態1の符号化装置または復号化装置が実施する方法に対して、当該方法に含まれる複数の処理のうち、本開示の各態様で説明する処理に対応する処理を、本開示の各態様で説明する処理に置き換えること

(7) 実施の形態1の符号化装置または復号化装置が実施する方法に含まれる複数の処理のうちの一部の処理を、本開示の各態様で説明する処理と組み合わせて実施すること

[0041] なお、本開示の各態様で説明する処理および／または構成の実施の仕方は、上記の例に限定されるものではない。例えば、実施の形態1において開示する動画像／画像符号化装置または動画像／画像復号化装置とは異なる目的

で利用される装置において実施されてもよいし、各態様において説明した処理および／または構成を単独で実施してもよい。また、異なる態様において説明した処理および／または構成を組み合わせで実施してもよい。

[0042] [符号化装置の概要]

まず、実施の形態１に係る符号化装置の概要を説明する。図１は、実施の形態１に係る符号化装置１００の機能構成を示すブロック図である。符号化装置１００は、動画像／画像をブロック単位で符号化する動画像／画像符号化装置である。

[0043] 図１に示すように、符号化装置１００は、画像をブロック単位で符号化する装置であって、分割部１０２と、減算部１０４と、変換部１０６と、量子化部１０８と、エントロピー符号化部１１０と、逆量子化部１１２と、逆変換部１１４と、加算部１１６と、ブロックメモリ１１８と、ループフィルタ部１２０と、フレームメモリ１２２と、イントラ予測部１２４と、インター予測部１２６と、予測制御部１２８と、を備える。

[0044] 符号化装置１００は、例えば、汎用プロセッサ及びメモリにより実現される。この場合、メモリに格納されたソフトウェアプログラムがプロセッサにより実行されたときに、プロセッサは、分割部１０２、減算部１０４、変換部１０６、量子化部１０８、エントロピー符号化部１１０、逆量子化部１１２、逆変換部１１４、加算部１１６、ループフィルタ部１２０、イントラ予測部１２４、インター予測部１２６及び予測制御部１２８として機能する。また、符号化装置１００は、分割部１０２、減算部１０４、変換部１０６、量子化部１０８、エントロピー符号化部１１０、逆量子化部１１２、逆変換部１１４、加算部１１６、ループフィルタ部１２０、イントラ予測部１２４、インター予測部１２６及び予測制御部１２８に対応する専用の１以上の電子回路として実現されてもよい。

[0045] 以下に、符号化装置１００に含まれる各構成要素について説明する。

[0046] [分割部]

分割部１０２は、入力動画像に含まれる各ピクチャを複数のブロックに分

割し、各ブロックを減算部104に出力する。例えば、分割部102は、まず、ピクチャを固定サイズ（例えば 128×128 ）のブロックに分割する。この固定サイズのブロックは、符号化ツリーユニット（CTU）と呼ばれることがある。そして、分割部102は、再帰的な四分木（quad tree）及び／又は二分木（binary tree）ブロック分割に基づいて、固定サイズのブロックの各々を可変サイズ（例えば 64×64 以下）のブロックに分割する。この可変サイズのブロックは、符号化ユニット（CU）、予測ユニット（PU）あるいは変換ユニット（TU）と呼ばれることがある。なお、本実施の形態では、CU、PU及びTUは区別される必要はなく、ピクチャ内の一部又はすべてのブロックがCU、PU、TUの処理単位となってもよい。

[0047] 図2は、実施の形態1におけるブロック分割の一例を示す図である。図2において、実線は四分木ブロック分割によるブロック境界を表し、破線は二分木ブロック分割によるブロック境界を表す。

[0048] ここでは、ブロック10は、 128×128 画素の正方形ブロック（ 128×128 ブロック）である。この 128×128 ブロック10は、まず、4つの正方形の 64×64 ブロックに分割される（四分木ブロック分割）。

[0049] 左上の 64×64 ブロックは、さらに2つの矩形の 32×64 ブロックに垂直に分割され、左の 32×64 ブロックはさらに2つの矩形の 16×64 ブロックに垂直に分割される（二分木ブロック分割）。その結果、左上の 64×64 ブロックは、2つの 16×64 ブロック11、12と、 32×64 ブロック13とに分割される。

[0050] 右上の 64×64 ブロックは、2つの矩形の 64×32 ブロック14、15に水平に分割される（二分木ブロック分割）。

[0051] 左下の 64×64 ブロックは、4つの正方形の 32×32 ブロックに分割される（四分木ブロック分割）。4つの 32×32 ブロックのうち左上のブロック及び右下のブロックはさらに分割される。左上の 32×32 ブロックは、2つの矩形の 16×32 ブロックに垂直に分割され、右の 16×32 ブ

ロックはさらに2つの 16×16 ブロックに水平に分割される（二分木ブロック分割）。右下の 32×32 ブロックは、2つの 32×16 ブロックに水平に分割される（二分木ブロック分割）。その結果、左下の 64×64 ブロックは、 16×32 ブロック16と、2つの 16×16 ブロック17、18と、2つの 32×32 ブロック19、20と、2つの 32×16 ブロック21、22とに分割される。

[0052] 右下の 64×64 ブロック23は分割されない。

[0053] 以上のように、図2では、ブロック10は、再帰的な四分木及び二分木ブロック分割に基づいて、13個の可変サイズのブロック11～23に分割される。このような分割は、QTBT (quad-tree plus binary tree) 分割と呼ばれることがある。

[0054] なお、図2では、1つのブロックが4つ又は2つのブロックに分割されていたが（四分木又は二分木ブロック分割）、分割はこれに限定されない。例えば、1つのブロックが3つのブロックに分割されてもよい（三分木ブロック分割）。このような三分木ブロック分割を含む分割は、MBT (multi-type tree) 分割と呼ばれることがある。

[0055] [減算部]

減算部104は、分割部102によって分割されたブロック単位で原信号（原サンプル）から予測信号（予測サンプル）を減算する。つまり、減算部104は、符号化対象ブロック（以下、カレントブロックという）の予測誤差（残差ともいう）を算出する。そして、減算部104は、算出された予測誤差を変換部106に出力する。

[0056] 原信号は、符号化装置100の入力信号であり、動画像を構成する各ピクチャの画像を表す信号（例えば輝度（luma）信号及び2つの色差（chroma）信号）である。以下において、画像を表す信号をサンプルともいうこともある。

[0057] [変換部]

変換部106は、空間領域の予測誤差を周波数領域の変換係数に変換し、

変換係数を量子化部108に出力する。具体的には、変換部106は、例えば空間領域の予測誤差に対して予め定められた離散コサイン変換(DCT)又は離散サイン変換(DST)を行う。

[0058] なお、変換部106は、複数の変換タイプの中から適応的に変換タイプを選択し、選択された変換タイプに対応する変換基底関数(transform basis function)を用いて、予測誤差を変換係数に変換してもよい。このような変換は、EMT(explicit multiple core transform)又はAMT(adaptive multiple transform)と呼ばれることがある。

[0059] 複数の変換タイプは、例えば、DCT-II、DCT-V、DCT-VIII、DST-I及びDST-VIIを含む。図3は、各変換タイプに対応する変換基底関数を示す表である。図3においてNは入力画素の数を示す。これらの複数の変換タイプの中からの変換タイプの選択は、例えば、予測の種類(イントラ予測及びインター予測)に依存してもよいし、イントラ予測モードに依存してもよい。

[0060] このようなEMT又はAMTを適用するか否かを示す情報(例えばAMTフラグと呼ばれる)及び選択された変換タイプを示す情報は、CUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル(例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル)であってもよい。

[0061] また、変換部106は、変換係数(変換結果)を再変換してもよい。このような再変換は、AST(adaptive secondary transform)又はNST(non-separable secondary transform)と呼ばれることがある。例えば、変換部106は、イントラ予測誤差に対応する変換係数のブロックに含まれるサブブロック(例えば4×4サブブロック)ごとに再変換を行う。NSTを適用するか否かを示す情報及びNSTに用いられる変換行列に関する情報は、CUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化は、CUレベルに限

定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル）であってもよい。

[0062] ここで、*Separable*な変換とは、入力の次元の数だけ方向ごとに分離して複数回変換を行う方式であり、*Non-Separable*な変換とは、入力が多次元であった際に2つ以上の次元をまとめて1次元とみなして、まとめて変換を行う方式である。

[0063] 例えば、*Non-Separable*な変換の1例として、入力が 4×4 のブロックであった場合にはそれを16個の要素を持ったひとつの配列とみなし、その配列に対して 16×16 の変換行列で変換処理を行うようなものが挙げられる。

[0064] また、同様に 4×4 の入力ブロックを16個の要素を持ったひとつの配列とみなした後に、その配列に対して*Givens*回転を複数回行うようなもの（*Hypercube Givens Transform*）も*Non-Separable*な変換の例である。

[0065] [量子化部]

量子化部108は、変換部106から出力された変換係数を量子化する。具体的には、量子化部108は、カレントブロックの変換係数を所定の走査順序で走査し、走査された変換係数に対応する量子化パラメータ（QP）に基づいて当該変換係数を量子化する。そして、量子化部108は、カレントブロックの量子化された変換係数（以下、量子化係数という）をエントロピー符号化部110及び逆量子化部112に出力する。

[0066] 所定の順序は、変換係数の量子化／逆量子化のための順序である。例えば、所定の走査順序は、周波数の昇順（低周波から高周波の順）又は降順（高周波から低周波の順）で定義される。

[0067] 量子化パラメータとは、量子化ステップ（量子化幅）を定義するパラメータである。例えば、量子化パラメータの値が増加すれば量子化ステップも増加する。つまり、量子化パラメータの値が増加すれば量子化誤差が増大する。

[0068] [エントロピー符号化部]

エントロピー符号化部 110 は、量子化部 108 から入力である量子化係数を可変長符号化することにより符号化信号（符号化ビットストリーム）を生成する。具体的には、エントロピー符号化部 110 は、例えば、量子化係数を二値化し、二値信号を算術符号化する。

[0069] [逆量子化部]

逆量子化部 112 は、量子化部 108 からの入力である量子化係数を逆量子化する。具体的には、逆量子化部 112 は、カレントブロックの量子化係数を所定の走査順序で逆量子化する。そして、逆量子化部 112 は、カレントブロックの逆量子化された変換係数を逆変換部 114 に出力する。

[0070] [逆変換部]

逆変換部 114 は、逆量子化部 112 からの入力である変換係数を逆変換することにより予測誤差を復元する。具体的には、逆変換部 114 は、変換係数に対して、変換部 106 による変換に対応する逆変換を行うことにより、カレントブロックの予測誤差を復元する。そして、逆変換部 114 は、復元された予測誤差を加算部 116 に出力する。

[0071] なお、復元された予測誤差は、量子化により情報が失われているので、減算部 104 が算出した予測誤差と一致しない。すなわち、復元された予測誤差には、量子化誤差が含まれている。

[0072] [加算部]

加算部 116 は、逆変換部 114 からの入力である予測誤差と予測制御部 128 からの入力である予測サンプルとを加算することによりカレントブロックを再構成する。そして、加算部 116 は、再構成されたブロックをブロックメモリ 118 及びループフィルタ部 120 に出力する。再構成ブロックは、ローカル復号ブロックと呼ばれることもある。

[0073] [ブロックメモリ]

ブロックメモリ 118 は、イントラ予測で参照されるブロックであって符号化対象ピクチャ（以下、カレントピクチャという）内のブロックを格納す

るための記憶部である。具体的には、ブロックメモリ 118 は、加算部 116 から出力された再構成ブロックを格納する。

[0074] [ループフィルタ部]

ループフィルタ部 120 は、加算部 116 によって再構成されたブロックにループフィルタを施し、フィルタされた再構成ブロックをフレームメモリ 122 に出力する。ループフィルタとは、符号化ループ内で用いられるフィルタ（インループフィルタ）であり、例えば、デブロッキング・フィルタ（DF）、サンプルアダプティブオフセット（SAO）及びアダプティブループフィルタ（ALF）などを含む。

[0075] ALF では、符号化歪みを除去するための最小二乗誤差フィルタが適用され、例えばカレントブロック内の 2×2 サブブロックごとに、局所的な勾配（gradient）の方向及び活性度（activity）に基づいて複数のフィルタの中から選択された 1 つのフィルタが適用される。

[0076] 具体的には、まず、サブブロック（例えば 2×2 サブブロック）が複数のクラス（例えば 15 又は 25 クラス）に分類される。サブブロックの分類は、勾配の方向及び活性度に基づいて行われる。例えば、勾配の方向値 D （例えば $0 \sim 2$ 又は $0 \sim 4$ ）と勾配の活性値 A （例えば $0 \sim 4$ ）とを用いて分類値 C （例えば $C = 5D + A$ ）が算出される。そして、分類値 C に基づいて、サブブロックが複数のクラス（例えば 15 又は 25 クラス）に分類される。

[0077] 勾配の方向値 D は、例えば、複数の方向（例えば水平、垂直及び 2 つの対角方向）の勾配を比較することにより導出される。また、勾配の活性値 A は、例えば、複数の方向の勾配を加算し、加算結果を量子化することにより導出される。

[0078] このような分類の結果に基づいて、複数のフィルタの中からサブブロックのためのフィルタが決定される。

[0079] ALF で用いられるフィルタの形状としては例えば円対称形状が利用される。図 4A～図 4C は、ALF で用いられるフィルタの形状の複数の例を示す図である。図 4A は、 5×5 ダイヤモンド形状フィルタを示し、図 4B は

、7×7ダイヤモンド形状フィルタを示し、図4Cは、9×9ダイヤモンド形状フィルタを示す。フィルタの形状を示す情報は、ピクチャレベルで信号化される。なお、フィルタの形状を示す情報の信号化は、ピクチャレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はCUレベル）であってもよい。

[0080] ALFのオン／オフは、例えば、ピクチャレベル又はCUレベルで決定される。例えば、輝度についてはCUレベルでALFを適用するか否かが決定され、色差についてはピクチャレベルでALFを適用するか否かが決定される。ALFのオン／オフを示す情報は、ピクチャレベル又はCUレベルで信号化される。なお、ALFのオン／オフを示す情報の信号化は、ピクチャレベル又はCUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル）であってもよい。

[0081] 選択可能な複数のフィルタ（例えば15又は25までのフィルタ）の係数セットは、ピクチャレベルで信号化される。なお、係数セットの信号化は、ピクチャレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル、CUレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0082] [フレームメモリ]

フレームメモリ122は、インター予測に用いられる参照ピクチャを格納するための記憶部であり、フレームバッファと呼ばれることもある。具体的には、フレームメモリ122は、ループフィルタ部120によってフィルタされた再構成ブロックを格納する。

[0083] [イントラ予測部]

イントラ予測部124は、ブロックメモリ118に格納されたカレントピクチャ内のブロックを参照してカレントブロックのイントラ予測（画面内予測ともいう）を行うことで、予測信号（イントラ予測信号）を生成する。具体的には、イントラ予測部124は、カレントブロックに隣接するブロック

のサンプル（例えば輝度値、色差値）を参照してイントラ予測を行うことでイントラ予測信号を生成し、イントラ予測信号を予測制御部 128 に出力する。

[0084] 例えば、イントラ予測部 124 は、予め規定された複数のイントラ予測モードのうちの 1 つを用いてイントラ予測を行う。複数のイントラ予測モードは、1 以上の非方向性予測モードと、複数の方向性予測モードと、を含む。

[0085] 1 以上の非方向性予測モードは、例えば H. 265 / HEVC (High Efficiency Video Coding) 規格（非特許文献 1）で規定された Planar 予測モード及び DC 予測モードを含む。

[0086] 複数の方向性予測モードは、例えば H. 265 / HEVC 規格で規定された 33 方向の予測モードを含む。なお、複数の方向性予測モードは、33 方向に加えてさらに 32 方向の予測モード（合計で 65 個の方向性予測モード）を含んでもよい。図 5A は、イントラ予測における 67 個のイントラ予測モード（2 個の非方向性予測モード及び 65 個の方向性予測モード）を示す図である。実線矢印は、H. 265 / HEVC 規格で規定された 33 方向を表し、破線矢印は、追加された 32 方向を表す。

[0087] なお、色差ブロックのイントラ予測において、輝度ブロックが参照されてもよい。つまり、カレントブロックの輝度成分に基づいて、カレントブロックの色差成分が予測されてもよい。このようなイントラ予測は、CCLM (cross-component linear model) 予測と呼ばれることがある。このような輝度ブロックを参照する色差ブロックのイントラ予測モード（例えば CCLM モードと呼ばれる）は、色差ブロックのイントラ予測モードの 1 つとして加えられてもよい。

[0088] イントラ予測部 124 は、水平／垂直方向の参照画素の勾配に基づいてイントラ予測後の画素値を補正してもよい。このような補正をとまなうイントラ予測は、PDPC (position dependent intra prediction combination) と呼ばれることがある。PDPC の適用の有無を示す情報（例えば PDPC フラグと呼ばれる）は

、例えばCUレベルで信号化される。なお、この情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル）であってもよい。

[0089] [インター予測部]

インター予測部126は、フレームメモリ122に格納された参照ピクチャであってカレントピクチャとは異なる参照ピクチャを参照してカレントブロックのインター予測（画面間予測ともいう）を行うことで、予測信号（インター予測信号）を生成する。インター予測は、カレントブロック又はカレントブロック内のサブブロック（例えば4×4ブロック）の単位で行われる。例えば、インター予測部126は、カレントブロック又はサブブロックについて参照ピクチャ内で動き探索（motion estimation）を行う。そして、インター予測部126は、動き探索により得られた動き情報（例えば動きベクトル）を用いて動き補償を行うことでカレントブロック又はサブブロックのインター予測信号を生成する。そして、インター予測部126は、生成されたインター予測信号を予測制御部128に出力する。

[0090] 動き補償に用いられた動き情報は信号化される。動きベクトルの信号化には、予測動きベクトル（motion vector predictor）が用いられてもよい。つまり、動きベクトルと予測動きベクトルとの間の差分が信号化されてもよい。

[0091] なお、動き探索により得られたカレントブロックの動き情報だけでなく、隣接ブロックの動き情報も用いて、インター予測信号が生成されてもよい。具体的には、動き探索により得られた動き情報に基づく予測信号と、隣接ブロックの動き情報に基づく予測信号と、を重み付け加算することにより、カレントブロック内のサブブロック単位でインター予測信号が生成されてもよい。このようなインター予測（動き補償）は、OBMC（overlapped block motion compensation）と呼ばれることがある。

- [0092] このようなOBMCモードでは、OBMCのためのサブブロックのサイズを示す情報（例えばOBMCブロックサイズと呼ばれる）は、シーケンスレベルで信号化される。また、OBMCモードを適用するか否かを示す情報（例えばOBMCフラグと呼ばれる）は、CUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化のレベルは、シーケンスレベル及びCUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えばピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。
- [0093] OBMCモードについて、より具体的に説明する。図5B及び図5Cは、OBMC処理による予測画像補正処理の概要を説明するためのフローチャート及び概念図である。
- [0094] まず、符号化対象ブロックに割り当てられた動きベクトル（MV）を用いて通常の動き補償による予測画像（Pred）を取得する。
- [0095] 次に、符号化済みの左隣接ブロックの動きベクトル（MV__L）を符号化対象ブロックに適用して予測画像（Pred__L）を取得し、前記予測画像とPred__Lとを重みを付けて重ね合わせることで予測画像の1回目の補正を行う。
- [0096] 同様に、符号化済みの上隣接ブロックの動きベクトル（MV__U）を符号化対象ブロックに適用して予測画像（Pred__U）を取得し、前記1回目の補正を行った予測画像とPred__Uとを重みを付けて重ね合わせることで予測画像の2回目の補正を行い、それを最終的な予測画像とする。
- [0097] なお、ここでは左隣接ブロックと上隣接ブロックを用いた2段階の補正の方法を説明したが、右隣接ブロックや下隣接ブロックを用いて2段階よりも多い回数の補正を行う構成とすることも可能である。
- [0098] なお、重ね合わせを行う領域はブロック全体の画素領域ではなく、ブロック境界近傍の一部の領域のみであってもよい。
- [0099] なお、ここでは1枚の参照ピクチャからの予測画像補正処理について説明したが、複数枚の参照ピクチャから予測画像を補正する場合も同様であり、各々の参照ピクチャから補正した予測画像を取得した後に、得られた予測画

像をさらに重ね合わせることで最終的な予測画像とする。

[0100] なお、前記処理対象ブロックは、予測ブロック単位であっても、予測ブロックをさらに分割したサブブロック単位であってもよい。

[0101] O B M C 処理を適用するかどうかの判定の方法として、例えば、O B M C 処理を適用するかどうかを示す信号である `o b m c _ _ f l a g` を用いる方法がある。具体的な一例としては、符号化装置において、符号化対象ブロックが動きの複雑な領域に属しているかどうかを判定し、動きの複雑な領域に属している場合は `o b m c _ _ f l a g` として値 1 を設定して O B M C 処理を適用して符号化を行い、動きの複雑な領域に属していない場合は `o b m c _ _ f l a g` として値 0 を設定して O B M C 処理を適用せずに符号化を行う。一方、復号化装置では、ストリームに記述された `o b m c _ _ f l a g` を復号化するとことで、その値に応じて O B M C 処理を適用するかどうかを切替えて復号化を行う。

[0102] なお、動き情報は信号化されずに、復号装置側で導出されてもよい。例えば、H. 2 6 5 / H E V C 規格で規定されたマージモードが用いられてもよい。また例えば、復号装置側で動き探索を行うことにより動き情報が導出されてもよい。この場合、カレントブロックの画素値を用いずに動き探索が行われる。

[0103] ここで、復号装置側で動き探索を行うモードについて説明する。この復号装置側で動き探索を行うモードは、P M M V D (`p a t t e r n m a t c h e d m o t i o n v e c t o r d e r i v a t i o n`) モード又は F R U C (`f r a m e r a t e u p - c o n v e r s i o n`) モードと呼ばれることがある。

[0104] F R U C 処理の一例を図 5 D に示す。まず、カレントブロックに空間的又は時間的に隣接する符号化済みブロックの動きベクトルを参照して、各々が予測動きベクトルを有する複数の候補のリスト（マージリストと共通であってもよい）が生成される。次に、候補リストに登録されている複数の候補 M V の中からベスト候補 M V を選択する。例えば、候補リストに含まれる各候

補の評価値が算出され、評価値に基づいて1つの候補が選択される。

- [0105] そして、選択された候補の動きベクトルに基づいて、カレントブロックのための動きベクトルが導出される。具体的には、例えば、選択された候補の動きベクトル（ベスト候補MV）がそのままカレントブロックのための動きベクトルとして導出される。また例えば、選択された候補の動きベクトルに対応する参照ピクチャ内の位置の周辺領域において、パターンマッチングを行うことにより、カレントブロックのための動きベクトルが導出されてもよい。すなわち、ベスト候補MVの周辺の領域に対して同様の方法で探索を行い、さらに評価値が良い値となるMVがあった場合は、ベスト候補MVを前記MVに更新して、それをカレントブロックの最終的なMVとしてもよい。なお、当該処理を実施しない構成とすることも可能である。

- [0106] サブブロック単位で処理を行う場合も全く同様の処理としてもよい。

- [0107] なお、評価値は、動きベクトルに対応する参照ピクチャ内の領域と、所定の領域との間のパターンマッチングによって再構成画像の差分値を求めることにより算出される。なお、差分値に加えてそれ以外の情報を用いて評価値を算出してもよい。

- [0108] パターンマッチングとしては、第1パターンマッチング又は第2パターンマッチングが用いられる。第1パターンマッチング及び第2パターンマッチングは、それぞれ、バイラテラルマッチング（*b i l a t e r a l m a t c h i n g*）及びテンプレートマッチング（*t e m p l a t e m a t c h i n g*）と呼ばれることがある。

- [0109] 第1パターンマッチングでは、異なる2つの参照ピクチャ内の2つのブロックであってカレントブロックの動き軌道（*m o t i o n t r a j e c t o r y*）に沿う2つのブロックの間でパターンマッチングが行われる。したがって、第1パターンマッチングでは、上述した候補の評価値の算出のための所定の領域として、カレントブロックの動き軌道に沿う他の参照ピクチャ内の領域が用いられる。

- [0110] 図6は、動き軌道に沿う2つのブロック間でのパターンマッチング（バイ

ラテラルマッチング) の一例を説明するための図である。図6に示すように、第1パターンマッチングでは、カレントブロック (Cur block) の動き軌道に沿う2つのブロックであって異なる2つの参照ピクチャ (Ref 0、Ref 1) 内の2つのブロックのペアの中で最もマッチするペアを探ることにより2つの動きベクトル (MV 0、MV 1) が導出される。具体的には、カレントブロックに対して、候補MVで指定された第1の符号化済み参照ピクチャ (Ref 0) 内の指定位置における再構成画像と、前記候補MVを表示時間間隔でスケーリングした対称MVで指定された第2の符号化済み参照ピクチャ (Ref 1) 内の指定位置における再構成画像との差分を導出し、得られた差分値を用いて評価値を算出する。複数の候補MVの中で最も評価値が良い値となる候補MVを最終MVとして選択するとよい。

[0111] 連続的な動き軌道の仮定の下では、2つの参照ブロックを指し示す動きベクトル (MV 0、MV 1) は、カレントピクチャ (Cur Pic) と2つの参照ピクチャ (Ref 0、Ref 1) との間の時間的な距離 (TD 0、TD 1) に対して比例する。例えば、カレントピクチャが時間的に2つの参照ピクチャの間に位置し、カレントピクチャから2つの参照ピクチャへの時間的な距離が等しい場合、第1パターンマッチングでは、鏡映対称な双方向の動きベクトルが導出される。

[0112] 第2パターンマッチングでは、カレントピクチャ内のテンプレート (カレントピクチャ内でカレントブロックに隣接するブロック (例えば上及び／又は左隣接ブロック)) と参照ピクチャ内のブロックとの間でパターンマッチングが行われる。したがって、第2パターンマッチングでは、上述した候補の評価値の算出のための所定の領域として、カレントピクチャ内のカレントブロックに隣接するブロックが用いられる。

[0113] 図7は、カレントピクチャ内のテンプレートと参照ピクチャ内のブロックとの間でのパターンマッチング (テンプレートマッチング) の一例を説明するための図である。図7に示すように、第2パターンマッチングでは、カレントピクチャ (Cur Pic) 内でカレントブロック (Cur bloc

k) に隣接するブロックと最もマッチするブロックを参照ピクチャ (Ref 0) 内で探索することによりカレントブロックの動きベクトルが導出される。具体的には、カレントブロックに対して、左隣接および上隣接の両方もしくはどちらか一方の符号化済み領域の再構成画像と、候補MVで指定された符号化済み参照ピクチャ (Ref 0) 内の同等位置における再構成画像との差分を導出し、得られた差分値を用いて評価値を算出し、複数の候補MVの中で最も評価値が良い値となる候補MVをベスト候補MVとして選択するとよい。

[0114] このようなFRUCモードを適用するか否かを示す情報（例えばFRUCフラグと呼ばれる）は、CUレベルで信号化される。また、FRUCモードが適用される場合（例えばFRUCフラグが真の場合）、パターンマッチングの方法（第1パターンマッチング又は第2パターンマッチング）を示す情報（例えばFRUCモードフラグと呼ばれる）がCUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0115] ここで、等速直線運動を仮定したモデルに基づいて動きベクトルを導出するモードについて説明する。このモードは、BIO (bi-directional optical flow) モードと呼ばれることがある。

[0116] 図8は、等速直線運動を仮定したモデルを説明するための図である。図8において、 (v_x, v_y) は、速度ベクトルを示し、 τ_0 、 τ_1 は、それぞれ、カレントピクチャ (Cur Pic) と2つの参照ピクチャ (Ref₀, Ref₁) との間の時間的な距離を示す。 (MV_{x0}, MV_{y0}) は、参照ピクチャ Ref₀ に対応する動きベクトルを示し、 (MV_{x1}, MV_{y1}) は、参照ピクチャ Ref₁ に対応する動きベクトルを示す。

[0117] このとき速度ベクトル (v_x, v_y) の等速直線運動の仮定の下では、 (MV_{x0}, MV_{y0}) 及び (MV_{x1}, MV_{y1}) は、それぞれ、 $(v_x \tau_0, v_y \tau_0)$ 及び $(-v_x \tau_1, -v_y \tau_1)$ と表され、以下のオプティカルフロー等式

(1) が成り立つ。

[0118] [数1]

$$\partial I^{(k)} / \partial t + v_x \partial I^{(k)} / \partial x + v_y \partial I^{(k)} / \partial y = 0. \quad (1)$$

[0119] ここで、 $I^{(k)}$ は、動き補償後の参照画像 k ($k = 0, 1$) の輝度値を示す。このオプティカルフロー等式は、(i) 輝度値の時間微分と、(ii) 水平方向の速度及び参照画像の空間勾配の水平成分の積と、(iii) 垂直方向の速度及び参照画像の空間勾配の垂直成分の積と、の和が、ゼロと等しいことを示す。このオプティカルフロー等式とエルミート補間 (H e r m i t e i n t e r p o l a t i o n) との組み合わせに基づいて、マージリスト等から得られるブロック単位の動きベクトルが画素単位で補正される。

[0120] なお、等速直線運動を仮定したモデルに基づく動きベクトルの導出とは異なる方法で、復号装置側で動きベクトルが導出されてもよい。例えば、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルが導出されてもよい。

[0121] ここで、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルを導出するモードについて説明する。このモードは、アフィン動き補償予測 (a f f i n e m o t i o n c o m p e n s a t i o n p r e d i c t i o n) モードと呼ばれることがある。

[0122] 図9Aは、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づくサブブロック単位の動きベクトルの導出を説明するための図である。図9Aにおいて、カレントブロックは、16の4×4サブブロックを含む。ここでは、隣接ブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの左上角制御ポイントの動きベクトル v_0 が導出され、隣接サブブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの右上角制御ポイントの動きベクトル v_1 が導出される。そして、2つの動きベクトル v_0 及び v_1 を用いて、以下の式(2)により、カレントブロック内の各サブブロックの動きベクトル (v_x, v_y) が導出される。

[0123]

[数2]

$$\begin{cases} v_x = \frac{(v_{1x} - v_{0x})}{w} x - \frac{(v_{1y} - v_{0y})}{w} y + v_{0x} \\ v_y = \frac{(v_{1y} - v_{0y})}{w} x + \frac{(v_{1x} - v_{0x})}{w} y + v_{0y} \end{cases} \quad (2)$$

[0124] ここで、 x 及び y は、それぞれ、サブブロックの水平位置及び垂直位置を示し、 w は、予め定められた重み係数を示す。

[0125] このようなアフィン動き補償予測モードでは、左上及び右上角制御ポイントの動きベクトルの導出方法が異なるいくつかのモードを含んでもよい。このようなアフィン動き補償予測モードを示す情報（例えばアフィンフラグと呼ばれる）は、CUレベルで信号化される。なお、このアフィン動き補償予測モードを示す情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0126] [予測制御部]

予測制御部 128 は、イントラ予測信号及びインター予測信号のいずれかを選択し、選択した信号を予測信号として減算部 104 及び加算部 116 に出力する。

[0127] ここで、マージモードにより符号化対象ピクチャの動きベクトルを導出する例を説明する。図 9B は、マージモードによる動きベクトル導出処理の概要を説明するための図である。

[0128] まず、予測MVの候補を登録した予測MVリストを生成する。予測MVの候補としては、符号化対象ブロックの空間的に周辺に位置する複数の符号化済みブロックが持つMVである空間隣接予測MV、符号化済み参照ピクチャにおける符号化対象ブロックの位置を投影した近辺のブロックが持つMVである時間隣接予測MV、空間隣接予測MVと時間隣接予測MVのMV値を組合わせて生成したMVである結合予測MV、および値がゼロのMVであるゼロ予測MV等がある。

- [0129] 次に、予測MVリストに登録されている複数の予測MVの中から1つの予測MVを選択することで、符号化対象ブロックのMVとして決定する。
- [0130] さらに可変長符号化部では、どの予測MVを選択したかを示す信号である `merge_idx` をストリームに記述して符号化する。
- [0131] なお、図9Bで説明した予測MVリストに登録する予測MVは一例であり、図中の個数とは異なる個数であったり、図中の予測MVの一部の種類を含まない構成であったり、図中の予測MVの種類以外の予測MVを追加した構成であったりしてもよい。
- [0132] なお、マージモードにより導出した符号化対象ブロックのMVを用いて、後述するDMVR処理を行うことによって最終的なMVを決定してもよい。
- [0133] ここで、DMVR処理を用いてMVを決定する例について説明する。
- [0134] 図9Cは、DMVR処理の概要を説明するための概念図である。
- [0135] まず、処理対象ブロックに設定された最適MVPを候補MVとして、前記候補MVに従って、L0方向の処理済みピクチャである第1参照ピクチャ、およびL1方向の処理済みピクチャである第2参照ピクチャから参照画素をそれぞれ取得し、各参照画素の平均をとることでテンプレートを生成する。
- [0136] 次に、前記テンプレートを用いて、第1参照ピクチャおよび第2参照ピクチャの候補MVの周辺領域をそれぞれ探索し、最もコストが最小となるMVを最終的なMVとして決定する。なお、コスト値はテンプレートの各画素値と探索領域の各画素値との差分値およびMV値等を用いて算出する。
- [0137] なお、符号化装置および復号化装置では、ここで説明した処理の概要は基本的に共通である。
- [0138] なお、ここで説明した処理そのものでなくても、候補MVの周辺を探索して最終的なMVを導出することができる処理であれば、他の処理を用いてもよい。
- [0139] ここで、LIC処理を用いて予測画像を生成するモードについて説明する。
- [0140] 図9Dは、LIC処理による輝度補正処理を用いた予測画像生成方法の概

要を説明するための図である。

[0141] まず、符号化済みピクチャである参照ピクチャから符号化対象ブロックに対応する参照画像を取得するためのMVを導出する。

[0142] 次に、符号化対象ブロックに対して、左隣接および上隣接の符号化済み周辺参照領域の輝度画素値と、MVで指定された参照ピクチャ内の同等位置における輝度画素値とを用いて、参照ピクチャと符号化対象ピクチャとで輝度値がどのように変化したかを示す情報を抽出して輝度補正パラメータを算出する。

[0143] MVで指定された参照ピクチャ内の参照画像に対して前記輝度補正パラメータを用いて輝度補正処理を行うことで、符号化対象ブロックに対する予測画像を生成する。

[0144] なお、図9Dにおける前記周辺参照領域の形状は一例であり、これ以外の形状を用いてもよい。

[0145] また、ここでは1枚の参照ピクチャから予測画像を生成する処理について説明したが、複数枚の参照ピクチャから予測画像を生成する場合も同様であり、各々の参照ピクチャから取得した参照画像に同様の方法で輝度補正処理を行ってから予測画像を生成する。

[0146] LIC処理を適用するかどうかの判定の方法として、例えば、LIC処理を適用するかどうかを示す信号である*l i c _ _ f l a g*を用いる方法がある。具体的な一例としては、符号化装置において、符号化対象ブロックが輝度変化が発生している領域に属しているかどうかを判定し、輝度変化が発生している領域に属している場合は*l i c _ _ f l a g*として値1を設定してLIC処理を適用して符号化を行い、輝度変化が発生している領域に属していない場合は*l i c _ _ f l a g*として値0を設定してLIC処理を適用せずに符号化を行う。一方、復号化装置では、ストリームに記述された*l i c _ _ f l a g*を復号化することで、その値に応じてLIC処理を適用するかどうかを切替えて復号化を行う。

[0147] LIC処理を適用するかどうかの判定の別の方法として、例えば、周辺ブ

ロックでL I C処理を適用したかどうかに従って判定する方法もある。具体的な一例としては、符号化対象ブロックがマージモードであった場合、マージモード処理におけるMVの導出の際に選択した周辺の符号化済みブロックがL I C処理を適用して符号化したかどうかを判定し、その結果に応じてL I C処理を適用するかどうかを切替えて符号化を行う。なお、この例の場合、復号化における処理も全く同様となる。

[0148] [復号装置の概要]

次に、上記の符号化装置100から出力された符号化信号（符号化ビットストリーム）を復号可能な復号装置の概要について説明する。図10は、実施の形態1に係る復号装置200の機能構成を示すブロック図である。復号装置200は、動画像／画像をブロック単位で復号する動画像／画像復号装置である。

[0149] 図10に示すように、復号装置200は、エントロピー復号部202と、逆量子化部204と、逆変換部206と、加算部208と、ブロックメモリ210と、ループフィルタ部212と、フレームメモリ214と、イントラ予測部216と、インター予測部218と、予測制御部220と、を備える。

[0150] 復号装置200は、例えば、汎用プロセッサ及びメモリにより実現される。この場合、メモリに格納されたソフトウェアプログラムがプロセッサにより実行されたときに、プロセッサは、エントロピー復号部202、逆量子化部204、逆変換部206、加算部208、ループフィルタ部212、イントラ予測部216、インター予測部218及び予測制御部220として機能する。また、復号装置200は、エントロピー復号部202、逆量子化部204、逆変換部206、加算部208、ループフィルタ部212、イントラ予測部216、インター予測部218及び予測制御部220に対応する専用の1以上の電子回路として実現されてもよい。

[0151] 以下に、復号装置200に含まれる各構成要素について説明する。

[0152] [エントロピー復号部]

エントロピー復号部202は、符号化ビットストリームをエントロピー復号する。具体的には、エントロピー復号部202は、例えば、符号化ビットストリームから二値信号に算術復号する。そして、エントロピー復号部202は、二値信号を多値化 (debinarize) する。これにより、エントロピー復号部202は、ブロック単位で量子化係数を逆量子化部204に出力する。

[0153] [逆量子化部]

逆量子化部204は、エントロピー復号部202からの入力である復号対象ブロック（以下、カレントブロックという）の量子化係数を逆量子化する。具体的には、逆量子化部204は、カレントブロックの量子化係数の各々について、当該量子化係数に対応する量子化パラメータに基づいて当該量子化係数を逆量子化する。そして、逆量子化部204は、カレントブロックの逆量子化された量子化係数（つまり変換係数）を逆変換部206に出力する。

[0154] [逆変換部]

逆変換部206は、逆量子化部204からの入力である変換係数を逆変換することにより予測誤差を復元する。

[0155] 例えば符号化ビットストリームから読み解かれた情報がEMT又はAMTを適用することを示す場合（例えばAMTフラグが真）、逆変換部206は、読み解かれた変換タイプを示す情報に基づいてカレントブロックの変換係数を逆変換する。

[0156] また例えば、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がNSTを適用することを示す場合、逆変換部206は、変換係数に逆再変換を適用する。

[0157] [加算部]

加算部208は、逆変換部206からの入力である予測誤差と予測制御部220からの入力である予測サンプルとを加算することによりカレントブロックを再構成する。そして、加算部208は、再構成されたブロックをブロ

ックメモリ 210 及びループフィルタ部 212 に出力する。

[0158] [ブロックメモリ]

ブロックメモリ 210 は、イントラ予測で参照されるブロックであって復号対象ピクチャ（以下、カレントピクチャという）内のブロックを格納するための記憶部である。具体的には、ブロックメモリ 210 は、加算部 208 から出力された再構成ブロックを格納する。

[0159] [ループフィルタ部]

ループフィルタ部 212 は、加算部 208 によって再構成されたブロックにループフィルタを施し、フィルタされた再構成ブロックをフレームメモリ 214 及び表示装置等に出力する。

[0160] 符号化ビットストリームから読み解かれた ALF のオン／オフを示す情報が ALF のオンを示す場合、局所的な勾配の方向及び活性度に基づいて複数のフィルタの中から 1 つのフィルタが選択され、選択されたフィルタが再構成ブロックに適用される。

[0161] [フレームメモリ]

フレームメモリ 214 は、インター予測に用いられる参照ピクチャを格納するための記憶部であり、フレームバッファと呼ばれることもある。具体的には、フレームメモリ 214 は、ループフィルタ部 212 によってフィルタされた再構成ブロックを格納する。

[0162] [イントラ予測部]

イントラ予測部 216 は、符号化ビットストリームから読み解かれたイントラ予測モードに基づいて、ブロックメモリ 210 に格納されたカレントピクチャ内のブロックを参照してイントラ予測を行うことで、予測信号（イントラ予測信号）を生成する。具体的には、イントラ予測部 216 は、カレントブロックに隣接するブロックのサンプル（例えば輝度値、色差値）を参照してイントラ予測を行うことでイントラ予測信号を生成し、イントラ予測信号を予測制御部 220 に出力する。

[0163] なお、色差ブロックのイントラ予測において輝度ブロックを参照するイン

トラ予測モードが選択されている場合は、イントラ予測部 216 は、カレントブロックの輝度成分に基づいて、カレントブロックの色差成分を予測してもよい。

[0164] また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報が P D P C の適用を示す場合、イントラ予測部 216 は、水平／垂直方向の参照画素の勾配に基づいてイントラ予測後の画素値を補正する。

[0165] [インター予測部]

インター予測部 218 は、フレームメモリ 214 に格納された参照ピクチャを参照して、カレントブロックを予測する。予測は、カレントブロック又はカレントブロック内のサブブロック（例えば 4×4 ブロック）の単位で行われる。例えば、インター予測部 218 は、符号化ビットストリームから読み解かれた動き情報（例えば動きベクトル）を用いて動き補償を行うことでカレントブロック又はサブブロックのインター予測信号を生成し、インター予測信号を予測制御部 220 に出力する。

[0166] なお、符号化ビットストリームから読み解かれた情報が O B M C モードを適用することを示す場合、インター予測部 218 は、動き探索により得られたカレントブロックの動き情報だけでなく、隣接ブロックの動き情報も用いて、インター予測信号を生成する。

[0167] また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報が F R U C モードを適用することを示す場合、インター予測部 218 は、符号化ストリームから読み解かれたパターンマッチングの方法（バイラテラルマッチング又はテンプレートマッチング）に従って動き探索を行うことにより動き情報を導出する。そして、インター予測部 218 は、導出された動き情報を用いて動き補償を行う。

[0168] また、インター予測部 218 は、B I O モードが適用される場合に、等速直線運動を仮定したモデルに基づいて動きベクトルを導出する。また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がアフィン動き補償予測モードを適用することを示す場合には、インター予測部 218 は、複数の隣接ブロッ

クの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルを導出する。

[0169] [予測制御部]

予測制御部220は、イントラ予測信号及びインター予測信号のいずれかを選択し、選択した信号を予測信号として加算部208に出力する。

[0170] [符号化装置のインター予測部の処理の第1の例]

図11は、符号化装置100に含まれるインター予測部126によるインター予測処理の第1の例を示すフローチャートである。図11に示す処理は、画面間予測処理の処理単位である予測ブロック単位で繰り返し行われる。

[0171] インター予測モード情報は、処理対象の予測ブロックである対象ブロックのインター予測に用いられるインター予測モードを示す。

[0172] インター予測モードは、複数のモードから選択可能であり、大きく分けて差分動きベクトル(MV)を符号化する方式と、差分動きベクトルを符号化しない方式とを含む。

[0173] 差分動きベクトルを符号化しない方式は、周辺の符号化済みブロックから動きベクトルを選択して取得するマージモードと、符号化済み領域間で探索を行うことで動きベクトルを取得するFRUCモードと、アフィン変換を想定して、対象ブロックを分割したサブブロック毎の動きベクトルを取得するアフィンモードとを含む。

[0174] 具体的には、インター予測モード情報が0を示す場合(S101で0)、インター予測部126は、マージモードにより動きベクトルを導出する(S102)。インター予測モード情報が1を示す場合(S101で1)、インター予測部126は、FRUCモードにより動きベクトルを導出する(S103)。インター予測モード情報が2を示す場合(S101で2)、インター予測部126は、アフィンモードにより動きベクトルを導出する(S104)。インター予測モード情報が3を示す場合(S101で3)、インター予測部126は、差分動きベクトルを符号化する方式により動きベクトルを導出する(S111)。

[0175] 差分動きベクトルを符号化しない方式では、ステップS102、S103

、又はS 1 0 4の後、インター予測部1 2 6は、値がゼロでない残差係数があるか否かを判定する（S 1 0 5）。値がゼロでない残差係数がない場合（S 1 0 5でN o）、インター予測部1 2 6は、スキップモードで対象ブロックを符号化する（S 1 0 6）。一方、値がゼロでない残差係数がある場合（S 1 0 5でY e s）、インター予測部1 2 6は、非スキップモードで対象ブロックを符号化する（S 1 0 8）。

[0176] また、スキップモードが用いられる場合、及び非スキップモードが用いられる場合の両方において、インター予測部1 2 6は、予測画像の輝度補正処理（L I C処理）を適用するか否かを示す輝度補正処理信号を符号化する（S 1 0 7又はS 1 0 9）。また、非スキップモードの場合は必ず残差係数が存在するので、インター予測部1 2 6は、残差係数の有無を示す残差係数有無信号を符号化せずに、残差係数を示す残差係数情報を常に符号化する（S 1 1 0）。

[0177] 一方、差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合、ステップS 1 1 1の後、インター予測部1 2 6は、常に対象ブロックを非スキップモードで符号化する（S 1 1 2）。さらに、インター予測部1 2 6は、予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す輝度補正処理信号を符号化する（S 1 1 3）。また、値がゼロでない残差係数がある場合とない場合とが発生するため、インター予測部1 2 6は、残差係数有無信号を符号化する（S 1 1 4）。また、インター予測部1 2 6は、値がゼロでない残差係数がある場合には（S 1 1 5でY e s）、残差係数情報を符号化し（S 1 1 0）、値がゼロでない残差係数がない場合には（S 1 1 5でN o）、残差係数情報を符号化しない。

[0178] なお、スキップモードとは、例えば差分動きベクトルに関する信号（例えば差分動きベクトルを示す信号）及び残差係数に関する信号（例えば残差係数を示す信号）を符号化しないモードである。また、非スキップモードとは、例えば、差分動きベクトルに関する信号及び残差係数に関する信号のうち少なくとも一方を符号化し得るモードである。スキップモードと非スキップ

モードとのどちらを適用するかは、例えば、「skip_flag」などのシンタックスによって指定されてもよい。

[0179] [復号装置のインター予測部の処理の第1の例]

図12は、図11で説明した符号化装置100によって生成されたストリームを復号化する復号装置200に含まれるインター予測部218によるインター予測処理の第1の例を示すフローチャートである。図12に示す処理は、画面間予測処理の処理単位である予測ブロック単位で繰り返し行われる。

[0180] インター予測モード情報は、処理対象の予測ブロックである対象ブロックのインター予測に用いられるインター予測モードを示す。

[0181] インター予測モードは、複数のモードから選択可能であり、大きく分けて差分動きベクトルを復号化する方式と、差分動きベクトルを復号化しない方式とを含む。

[0182] 差分動きベクトルを復号化しない方式は、周辺の復号化済みブロックから動きベクトルを選択して取得するマージモードと、復号化済み領域間で探索を行うことで動きベクトルを取得するFRUCモードと、アフィン変換を想定して、対象ブロックを分割したサブブロック毎の動きベクトルを取得するアフィンモードとを含む。

[0183] 具体的には、インター予測モード情報が0を示す場合（S201で0）、インター予測部218は、マージモードにより動きベクトルを導出する（S202）。インター予測モード情報が1を示す場合（S201で1）、インター予測部218は、FRUCモードにより動きベクトルを導出する（S203）。インター予測モード情報が2を示す場合（S201で2）、インター予測部218は、アフィンモードにより動きベクトルを導出する（S204）。インター予測モード情報が3を示す場合（S201で3）、インター予測部218は、差分動きベクトルを復号化する方式により動きベクトルを導出する（S211）。

[0184] 差分動きベクトルを復号化しない方式では、ステップS202、S203

、又はS 2 0 4の後、インター予測部2 1 8は、スキップモードが用いられることを示す信号が復号化されたか否かを判定する（S 2 0 5）。スキップモードが用いられることを示す信号が復号化された場合（S 2 0 5でY e s）、インター予測部2 1 8は、対象ブロックをスキップモードで復号化する（S 2 0 6）。そうでない場合（S 2 0 5でN o）、インター予測部2 1 8は、対象ブロックを非スキップモードで復号化する（S 2 0 8）。

[0185] また、スキップモードが用いられる場合、及び非スキップモードが用いられる場合の両方において、インター予測部2 1 8は、予測画像の輝度補正処理（L I C処理）を適用するか否かを示す輝度補正処理信号を復号化する（S 2 0 7又はS 2 0 9）。また、非スキップモードの場合は必ず残差係数が存在するので、インター予測部2 1 8は、残差係数の有無を示す残差係数有無信号を復号化せずに、残差係数を示す残差係数情報を常に復号化する（S 2 1 0）。

[0186] 一方、差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合、ステップS 2 1 1の後、インター予測部2 1 8は、常に対象ブロックを非スキップモードで復号化する（S 2 1 2）。さらに、インター予測部2 1 8は、予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す輝度補正処理信号を復号化する（S 2 1 3）。また、値がゼロでない残差係数がある場合とない場合とが発生するため、インター予測部2 1 8は、残差係数有無信号を復号化する（S 2 1 4）。また、インター予測部2 1 8は、値がゼロでない残差係数がある場合には（S 2 1 5でY e s）、残差係数情報を復号化し（S 2 1 0）、値がゼロでない残差係数がない場合には（S 2 1 5でN o）、残差係数情報を復号化しない。

[0187] [第1の例におけるシンタックス構成]

図1 3は、図1 1で説明した符号化装置1 0 0によって生成されたストリームのシンタックス構成の第1の例を示すシンタックス表である。

[0188] まず、「s k i p__f l a g」によりスキップモードが用いられるか非スキップモードが用いられるかが指定される。

- [0189] スキップモードが用いられる場合は、さらに「`f r u c _ m o d e`」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、さらに「`a f f i n e _ f l a g`」によりアフィンモードが用いられるか否かが指定される。アフィンモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「`m e r g e _ i d x`」が記述される。なお、いずれのモードが用いられる場合も予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す「`l i c _ f l a g`」が記述される。
- [0190] 非スキップモードが用いられる場合は、「`m e r g e _ f l a g`」により差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられるか差分動きベクトルを符号化する方式が用いられるかが指定される。
- [0191] 差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられる場合は、さらに「`f r u c _ m o d e`」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、さらに「`a f f i n e _ f l a g`」によりアフィンモードが用いられるか否かが指定される。アフィンモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「`m e r g e _ i d x`」が記述される。
- [0192] 差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合は、差分動きベクトルに関する情報である「MVD」が記述される。
- [0193] なお、いずれのモードが用いられる場合も予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す「`l i c _ f l a g`」が記述される。さらに、差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられない場合、値がゼロでない残差係数があるか否かを示す「`r o o t _ c b f`」が記述される。また、値がゼロでない残差係数があることが示される場合は残差係数情報である「`r e s i d u a l`」が記述される。
- [0194] しかし、図11から図13を用いて説明した第1の例の処理を用いた場合、スキップモードが選択された場合に、「`f r u c _ m o d e`」、「`a f f i n e _ f l a g`」、「`m e r g e _ i d x`」、及び「`l i c _ f l a g`」の記述が必要である。これにより、例えば低レートの符号化条件等で多数の

スキップモードを用いて符号化する際に、ストリームに記述されるシンタックスの個数が多くなることで、符号化効率が劣化してしまう可能性がある。特にアフィンモード、及び予測画像の輝度補正処理では、値がゼロでない残差係数が発生する可能性が高いため、スキップモードで無駄に「a f f i n e _ _ f l a g」及び「l i c _ _ f l a g」を記述しなくてはならない弊害が大きくなりやすい。またシンタックスを制御するための回路が複雑になってしまう弊害も発生する可能性がある。

[0195] [符号化装置のインター予測部の処理の第2の例]

図14は、符号化装置100に含まれるインター予測部126によるインター予測処理の第2の例を示すフローチャートである。

[0196] 差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモード以外のマージモード又はFRCUモードが用いられる場合（S101で0又は1）、図11に示す処理と同様に、インター予測部126は、値がゼロでない残差係数があるか否かを判定し（S105）、値がゼロでない残差係数がない場合（S105でNo）、スキップモードで対象ブロックを符号化し（S106）、値がゼロでない残差係数がある場合（S105でYes）、非スキップモードで対象ブロックを符号化する（S108）。また、スキップモードが用いられる場合、及び非スキップモードが用いられる場合の両方において、インター予測部126は、輝度補正処理信号を符号化する（S107及びS109）。また、非スキップモードの場合は、インター予測部126は、残差係数有無信号を符号化せずに常に残差係数情報を符号化する（S110）。

[0197] 図14に示す処理では、図11に示す処理と異なり、アフィンモードが用いられる場合に、差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合と同様の動作が行われる。

[0198] つまり、差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合と、差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合（S101で2又は3）、インター予測部126は、常に非スキップモードで

対象ブロックを符号化し（S 1 1 2）、輝度補正処理信号を符号化する（S 1 1 3）。また、インター予測部 1 2 6 は、残差係数有無信号を符号化し（S 1 1 4）、値がゼロでない残差係数がある場合（S 1 1 5 で Y e s）には残差係数情報を符号化する（S 1 1 0）。

[0199] [復号装置のインター予測部の処理の第 2 の例]

図 1 5 は、図 1 4 で説明した符号化装置 1 0 0 によって生成されたストリームを復号化する復号装置 2 0 0 に含まれるインター予測部 2 1 8 によるインター予測処理の第 2 の例を示すフローチャートである。

[0200] 差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモード以外のマージモード又は F R C U モードが用いられる場合（S 2 0 1 で 0 又は 1）、図 1 2 に示す処理と同様に、インター予測部 2 1 8 は、スキップモードが用いられることを示す信号が復号化された場合は（S 2 0 5 で Y e s）、スキップモードで対象ブロックを復号化し（S 2 0 6）、そうでない場合は（S 2 0 5 で N o）非スキップモードで対象ブロックを復号化する（S 2 0 8）。また、スキップモードが用いられる場合、及び非スキップモードが用いられる場合の両方において、インター予測部 2 1 8 は、輝度補正処理信号を復号化する（S 2 0 7 及び S 2 0 9）。また、非スキップモードの場合は、インター予測部 2 1 8 は、残差係数有無信号を復号化せずに常に残差係数情報を復号化する（S 2 1 0）。

[0201] 図 1 5 に示す処理では、図 1 2 に示す処理と異なり、アフィンモードが用いられる場合に、差分動きベクトルを復号化する方式が用いられる場合と同様の動作が行われる。

[0202] つまり、差分動きベクトルを復号化する方式が用いられる場合と、差分動きベクトルを復号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合（S 2 0 1 で 2 又は 3）、インター予測部 2 1 8 は、常に非スキップモードで対象ブロックを復号化し（S 2 1 2）、輝度補正処理信号を復号化する（S 2 1 3）。また、インター予測部 2 1 8 は、残差係数有無信号を復号化し（S 2 1 4）、残差係数がある場合（S 2 1 5 で Y e s）には残差係数情報を

復号化する（S210）。

[0203] [第2の例におけるシンタックス構成]

図16は、図14で説明した符号化装置100によって生成されたストリームのシンタックス構成の第2の例を示すシンタックス表である。

[0204] まず、「skip__flag」によりスキップモードが用いられるか非スキップモードが用いられるかが指定される。

[0205] スキップモードが用いられる場合は、さらに「fruc__mode」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「merge__idx」が記述される。なお、いずれのモードが用いられる場合も予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す「lic__flag」が記述される。

[0206] 非スキップモードが用いられる場合は、「merge__flag」により差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられるか差分動きベクトルを符号化する方式が用いられるかが指定される。

[0207] 差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられる場合は、さらに「fruc__mode」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、さらに「affine__flag」によりアフィンモードが用いられるか否かが指定される。アフィンモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「merge__idx」が記述される。

[0208] 差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合は、差分動きベクトルに関する情報である「MVD」が記述される。

[0209] なお、いずれのモードが用いられる場合も予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す「lic__flag」が記述される。さらに、差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられない場合、又は、差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合、値がゼロでない残差係数があるか否かを示す「root__cbf」が記述される。値がゼ

口でない残差係数があることが示される場合は残差係数情報である「`residual`」が記述される。

[0210] [第2の例の効果]

第2の例によれば、スキップモードが選択された場合に、「`fruc_mode`」、「`merge_idx`」、「`lic_flag`」の記述が必要となる。よって、例えば低レート of 符号化条件等で多数のスキップモードを用いて符号化する際に、ストリームに記述されるシンタックスの個数が図11から図13を用いて説明した第1の例よりも少なくなる。これにより、符号化効率を向上することができる可能性がある。特にアフィンモードでは、値がゼロでない残差係数が発生する可能性が高いため、スキップモードで「`affine_flag`」を記述しないことによる符号量削減効果が大きくなりやすい。またシンタックスを制御するための回路をより簡略化させることができる可能性がある。

[0211] なお、第2の例に記載したすべての構成要素がいつも必要とは限らず、符号化装置100又は復号装置200は、第2の例で説明した一部の構成要素のみを備えていてもよい。

[0212] 例えば、図14及び図15では、インター予測モード情報として0から3に対応付けられた4つのモードが用いられる例を説明したが、番号及びモードは一例であり、これ以外の番号及びモードが用いられてもよい。特に、差分動きベクトルを符号化しない方式において、マージモード、FRUCモード、及びアフィンモードの3つのモードを用いる例を説明しているが、これらのうち2つ以上のモードが用いられればよい。また、これらのモード以外のモードが用いられてもよい。また、アフィンモードに対して説明した処理と同様の処理を、アフィンモード以外の別のモードに適用してもよい。

[0213] また、図16で説明したシンタックス構成は一例であり、図16のシンタックスの一部を別のシンタックスに置き換えたり、削除したり、追加したりしてもよい。

[0214] [符号化装置のインター予測部の処理の第3の例]

図17は、符号化装置100に含まれるインター予測部126によるインター予測処理の第3の例を示すフローチャートである。

[0215] 図17に示す処理は、図14に示す処理に対して、ステップS116が追加され、ステップS107が削除されている。また、ステップS109がステップS109Aに変更されている。

[0216] 差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモード以外のマージモード又はFRUCモードが用いられる場合（S101で0又は1）、ステップS102又はS103の後、インター予測部126は、予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを判定する（S116）。予測画像の輝度補正処理を適用しないと判定された場合（S116でNo）、インター予測部126は、値がゼロでない残差係数があるか否かを判定し（S105）、値がゼロでない残差係数がない場合（S105でNo）、スキップモードで対象ブロックを符号化し（S106）、残差係数がある場合（S105でYes）、非スキップモードで対象ブロックを符号化する（S108）。

[0217] また、インター予測部126は、スキップモードの場合には輝度補正処理信号を符号化せず、非スキップモードの場合には輝度補正処理信号を、適用なしを示す値に設定して符号化する（S109A）。また、非スキップモードの場合、インター予測部126は、残差係数有無信号を符号化せずに常に残差係数情報を符号化する（S110）。

[0218] また、図17に示す処理では、マージモード又はFRUCモードにおいて予測画像の輝度補正処理を適用する場合（S116でYes）、アフィンモード及び差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合と同様の処理が行われる。

[0219] 差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合（S101で3）と、差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合（S101で2）と、差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられ、かつ予測画像の輝度補正処理を適用する場合（S116でYes）とにおいて、インター予測部126は、常に非スキップモードで対象ブロックを

符号化し（S 1 1 2）、輝度補正処理信号を符号化する（S 1 1 3）。また、インター予測部 1 2 6 は、残差係数有無信号を符号化し（S 1 1 4）、値がゼロでない残差係数がある場合（S 1 1 5 で Y e s）に残差係数情報を符号化する（S 1 1 0）。

[0220] [復号装置のインター予測部の処理の第 3 の例]

図 1 8 は、図 1 7 で説明した符号化装置 1 0 0 によって生成されたストリームを復号化する復号装置 2 0 0 に含まれるインター予測部 2 1 8 によるインター予測処理の第 3 の例を示すフローチャートである。

[0221] 図 1 8 に示す処理は、図 1 5 に示す処理に対して、ステップ S 2 1 6 が追加され、ステップ S 2 0 7 が削除されている。

[0222] 差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモード以外のマージモード又は F R C U モードが用いられる場合（S 2 0 1 で 0 又は 1）において、スキップモードが用いられることを示す信号が復号化された場合（S 2 0 5 で Y e s）、インター予測部 2 1 8 は、スキップモードで対象ブロックを復号化し（S 2 0 6）、そうでない場合は（S 2 0 5 で N o）非スキップモードで対象ブロックを復号化する（S 2 0 8）。

[0223] また、インター予測部 2 1 8 は、スキップモードの場合には輝度補正処理信号を復号化せず、非スキップモードの場合には輝度補正処理信号を復号化する（S 2 0 9）。復号化した輝度補正処理信号により、予測画像の輝度補正処理を適用することが示されていた場合（S 2 1 6 で Y e s）、インター予測部 2 1 8 は、残差係数有無信号を復号化し（S 2 1 4）、残差係数がある場合（S 2 1 5 で Y e s）には残差係数情報を復号化する（S 2 1 0）。なお、非スキップモードの場合でかつ輝度補正処理信号により予測画像の輝度補正処理を適用しないことが示されていた場合は（S 2 1 6 で N o）、必ず残差係数が存在するので、インター予測部 2 1 8 は、残差係数有無信号を復号化せずに常に残差係数情報を復号化する（S 2 1 0）。

[0224] なお、差分動きベクトルを復号化する方式が用いられる場合と、差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合（S

201で2又は3)の動作は図15と同様である。

[0225] [第3の例におけるシンタックス構成]

図19は、図17で説明した符号化装置100によって生成されたストリームのシンタックス構成の第3の例を示すシンタックス表である。

[0226] まず、「skip__flag」によりスキップモードが用いられるか非スキップモードが用いられるかが指定される。

[0227] スキップモードが用いられる場合は、さらに「fruc__mode」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「merge__idx」が記述される。

[0228] 非スキップモードが用いられる場合は、「merge__flag」により差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられるか差分動きベクトルを符号化する方式が用いられるが指定される。

[0229] 差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられる場合は、さらに「fruc__mode」によりFRUCモードが用いられるか否かが指定される。FRUCモードが用いられない場合は、さらに「affine__flag」によりアフィンモードが用いられるか否かが指定される。アフィンモードが用いられない場合は、マージモードで参照する周辺ブロックを指定するための「merge__idx」が記述される。

[0230] 差分動きベクトルを符号化する方式が用いられる場合は、差分動きベクトルに関する情報である「MVD」が記述される。

[0231] なお、いずれのモードが用いられる場合も予測画像の輝度補正処理を適用するか否かを示す「lic__flag」が記述される。さらに、差分動きベクトルを符号化しない方式が用いられない場合、差分動きベクトルを符号化しない方式のうちのアフィンモードが用いられる場合、又は予測画像の輝度補正処理を適用することが示されていた場合、値がゼロでない残差係数があるか否かを示す「root__cbf」が記述される。値がゼロでない残差係数があることが示される場合は残差係数情報である「residual」が

記述される。

[0232] [第3の例の効果]

第3の例によれば、スキップモードが選択された場合に、「`f r u c _ m o d e`」、「`m e r g e _ i d x`」の記述のみが必要となる。よって、例えば低レート of 符号化条件等で多数のスキップモードを用いて符号化する際に、ストリームに記述されるシンタックスの個数が図14から図16を用いて説明した第2の例よりもさらに少なくなる。これにより、符号化効率をさらに向上することができる可能性がある。特にアフィンモード及び予測画像の輝度補正処理では、値がゼロでない残差係数が発生する可能性が高いため、スキップモードで「`a f f i n e _ f l a g`」および「`l i c _ f l a g`」を記述しないことによる符号量削減効果が大きくなりやすい。またシンタックスを制御するための回路をより簡略化させることができる可能性がある。

[0233] なお、第3の例に記載したすべての構成要素がいつも必要とは限らず、符号化装置100又は復号装置200は、第3の例で説明した一部の構成要素のみを備えていてもよい。

[0234] 例えば、図17及び図18では、インター予測モード情報として0から3に対応付けられた4つのモードが用いられる例を説明したが、番号及びモードは一例であり、これ以外の番号及びモードが用いられてもよい。特に、差分動きベクトルを符号化しない方式において、マージモード、FRUCモード、及びアフィンモードの3つのモードを用いる例を説明しているが、これらのうち2つ以上の複数のモードが用いられればよい。また、これらのモード以外のモードが用いられてもよい。また、アフィンモードに対して説明した処理と同様の処理を、アフィンモード以外の別のモードに適用してもよい。

[0235] また、図19で説明したシンタックス構成は一例であり、図19のシンタックスの一部を別のシンタックスに置き換えたり、削除したり、追加したりしてもよい。

[0236] なお、第3の例では、第2の例で説明した処理に対して予測画像の輝度補

正処理に関わる処理を追加しているが、図 11 から図 13 で説明した第 1 の例の処理に対して、予測画像の輝度補正処理に関わる処理を追加してもよい。その場合、スキップモードが選択された場合にも「`affine_flag`」は記述されるが、「`lic_flag`」を記述する必要がなくなるため、図 11 から図 13 を用いて説明した第 1 の例の構成よりも符号化効率を向上することができる可能性がある。

[0237] [LIC 処理]

LIC 処理（輝度補正処理）について図 9D を用いて説明したが、以下、その詳細を説明する。

[0238] まず、インター予測部 126 は、符号化済みピクチャである参照ピクチャから符号化対象ブロックに対応する参照画像を取得するための動きベクトルを導出する。

[0239] 次に、インター予測部 126 は、符号化対象ブロックに対して、左隣接および上隣接の符号化済み周辺参照領域の輝度画素値と、動きベクトルで指定された参照ピクチャ内の同等位置における輝度画素値とを用いて、参照ピクチャと符号化対象ピクチャとで輝度値がどのように変化したかを示す情報を抽出して輝度補正パラメータを算出する。例えば、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域内のある画素の輝度画素値を p_0 とし、当該画素と同等位置の、参照ピクチャ内の周辺参照領域内の画素の輝度画素値を p_1 とする。インター予測部 126 は、周辺参照領域内の複数の画素に対して、 $A \times p_1 + B = p_0$ を最適化する係数 A 及び B を輝度補正パラメータとして算出する。

[0240] 次に、インター予測部 126 は、動きベクトルで指定された参照ピクチャ内の参照画像に対して輝度補正パラメータを用いて輝度補正処理を行うことで、符号化対象ブロックに対する予測画像を生成する。例えば、参照画像内の輝度画素値を p_2 とし、輝度補正処理後の予測画像の輝度画素値を p_3 とする。インター予測部 126 は、参照画像内の各画素に対して、 $A \times p_2 + B = p_3$ を算出することで輝度補正処理後の予測画像を生成する。

[0241] なお、図 9D における周辺参照領域の形状は一例であり、これ以外の形状

を用いてもよい。また、図 9 D に示す周辺参照領域の一部が用いられてもよい。また、周辺参照領域は、対符号化対象ブロックに隣接する領域に限らず、符号化対象ブロックに隣接しない領域であってもよい。また、図 9 D に示す例では、参照ピクチャ内の周辺参照領域は、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域から、符号化対象ピクチャの動きベクトルで指定される領域であるが、他の動きベクトルで指定される領域であってもよい。例えば、当該他の動きベクトルは、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域の動きベクトルであってもよい。

[0242] なお、ここでは、符号化装置 100 における動作を説明したが、復号装置 200 における動作も同様である。

[0243] [その他]

本開示において、スキップモードと呼んでいるモードは、その他の名称で呼んでもよい。本開示におけるスキップモードは、例えば、スキップフラグ（シンタックスにおける「skip_flag」）によって指定されるモードである。

[0244] 以下に、スキップモードを適用する条件について、本開示の各態様における説明に基づいて幾つか例示する。

[0245] 本開示に係る符号化装置 100 に含まれるインター予測部 126 によるインター処理の第 1 の例では、差分動きベクトルに関する信号を符号化しない方式において、残差係数に関する信号を符号化しないシンタックス構成のストリームを生成するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0246] 本開示に係る復号装置 200 に含まれるインター予測部 218 によるインター予測処理の第 1 の例では、差分動きベクトルに関する信号を符号化しない方式において、残差係数に関する信号が符号化されていないシンタックス構成のストリームを復号化するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0247] 本開示に係る符号化装置 100 に含まれるインター予測部 126 によるイ

ンター予測処理の第2の例では、マージモード又はFRUCモードによる動きベクトル導出を行う方式において、残差係数に関する信号を符号化しないシンタックス構成のストリームを生成するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0248] 本開示に係る復号装置200に含まれるインター予測部218によるインター予測処理の第2の例では、マージモード又はFRUCモードによる動きベクトル導出を行う方式において、残差係数に関する信号が符号化されていないシンタックス構成のストリームを復号化するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0249] 本開示に係る符号化装置100に含まれるインター予測部126によるインター予測処理の第3の例では、マージモード又はFRUCモードによる動きベクトル導出を行う方式において、予測画像の輝度補正処理を適用せず、且つ残差係数に関する信号を符号化しないシンタックス構成のストリームを生成するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0250] 本開示に係る復号装置200に含まれるインター予測部218によるインター予測処理の第3の例では、マージモード又はFRUCモードによる動きベクトル導出を行う方式において、予測画像の輝度補正処理を適用せず、且つ残差係数に関する信号が符号化されていないシンタックス構成のストリームを復号化するモードをスキップモードと呼び、それ以外を非スキップモードと呼んでいる。

[0251] また、上記の残差係数に関する信号とは、例えば、残差係数を示す信号である。

[0252] なお、上記のスキップモードで符号化を行う条件は一例であり、符号化装置100又は復号装置200は、上記以外の条件に基づいてスキップモードを適用するか否かを判定して符号化又は復号化を行ってもよい。

[0253] 例えば、スキップモードで符号化を行う条件における判定基準の一つである動きベクトルの導出を行う方式を、例えばマージモードなど一つの方式の

場合のみに限定してもよいし、マージモードとアフィンモードとの組み合わせとしてもよい。また、本開示で例示したマージモード、FURCモード、及びアフィンモード以外の差分動きベクトルに関する信号を符号化せずに動きベクトル導出を行う方式を、スキップモードを適用する対象としてもよい。

[0254] 本開示で説明した符号化装置100又は復号装置200におけるインター予測部によるインター予測処理の複数の例のうちの一部の態様では、符号化装置100又は復号装置200は、差分動きベクトルに関する信号を符号化せずに動きベクトルを導出する複数のモードのうちの一部のモードにおいて、残差係数に関する信号が符号化されない場合であっても、スキップフラグによって指定されるモードを適用することなく符号化を行う。この構成によると、スキップフラグによって指定されるモードの適用対象外とした動きベクトルの導出のためのモードが用いられるか否かを示す情報又はフラグをスキップフラグによって指定されるモードのシンタックスに含めずに符号化できる。その結果、例えば、発生する確率が低い条件について、当該条件を満たすか否かを示す情報又はフラグをスキップフラグによって指定されるモードのシンタックスに含めることで却って符号化効率が低下するような場合に、符号化効率を向上させることができる可能性がある。

[0255] 本開示で説明した符号化装置100又は復号装置200におけるインター予測部によるインター予測処理の複数の例のうちの一部の態様では、符号化装置100又は復号装置200は、差分動きベクトルに関する信号を符号化しない方式において、残差係数に関する信号を符号化しない場合であっても特定の条件を満たす場合に、スキップフラグによって指定されるモードを適用することなく符号化を行う。特定の条件とは、例えば予測画像の輝度補正処理を適用する場合などである。この構成によると、スキップフラグによって指定されるモードの適用対象外とした条件を満たすか否かを示す情報又はフラグをスキップフラグによって指定されるモードのシンタックスに含めずに符号化できる。その結果、例えば、発生する確率が低い条件について、当

該条件を満たすか否かを示す情報又はフラグをスキップフラグによって指定されるモードのシンタックスに含めることで却って符号化効率が低下するような場合に、符号化効率を向上させることができる可能性がある。

[0256] 〔符号化装置の実装例〕

図20は、実施の形態1に係る符号化装置100の実装例を示すブロック図である。符号化装置100は、回路160及びメモリ162を備える。例えば、図1に示された符号化装置100の複数の構成要素は、図20に示された回路160及びメモリ162によって実装される。

[0257] 回路160は、情報処理を行う回路であり、メモリ162にアクセス可能な回路である。例えば、回路160は、動画像を符号化する専用又は汎用の電子回路である。回路160は、CPUのようなプロセッサであってもよい。また、回路160は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、例えば、回路160は、図1等々に示された符号化装置100の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素を除く、複数の構成要素の役割を果たしてもよい。

[0258] メモリ162は、回路160が動画像を符号化するための情報が記憶される専用又は汎用のメモリである。メモリ162は、電子回路であってもよく、回路160に接続されていてもよい。また、メモリ162は、回路160に含まれていてもよい。また、メモリ162は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、メモリ162は、磁気ディスク又は光ディスク等であってもよいし、ストレージ又は記録媒体等と表現されてもよい。また、メモリ162は、不揮発性メモリでもよいし、揮発性メモリでもよい。

[0259] 例えば、メモリ162には、符号化される動画像が記憶されてもよいし、符号化された動画像に対応するビット列が記憶されてもよい。また、メモリ162には、回路160が動画像を符号化するためのプログラムが記憶されていてもよい。

[0260] また、例えば、メモリ162は、図1等々に示された符号化装置100の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素の役割を果たしてもよ

い。具体的には、メモリ 162 は、図 1 に示されたブロックメモリ 118 及びフレームメモリ 122 の役割を果たしてもよい。より具体的には、メモリ 162 には、再構成済みブロック及び再構成済みピクチャ等が記憶されてもよい。

[0261] なお、符号化装置 100 において、図 1 等にも示された複数の構成要素の全てが実装されなくてもよいし、上述された複数の処理の全てが行われなくてもよい。図 1 等にも示された複数の構成要素の一部は、他の装置に含まれていてもよいし、上述された複数の処理の一部は、他の装置によって実行されてもよい。そして、符号化装置 100 において、図 1 等にも示された複数の構成要素のうちの一部が実装され、上述された複数の処理の一部が行われることによって、動き補償が効率的に行われる。

[0262] 具体的には、符号化装置 100 は、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出する（図 14 の S102、S103、S104 及び S111）。次に、符号化装置 100 は、導出された動きベクトルを用いて、スキップモード、及びスキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、対象ブロックをインター予測符号化する（図 14 の S106、S108 又は S112）。複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第 1 モード（例えば、マージモード、FRUC モード及びアフィンモード）を含む。符号化装置 100 は、複数の第 1 モードに含まれる第 2 モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず非スキップモードで対象ブロックを符号化する（図 14 の S112）。

[0263] これによれば、符号化装置 100 は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第 2 モードが用いられるか否かを示す情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。

[0264] 例えば、符号化装置 100 は、複数の第 1 モードに含まれる、第 2 モードと異なる第 3 モード（例えばマージモード又は FRUC モード）が選択され

た場合、残差係数が有る場合（図14のS105でYes）は非スキップモードで対象ブロックを符号化し（図14のS108）、残差係数がない場合（図14のS105でNo）はスキップモードで対象ブロックを符号化する（図14のS106）。

[0265] 例えば、第2モードは、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモード（アフィンモード）である。

[0266] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高いモードが用いられる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0267] 例えば、第3モードは、FRUCモード又はマージモードである。

[0268] 例えば、符号化装置100は、さらに、非スキップモードで対象ブロックを符号化した場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を符号化する（図14のS114）。

[0269] 例えば、符号化装置100は、さらに、対象ブロックに対して、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択する（図17のS116）。符号化装置100は、対象ブロックに対して輝度補正処理を行う場合（図17のS116でYes）、残差係数の有無に関わらず非スキップモードで対象ブロックを符号化する（図17のS112）。

[0270] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高い輝度補正処理が行われる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0271] 例えば、符号化装置100は、さらに、対象ブロックに対して輝度補正処理を行う場合（図17のS116でYes）、残差係数が有るか無いかを示す情報を符号化する（図17のS114）。

[0272] 〔復号装置の実装例〕

図 2 1 は、実施の形態 1 に係る復号装置 2 0 0 の実装例を示すブロック図である。復号装置 2 0 0 は、回路 2 6 0 及びメモリ 2 6 2 を備える。例えば、図 1 0 に示された復号装置 2 0 0 の複数の構成要素は、図 2 1 に示された回路 2 6 0 及びメモリ 2 6 2 によって実装される。

[0273] 回路 2 6 0 は、情報処理を行う回路であり、メモリ 2 6 2 にアクセス可能な回路である。例えば、回路 2 6 0 は、動画像を復号する専用又は汎用の電子回路である。回路 2 6 0 は、CPU のようなプロセッサであってもよい。また、回路 2 6 0 は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、例えば、回路 2 6 0 は、図 1 0 等 に示された復号装置 2 0 0 の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素を除く、複数の構成要素の役割を果たしてもよい。

[0274] メモリ 2 6 2 は、回路 2 6 0 が動画像を復号するための情報が記憶される専用又は汎用のメモリである。メモリ 2 6 2 は、電子回路であってもよく、回路 2 6 0 に接続されていてもよい。また、メモリ 2 6 2 は、回路 2 6 0 に含まれていてもよい。また、メモリ 2 6 2 は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、メモリ 2 6 2 は、磁気ディスク又は光ディスク等であってもよいし、ストレージ又は記録媒体等と表現されてもよい。また、メモリ 2 6 2 は、不揮発性メモリでもよいし、揮発性メモリでもよい。

[0275] 例えば、メモリ 2 6 2 には、符号化された動画像に対応するビット列が記憶されてもよいし、復号されたビット列に対応する動画像が記憶されてもよい。また、メモリ 2 6 2 には、回路 2 6 0 が動画像を復号するためのプログラムが記憶されていてもよい。

[0276] また、例えば、メモリ 2 6 2 は、図 1 0 等 に示された復号装置 2 0 0 の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素の役割を果たしてもよい。具体的には、メモリ 2 6 2 は、図 1 0 に示されたブロックメモリ 2 1 0 及びフレームメモリ 2 1 4 の役割を果たしてもよい。より具体的には、メモリ 2 6 2 には、再構成済みブロック及び再構成済みピクチャ等が記憶されて

もよい。

[0277] なお、復号装置200において、図10等にも示された複数の構成要素の全てが実装されなくてもよいし、上述された複数の処理の全てが行われなくてもよい。図10等にも示された複数の構成要素の一部は、他の装置に含まれていてもよいし、上述された複数の処理の一部は、他の装置によって実行されてもよい。そして、復号装置200において、図10等にも示された複数の構成要素のうちの一部が実装され、上述された複数の処理の一部が行われることによって、動き補償が効率的に行われる。

[0278] 具体的には、復号装置200は、動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出する（図15のS202、S203、S204及びS211）。次に、復号装置200は、導出された動きベクトルを用いて、スキップモード、及びスキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、対象ブロックをインター予測復号化する（図15のS206、S208又はS212）。複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モード（例えば、マージモード、FRUCモード及びアフィンモード）を含む。復号装置200は、複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず非スキップモードで対象ブロックを復号化する（図15のS212）。

[0279] これによれば、復号装置200は、符号化効率を向上できる。例えば、スキップモードが用いられる場合において第2モードが用いられるか否かを示す情報を伝送する必要がなくなるので符号化効率を向上できる。

[0280] 例えば、復号装置200は、複数の第1モードに含まれる、第2モードと異なる第3モード（例えばマージモード又はFRUCモード）が選択された場合、残差係数がある場合（図15のS205でNo）は非スキップモードで対象ブロックを復号化し（図15のS208）、残差係数がない場合（図15のS205でYes）はスキップモードで対象ブロックを復号化する（

図15のS206)。

[0281] 例えば、第2モードは、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモード（アフィンモード）である。

[0282] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高いモードが用いられる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0283] 例えば、第3モードは、FRUCモード又はマージモードである。

[0284] 例えば、復号装置200は、さらに、非スキップモードで対象ブロックを復号化した場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化する（図18のS214）。

[0285] 例えば、復号装置200は、さらに、対象ブロックに対して、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択する（図18のS216）。復号装置200は、対象ブロックに対して輝度補正処理を行う場合（図18のS216でYes）、残差係数の有無に関わらず非スキップモードで対象ブロックを復号化する（図18のS208）。

[0286] これによれば、値がゼロでない係数が発生することで非スキップモードが選択される可能性が高い輝度補正処理が行われる場合に、残差係数の有無に関わらず非スキップモードが用いられる。よって、スキップモードが選択されないことによる影響を抑制できる。

[0287] 例えば、復号装置200は、さらに、対象ブロックに対して輝度補正処理を行う場合（図18のS216でYes）、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化する（S214）。

[0288] [補足]

また、本実施の形態における符号化装置100及び復号装置200は、それぞれ、画像符号化装置及び画像復号装置として利用されてもよいし、動画

像符号化装置及び動画像復号装置として利用されてもよい。あるいは、符号化装置100及び復号装置200は、それぞれ、インター予測装置（画面間予測装置）として利用され得る。

[0289] すなわち、符号化装置100及び復号装置200は、それぞれ、インター予測部（画面間予測部）126及びインター予測部（画面間予測部）218のみに対応していてもよい。そして、変換部106及び逆変換部206等の他の構成要素は、他の装置に含まれていてもよい。

[0290] また、本実施の形態において、各構成要素は、専用のハードウェアで構成されるか、各構成要素に適したソフトウェアプログラムを実行することによって実現されてもよい。各構成要素は、CPU又はプロセッサなどのプログラム実行部が、ハードディスク又は半導体メモリなどの記録媒体に記録されたソフトウェアプログラムを読み出して実行することによって実現されてもよい。

[0291] 具体的には、符号化装置100及び復号装置200のそれぞれは、処理回路（Processing Circuitry）と、当該処理回路に電氣的に接続された、当該処理回路からアクセス可能な記憶装置（Storage）とを備えていてもよい。例えば、処理回路は回路160又は260に対応し、記憶装置はメモリ162又は262に対応する。

[0292] 処理回路は、専用のハードウェア及びプログラム実行部の少なくとも一方を含み、記憶装置を用いて処理を実行する。また、記憶装置は、処理回路がプログラム実行部を含む場合には、当該プログラム実行部により実行されるソフトウェアプログラムを記憶する。

[0293] ここで、本実施の形態の符号化装置100又は復号装置200などを実現するソフトウェアは、次のようなプログラムである。

[0294] また、各構成要素は、上述の通り、回路であってもよい。これらの回路は、全体として1つの回路を構成してもよいし、それぞれ別々の回路であってもよい。また、各構成要素は、汎用的なプロセッサで実現されてもよいし、専用のプロセッサで実現されてもよい。

[0295] また、特定の構成要素が実行する処理を別の構成要素が実行してもよい。また、処理を実行する順番が変更されてもよいし、複数の処理が並行して実行されてもよい。また、符号化復号装置が、符号化装置１００及び復号装置２００を備えていてもよい。

[0296] 以上、符号化装置１００及び復号装置２００の態様について、実施の形態に基づいて説明したが、符号化装置１００及び復号装置２００の態様は、この実施の形態に限定されるものではない。本開示の趣旨を逸脱しない限り、当業者が思いつく各種変形を本実施の形態に施したものや、異なる実施の形態における構成要素を組み合わせて構築される形態も、符号化装置１００及び復号装置２００の態様の範囲内に含まれてもよい。

[0297] 本態様を本開示における他の態様の少なくとも一部と組み合わせて実施してもよい。また、本態様のフローチャートに記載の一部の処理、装置の一部の構成、シンタックスの一部などを他の態様と組み合わせて実施してもよい。

[0298] （実施の形態２）

以上の各実施の形態において、機能ブロックの各々は、通常、ＭＰＵ及びメモリ等によって実現可能である。また、機能ブロックの各々による処理は、通常、プロセッサなどのプログラム実行部が、ＲＯＭ等の記録媒体に記録されたソフトウェア（プログラム）を読み出して実行することで実現される。当該ソフトウェアはダウンロード等により配布されてもよいし、半導体メモリなどの記録媒体に記録して配布されてもよい。なお、各機能ブロックをハードウェア（専用回路）によって実現することも、当然、可能である。

[0299] また、各実施の形態において説明した処理は、単一の装置（システム）を用いて集中処理することによって実現してもよく、又は、複数の装置を用いて分散処理することによって実現してもよい。また、上記プログラムを実行するプロセッサは、単数であってもよく、複数であってもよい。すなわち、集中処理を行ってもよく、又は分散処理を行ってもよい。

[0300] 本開示の態様は、以上の実施例に限定されることなく、種々の変更が可能

であり、それらも本開示の態様の範囲内に包含される。

[0301] さらにここで、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法（画像符号化方法）又は動画像復号化方法（画像復号方法）の応用例とそれを用いたシステムを説明する。当該システムは、画像符号化方法を用いた画像符号化装置、画像復号方法を用いた画像復号装置、及び両方を備える画像符号化復号装置を有することを特徴とする。システムにおける他の構成について、場合に応じて適切に変更することができる。

[0302] [使用例]

図22は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システムe x 1 0 0の全体構成を示す図である。通信サービスの提供エリアを所望の大きさに分割し、各セル内にそれぞれ固定無線局である基地局e x 1 0 6、e x 1 0 7、e x 1 0 8、e x 1 0 9、e x 1 1 0が設置されている。

[0303] このコンテンツ供給システムe x 1 0 0では、インターネットe x 1 0 1に、インターネットサービスプロバイダe x 1 0 2又は通信網e x 1 0 4、及び基地局e x 1 0 6～e x 1 1 0を介して、コンピュータe x 1 1 1、ゲーム機e x 1 1 2、カメラe x 1 1 3、家電e x 1 1 4、及びスマートフォンe x 1 1 5などの各機器が接続される。当該コンテンツ供給システムe x 1 0 0は、上記のいずれかの要素を組合せて接続するようにしてもよい。固定無線局である基地局e x 1 0 6～e x 1 1 0を介さずに、各機器が電話網又は近距離無線等を介して直接的又は間接的に相互に接続されていてもよい。また、ストリーミングサーバe x 1 0 3は、インターネットe x 1 0 1等を介して、コンピュータe x 1 1 1、ゲーム機e x 1 1 2、カメラe x 1 1 3、家電e x 1 1 4、及びスマートフォンe x 1 1 5などの各機器と接続される。また、ストリーミングサーバe x 1 0 3は、衛星e x 1 1 6を介して、飛行機e x 1 1 7内のホットスポット内の端末等と接続される。

[0304] なお、基地局e x 1 0 6～e x 1 1 0の代わりに、無線アクセスポイント又はホットスポット等が用いられてもよい。また、ストリーミングサーバe x 1 0 3は、インターネットe x 1 0 1又はインターネットサービスプロバ

イダ e x 1 0 2 を介さずに直接通信網 e x 1 0 4 と接続されてもよいし、衛星 e x 1 1 6 を介さず直接飛行機 e x 1 1 7 と接続されてもよい。

[0305] カメラ e x 1 1 3 はデジタルカメラ等の静止画撮影、及び動画撮影が可能な機器である。また、スマートフォン e x 1 1 5 は、一般に 2 G、3 G、3 . 9 G、4 G、そして今後は 5 G と呼ばれる移動通信システムの方式に対応したスマートフォン機、携帯電話機、又は PHS (P e r s o n a l H a n d y p h o n e S y s t e m) 等である。

[0306] 家電 e x 1 1 8 は、冷蔵庫、又は家庭用燃料電池コージェネレーションシステムに含まれる機器等である。

[0307] コンテンツ供給システム e x 1 0 0 では、撮影機能を有する端末が基地局 e x 1 0 6 等を通じてストリーミングサーバ e x 1 0 3 に接続されることで、ライブ配信等が可能になる。ライブ配信では、端末（コンピュータ e x 1 1 1、ゲーム機 e x 1 1 2、カメラ e x 1 1 3、家電 e x 1 1 4、スマートフォン e x 1 1 5、及び飛行機 e x 1 1 7 内の端末等）は、ユーザが当該端末を用いて撮影した静止画又は動画コンテンツに対して上記各実施の形態で説明した符号化処理を行い、符号化により得られた映像データと、映像に対応する音を符号化した音データと多重化し、得られたデータをストリーミングサーバ e x 1 0 3 に送信する。即ち、各端末は、本開示の一態様に係る画像符号化装置として機能する。

[0308] 一方、ストリーミングサーバ e x 1 0 3 は要求のあったクライアントに対して送信されたコンテンツデータをストリーム配信する。クライアントは、上記符号化処理されたデータを復号化することが可能な、コンピュータ e x 1 1 1、ゲーム機 e x 1 1 2、カメラ e x 1 1 3、家電 e x 1 1 4、スマートフォン e x 1 1 5、又は飛行機 e x 1 1 7 内の端末等である。配信されたデータを受信した各機器は、受信したデータを復号化処理して再生する。即ち、各機器は、本開示の一態様に係る画像復号装置として機能する。

[0309] [分散処理]

また、ストリーミングサーバ e x 1 0 3 は複数のサーバ又は複数のコンピ

ユータであって、データを分散して処理したり記録したり配信するものであってもよい。例えば、ストリーミングサーバex103は、CDN（Contents Delivery Network）により実現され、世界中に分散された多数のエッジサーバとエッジサーバ間をつなぐネットワークによりコンテンツ配信が実現されていてもよい。CDNでは、クライアントに応じて物理的に近いエッジサーバが動的に割り当てられる。そして、当該エッジサーバにコンテンツがキャッシュ及び配信されることで遅延を減らすことができる。また、何らかのエラーが発生した場合又はトラフィックの増加などにより通信状態が変わる場合に複数のエッジサーバで処理を分散したり、他のエッジサーバに配信主体を切り替えたり、障害が生じたネットワークの部分を迂回して配信を続けることができるので、高速かつ安定した配信が実現できる。

[0310] また、配信自体の分散処理にとどまらず、撮影したデータの符号化処理を各端末で行ってもよいし、サーバ側で行ってもよいし、互いに分担して行ってもよい。一例として、一般に符号化処理では、処理ループが2度行われる。1度目のループでフレーム又はシーン単位での画像の複雑さ、又は、符号量が検出される。また、2度目のループでは画質を維持して符号化効率を向上させる処理が行われる。例えば、端末が1度目の符号化処理を行い、コンテンツを受け取ったサーバ側が2度目の符号化処理を行うことで、各端末での処理負荷を減らしつつもコンテンツの質と効率を向上させることができる。この場合、ほぼリアルタイムで受信して復号する要求があれば、端末が行った一度目の符号化済みデータを他の端末で受信して再生することもできるので、より柔軟なリアルタイム配信も可能になる。

[0311] 他の例として、カメラex113等は、画像から特徴量抽出を行い、特徴量に関するデータをメタデータとして圧縮してサーバに送信する。サーバは、例えば特徴量からオブジェクトの重要性を判断して量子化精度を切り替えるなど、画像の意味に応じた圧縮を行う。特徴量データはサーバでの再度の圧縮時の動きベクトル予測の精度及び効率向上に特に有効である。また、端

末でVLC（可変長符号化）などの簡易的な符号化を行い、サーバでCABAC（コンテキスト適応型二値算術符号化方式）など処理負荷の大きな符号化を行ってもよい。

[0312] さらに他の例として、スタジアム、ショッピングモール、又は工場などにおいては、複数の端末によりほぼ同一のシーンが撮影された複数の映像データが存在する場合がある。この場合には、撮影を行った複数の端末と、必要に応じて撮影をしていない他の端末及びサーバを用いて、例えばGOP（Group of Picture）単位、ピクチャ単位、又はピクチャを分割したタイル単位などで符号化処理をそれぞれ割り当てて分散処理を行う。これにより、遅延を減らし、よりリアルタイム性を実現できる。

[0313] また、複数の映像データはほぼ同一シーンであるため、各端末で撮影された映像データを互いに参照し合えるように、サーバで管理及び／又は指示をしてもよい。または、各端末からの符号化済みデータを、サーバが受信し複数のデータ間で参照関係を変更、又はピクチャ自体を補正或いは差し替えて符号化しなおしてもよい。これにより、一つ一つのデータの質と効率を高めたストリームを生成できる。

[0314] また、サーバは、映像データの符号化方式を変更するトランスコードを行ったうえで映像データを配信してもよい。例えば、サーバは、MPEG系の符号化方式をVP系に変換してもよいし、H. 264をH. 265に変換してもよい。

[0315] このように、符号化処理は、端末、又は1以上のサーバにより行うことが可能である。よって、以下では、処理を行う主体として「サーバ」又は「端末」等の記載を用いるが、サーバで行われる処理の一部又は全てが端末で行われてもよいし、端末で行われる処理の一部又は全てがサーバで行われてもよい。また、これらに関しては、復号処理についても同様である。

[0316] [3D、マルチアングル]

近年では、互いにほぼ同期した複数のカメラex113及び／又はスマートフォンex115などの端末により撮影された異なるシーン、又は、同一

シーンを異なるアングルから撮影した画像或いは映像を統合して利用することも増えてきている。各端末で撮影した映像は、別途取得した端末間の相対的な位置関係、又は、映像に含まれる特徴点が一致する領域などに基づいて統合される。

[0317] サーバは、2次元の動画像を符号化するだけでなく、動画像のシーン解析などに基づいて自動的に、又は、ユーザが指定した時刻において、静止画を符号化し、受信端末に送信してもよい。サーバは、さらに、撮影端末間の相対的な位置関係を取得できる場合には、2次元の動画像だけでなく、同一シーンが異なるアングルから撮影された映像に基づき、当該シーンの3次元形状を生成できる。なお、サーバは、ポイントクラウドなどにより生成した3次元のデータを別途符号化してもよいし、3次元データを用いて人物又はオブジェクトを認識或いは追跡した結果に基づいて、受信端末に送信する映像を、複数の端末で撮影した映像から選択、又は、再構成して生成してもよい。

[0318] このようにして、ユーザは、各撮影端末に対応する各映像を任意に選択してシーンを楽しむこともできるし、複数画像又は映像を用いて再構成された3次元データから任意視点の映像を切り出したコンテンツを楽しむこともできる。さらに、映像と同様に音も複数の相異なるアングルから収音され、サーバは、映像に合わせて特定のアングル又は空間からの音を映像と多重化して送信してもよい。

[0319] また、近年ではVirtual Reality (VR) 及びAugmented Reality (AR) など、現実世界と仮想世界とを対応付けたコンテンツも普及してきている。VRの画像の場合、サーバは、右目用及び左目用の視点画像をそれぞれ作成し、Multi-View Coding (MVC) などにより各視点映像間で参照を許容する符号化を行ってもよいし、互いに参照せずに別ストリームとして符号化してもよい。別ストリームの復号時には、ユーザの視点に応じて仮想的な3次元空間が再現されるように互いに同期させて再生するとよい。

[0320] A R の画像の場合には、サーバは、現実空間のカメラ情報に、仮想空間上の仮想物体情報を、3次元的位置又はユーザの視点の動きに基づいて重畳する。復号装置は、仮想物体情報及び3次元データを取得又は保持し、ユーザの視点の動きに応じて2次元画像を生成し、スムーズにつなげることで重畳データを作成してもよい。または、復号装置は仮想物体情報の依頼に加えてユーザの視点の動きをサーバに送信し、サーバは、サーバに保持される3次元データから受信した視点の動きに合わせて重畳データを作成し、重畳データを符号化して復号装置に配信してもよい。なお、重畳データは、RGB以外に透過度を示す α 値を有し、サーバは、3次元データから作成されたオブジェクト以外の部分の α 値が0などに設定し、当該部分が透過する状態で、符号化してもよい。もしくは、サーバは、クロマキーのように所定の値のRGB値を背景に設定し、オブジェクト以外の部分は背景色にしたデータを生成してもよい。

[0321] 同様に配信されたデータの復号処理はクライアントである各端末で行っても、サーバ側で行ってもよいし、互いに分担して行ってもよい。一例として、ある端末が、一旦サーバに受信リクエストを送り、そのリクエストに応じたコンテンツを他の端末で受信し復号処理を行い、ディスプレイを有する装置に復号済みの信号が送信されてもよい。通信可能な端末自体の性能によらず処理を分散して適切なコンテンツを選択することで画質のよいデータを再生することができる。また、他の例として大きなサイズの画像データをTV等で受信しつつ、鑑賞者の個人端末にピクチャが分割されたタイルなど一部の領域が復号されて表示されてもよい。これにより、全体像を共有化しつつ、自身の担当分野又はより詳細に確認したい領域を手元で確認することができる。

[0322] また今後は、屋内外にかかわらず近距離、中距離、又は長距離の無線通信が複数使用可能な状況下で、MPEG-DASHなどの配信システム規格を利用して、接続中の通信に対して適切なデータを切り替えながらシームレスにコンテンツを受信することが予想される。これにより、ユーザは、自身の

端末のみならず屋内外に設置されたディスプレイなどの復号装置又は表示装置を自由に選択しながらリアルタイムで切り替えられる。また、自身の位置情報などに基づいて、復号する端末及び表示する端末を切り替えながら復号を行うことができる。これにより、目的地への移動中に、表示可能なデバイスが埋め込まれた隣の建物の壁面又は地面の一部に地図情報を表示させながら移動することも可能になる。また、符号化データが受信端末から短時間でアクセスできるサーバにキャッシュされている、又は、コンテンツ・デリバリー・サービスにおけるエッジサーバにコピーされている、などの、ネットワーク上での符号化データへのアクセス容易性に基づいて、受信データのビットレートを切り替えることも可能である。

[0323] [スケーラブル符号化]

コンテンツの切り替えに関して、図23に示す、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法を応用して圧縮符号化されたスケーラブルなストリームを用いて説明する。サーバは、個別のストリームとして内容は同じで質の異なるストリームを複数有していても構わないが、図示するようにレイヤに分けて符号化を行うことで実現される時間的／空間的スケーラブルなストリームの特徴を活かして、コンテンツを切り替える構成であってもよい。つまり、復号側が性能という内的要因と通信帯域の状態などの外的要因とに応じてどのレイヤまで復号するかを決定することで、復号側は、低解像度のコンテンツと高解像度のコンテンツとを自由に切り替えて復号できる。例えば移動中にスマートフォンex115で視聴していた映像の続きを、帰宅後にインターネットTV等の機器で視聴したい場合には、当該機器は、同じストリームを異なるレイヤまで復号すればよいので、サーバ側の負担を軽減できる。

[0324] さらに、上記のように、レイヤ毎にピクチャが符号化されており、ベースレイヤの上位にエンハンスメントレイヤが存在するスケーラビリティを実現する構成以外に、エンハンスメントレイヤが画像の統計情報などに基づくメタ情報を含み、復号側が、メタ情報に基づきベースレイヤのピクチャを超解像することで高画質化したコンテンツを生成してもよい。超解像とは、同一

解像度におけるS N比の向上、及び、解像度の拡大のいずれであってもよい。メタ情報は、超解像処理に用いる線形或いは非線形のフィルタ係数を特定するため情報、又は、超解像処理に用いるフィルタ処理、機械学習或いは最小2乗演算におけるパラメータ値を特定する情報などを含む。

[0325] または、画像内のオブジェクトなどの意味合いに応じてピクチャがタイル等に分割されており、復号側が、復号するタイルを選択することで一部の領域だけを復号する構成であってもよい。また、オブジェクトの属性（人物、車、ボールなど）と映像内の位置（同一画像における座標位置など）とをメタ情報として格納することで、復号側は、メタ情報に基づいて所望のオブジェクトの位置を特定し、そのオブジェクトを含むタイルを決定できる。例えば、図24に示すように、メタ情報は、HEVCにおけるSEIメッセージなど画素データとは異なるデータ格納構造を用いて格納される。このメタ情報は、例えば、メインオブジェクトの位置、サイズ、又は色彩などを示す。

[0326] また、ストリーム、シーケンス又はランダムアクセス単位など、複数のピクチャから構成される単位でメタ情報が格納されてもよい。これにより、復号側は、特定人物が映像内に出現する時刻などが取得でき、ピクチャ単位の情報と合わせることで、オブジェクトが存在するピクチャ、及び、ピクチャ内でのオブジェクトの位置を特定できる。

[0327] [Webページの最適化]

図25は、コンピュータex111等におけるwebページの表示画面例を示す図である。図26は、スマートフォンex115等におけるwebページの表示画面例を示す図である。図25及び図26に示すようにwebページが、画像コンテンツへのリンクであるリンク画像を複数含む場合があり、閲覧するデバイスによってその見え方は異なる。画面上に複数のリンク画像が見える場合には、ユーザが明示的にリンク画像を選択するまで、又は画面の中央付近にリンク画像が近付く或いはリンク画像の全体が画面内に入るまでは、表示装置（復号装置）は、リンク画像として各コンテンツが有する静止画又は1ピクチャを表示したり、複数の静止画又は1ピクチャ等でg i

f アニメのような映像を表示したり、ベースレイヤのみ受信して映像を復号及び表示したりする。

[0328] ユーザによりリンク画像が選択された場合、表示装置は、ベースレイヤを最優先にして復号する。なお、webページを構成するHTMLにスケーラブルなコンテンツであることを示す情報があれば、表示装置は、エンハンスメントレイヤまで復号してもよい。また、リアルタイム性を担保するために、選択される前又は通信帯域が非常に厳しい場合には、表示装置は、前方参照のピクチャ（Iピクチャ、Pピクチャ、前方参照のみのBピクチャ）のみを復号及び表示することで、先頭ピクチャの復号時刻と表示時刻との間の遅延（コンテンツの復号開始から表示開始までの遅延）を低減できる。また、表示装置は、ピクチャの参照関係を敢えて無視して全てのBピクチャ及びPピクチャを前方参照にして粗く復号し、時間が経ち受信したピクチャが増えるにつれて正常の復号を行ってもよい。

[0329] [自動走行]

また、車の自動走行又は走行支援のため2次元又は3次元の地図情報などの静止画又は映像データを送受信する場合、受信端末は、1以上のレイヤに属する画像データに加えて、メタ情報として天候又は工事の情報なども受信し、これらに対応付けて復号してもよい。なお、メタ情報は、レイヤに属してもよいし、単に画像データと多重化されてもよい。

[0330] この場合、受信端末を含む車、ドローン又は飛行機などが移動するため、受信端末は、当該受信端末の位置情報を受信要求時に送信することで、基地局ex106～ex110を切り替えながらシームレスな受信及び復号を実現できる。また、受信端末は、ユーザの選択、ユーザの状況又は通信帯域の状態に応じて、メタ情報をどの程度受信するか、又は地図情報をどの程度更新していくかを動的に切り替えることが可能になる。

[0331] 以上のようにして、コンテンツ供給システムex100では、ユーザが送信した符号化された情報をリアルタイムでクライアントが受信して復号し、再生することができる。

[0332] [個人コンテンツの配信]

また、コンテンツ供給システム $e \times 100$ では、映像配信業者による高画質で長時間のコンテンツのみならず、個人による低画質で短時間のコンテンツのユニキャスト、又はマルチキャスト配信が可能である。また、このような個人のコンテンツは今後も増加していくと考えられる。個人コンテンツをより優れたコンテンツにするために、サーバは、編集処理を行ってから符号化処理を行ってもよい。これは例えば、以下のような構成で実現できる。

[0333] 撮影時にリアルタイム又は蓄積して撮影後に、サーバは、原画又は符号化済みデータから撮影エラー、シーン探索、意味の解析、及びオブジェクト検出などの認識処理を行う。そして、サーバは、認識結果に基いて手動又は自動で、ピントずれ又は手ブレなどを補正したり、明度が他のピクチャに比べて低い又は焦点が合っていないシーンなどの重要性の低いシーンを削除したり、オブジェクトのエッジを強調したり、色合いを変化させるなどの編集を行う。サーバは、編集結果に基いて編集後のデータを符号化する。また撮影時刻が長すぎると視聴率が下がることも知られており、サーバは、撮影時間に応じて特定の時間範囲内のコンテンツになるように上記のように重要性が低いシーンのみならず動きが少ないシーンなどを、画像処理結果に基き自動でクリップしてもよい。または、サーバは、シーンの意味解析の結果に基いてダイジェストを生成して符号化してもよい。

[0334] なお、個人コンテンツには、そのままでは著作権、著作者人格権、又は肖像権等の侵害となるものが写り込んでいるケースもあり、共有する範囲が意図した範囲を超えてしまうなど個人にとって不都合な場合もある。よって、例えば、サーバは、画面の周辺部の人の顔、又は家の中などを敢えて焦点が合わない画像に変更して符号化してもよい。また、サーバは、符号化対象画像内に、予め登録した人物とは異なる人物の顔が映っているかどうかを認識し、映っている場合には、顔の部分にモザイクをかけるなどの処理を行ってもよい。または、符号化の前処理又は後処理として、著作権などの観点からユーザが画像を加工したい人物又は背景領域を指定し、サーバは、指定され

た領域を別の映像に置き換える、又は焦点をぼかすなどの処理を行うことも可能である。人物であれば、動画像において人物をトラッキングしながら、顔の部分の映像を置き換えることができる。

[0335] また、データ量の小さい個人コンテンツの視聴はリアルタイム性の要求が強いので、帯域幅にもよるが、復号装置は、まずベースレイヤを最優先で受信して復号及び再生を行う。復号装置は、この間にエンハンスメントレイヤを受信し、再生がループされる場合など2回以上再生される場合に、エンハンスメントレイヤも含めて高画質の映像を再生してもよい。このようにスケーラブルな符号化が行われているストリームであれば、未選択時又は見始めた段階では粗い動画だが、徐々にストリームがスマートになり画像がよくなるような体験を提供することができる。スケーラブル符号化以外にも、1回目に再生される粗いストリームと、1回目の動画を参照して符号化される2回目のストリームとが1つのストリームとして構成されていても同様の体験を提供できる。

[0336] [その他の使用例]

また、これらの符号化又は復号処理は、一般的に各端末が有するLSI $\times 500$ において処理される。LSI $\times 500$ は、ワンチップであっても複数チップからなる構成であってもよい。なお、動画像符号化又は復号用のソフトウェアをコンピュータ $\times 111$ 等で読み取り可能な何らかの記録メディア（CD-ROM、フレキシブルディスク、又はハードディスクなど）に組み込み、そのソフトウェアを用いて符号化又は復号処理を行ってもよい。さらに、スマートフォン $\times 115$ がカメラ付きである場合には、そのカメラで取得した動画データを送信してもよい。このときの動画データはスマートフォン $\times 115$ が有するLSI $\times 500$ で符号化処理されたデータである。

[0337] なお、LSI $\times 500$ は、アプリケーションソフトをダウンロードしてアクティベートする構成であってもよい。この場合、端末は、まず、当該端末がコンテンツの符号化方式に対応しているか、又は、特定サービスの実行

能力を有するかを判定する。端末がコンテンツの符号化方式に対応していない場合、又は、特定サービスの実行能力を有さない場合、端末は、コーデック又はアプリケーションソフトをダウンロードし、その後、コンテンツ取得及び再生する。

[0338] また、インターネット $e \times 101$ を介したコンテンツ供給システム $e \times 100$ に限らず、デジタル放送用システムにも上記各実施の形態の少なくとも動画像符号化装置（画像符号化装置）又は動画像復号化装置（画像復号装置）のいずれかを組み込むことができる。衛星などを利用して放送用の電波に映像と音が多重化された多重化データを載せて送受信するため、コンテンツ供給システム $e \times 100$ のユニキャストがし易い構成に対してマルチキャスト向きであるという違いがあるが符号化処理及び復号処理に関しては同様の応用が可能である。

[0339] [ハードウェア構成]

図27は、スマートフォン $e \times 115$ を示す図である。また、図28は、スマートフォン $e \times 115$ の構成例を示す図である。スマートフォン $e \times 115$ は、基地局 $e \times 110$ との間で電波を送受信するためのアンテナ $e \times 450$ と、映像及び静止画を撮ることが可能なカメラ部 $e \times 465$ と、カメラ部 $e \times 465$ で撮像した映像、及びアンテナ $e \times 450$ で受信した映像等が復号されたデータを表示する表示部 $e \times 458$ とを備える。スマートフォン $e \times 115$ は、さらに、タッチパネル等である操作部 $e \times 466$ と、音声又は音響を出力するためのスピーカ等である音声出力部 $e \times 457$ と、音声を入力するためのマイク等である音声入力部 $e \times 456$ と、撮影した映像或いは静止画、録音した音声、受信した映像或いは静止画、メール等の符号化されたデータ、又は、復号化されたデータを保存可能なメモリ部 $e \times 467$ と、ユーザを特定し、ネットワークをはじめ各種データへのアクセスの認証をするためのSIM $e \times 468$ とのインタフェース部であるスロット部 $e \times 464$ とを備える。なお、メモリ部 $e \times 467$ の代わりに外付けメモリが用いられてもよい。

- [0340] また、表示部 e x 4 5 8 及び操作部 e x 4 6 6 等を統括的に制御する主制御部 e x 4 6 0 と、電源回路部 e x 4 6 1、操作入力制御部 e x 4 6 2、映像信号処理部 e x 4 5 5、カメラインタフェース部 e x 4 6 3、ディスプレイ制御部 e x 4 5 9、変調／復調部 e x 4 5 2、多重／分離部 e x 4 5 3、音声信号処理部 e x 4 5 4、スロット部 e x 4 6 4、及びメモリ部 e x 4 6 7 とがバス e x 4 7 0 を介して接続されている。
- [0341] 電源回路部 e x 4 6 1 は、ユーザの操作により電源キーがオン状態にされると、バッテリーパックから各部に対して電力を供給することによりスマートフォン e x 1 1 5 を動作可能な状態に起動する。
- [0342] スマートフォン e x 1 1 5 は、CPU、ROM 及び RAM 等を有する主制御部 e x 4 6 0 の制御に基づいて、通話及データ通信等の処理を行う。通話時は、音声入力部 e x 4 5 6 で収音した音声信号を音声信号処理部 e x 4 5 4 でデジタル音声信号に変換し、これを変調／復調部 e x 4 5 2 でスペクトラム拡散処理し、送信／受信部 e x 4 5 1 でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施した後にアンテナ e x 4 5 0 を介して送信する。また受信データを増幅して周波数変換処理及びアナログデジタル変換処理を施し、変調／復調部 e x 4 5 2 でスペクトラム逆拡散処理し、音声信号処理部 e x 4 5 4 でアナログ音声信号に変換した後、これを音声出力部 e x 4 5 7 から出力する。データ通信モード時は、本体部の操作部 e x 4 6 6 等の操作によってテキスト、静止画、又は映像データが操作入力制御部 e x 4 6 2 を介して主制御部 e x 4 6 0 に送出され、同様に送受信処理が行われる。データ通信モード時に映像、静止画、又は映像と音声を送信する場合、映像信号処理部 e x 4 5 5 は、メモリ部 e x 4 6 7 に保存されている映像信号又はカメラ部 e x 4 6 5 から入力された映像信号を上記各実施の形態で示した動画像符号化方法によって圧縮符号化し、符号化された映像データを多重／分離部 e x 4 5 3 に送出する。また、音声信号処理部 e x 4 5 4 は、映像又は静止画等をカメラ部 e x 4 6 5 で撮像中に音声入力部 e x 4 5 6 で収音した音声信号を符号化し、符号化された音声データを多重／分離部 e x 4 5 3 に送出す

る。多重／分離部 e x 4 5 3 は、符号化済み映像データと符号化済み音声データを所定の方式で多重化し、変調／復調部（変調／復調回路部） e x 4 5 2、及び送信／受信部 e x 4 5 1 で変調処理及び変換処理を施してアンテナ e x 4 5 0 を介して送信する。

[0343] 電子メール又はチャットに添付された映像、又はウェブページ等にリンクされた映像を受信した場合、アンテナ e x 4 5 0 を介して受信された多重化データを復号するために、多重／分離部 e x 4 5 3 は、多重化データを分離することにより、多重化データを映像データのビットストリームと音声データのビットストリームとに分け、同期バス e x 4 7 0 を介して符号化された映像データを映像信号処理部 e x 4 5 5 に供給するとともに、符号化された音声データを音声信号処理部 e x 4 5 4 に供給する。映像信号処理部 e x 4 5 5 は、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法に対応した動画像復号化方法によって映像信号を復号し、ディスプレイ制御部 e x 4 5 9 を介して表示部 e x 4 5 8 から、リンクされた動画像ファイルに含まれる映像又は静止画が表示される。また音声信号処理部 e x 4 5 4 は、音声信号を復号し、音声出力部 e x 4 5 7 から音声が出力される。なおリアルタイムストリーミングが普及しているため、ユーザの状況によっては音声の再生が社会的にふさわしくない場も起こりえる。そのため、初期値としては、音声信号は再生せず映像データのみを再生する構成の方が望ましい。ユーザが映像データをクリックするなど操作を行った場合にのみ音声同期して再生してもよい。

[0344] またここではスマートフォン e x 1 1 5 を例に説明したが、端末としては符号化器及び復号化器を両方持つ送受信型端末の他に、符号化器のみを有する送信端末、及び、復号化器のみを有する受信端末という3通りの実装形式が考えられる。さらに、デジタル放送用システムにおいて、映像データに音声データなどが多重化された多重化データを受信又は送信するとして説明したが、多重化データには、音声データ以外に映像に関連する文字データなどが多重化されてもよいし、多重化データではなく映像データ自体が受信又は送信されてもよい。

[0345] なお、CPUを含む主制御部 100 が符号化又は復号処理を制御するとして説明したが、端末はGPUを備えることも多い。よって、CPUとGPUで共通化されたメモリ、又は共通に使用できるようにアドレスが管理されているメモリにより、GPUの性能を活かして広い領域を一括して処理する構成でもよい。これにより符号化時間を短縮でき、リアルタイム性を確保し、低遅延を実現できる。特に動き探索、デブロックフィルタ、SAO (Sample Adaptive Offset)、及び変換・量子化の処理を、CPUではなく、GPUでピクチャなどの単位で一括して行うと効率的である。

[0346] 本態様を本開示における他の態様の少なくとも一部と組み合わせて実施してもよい。また、本態様のフローチャートに記載の一部の処理、装置の一部の構成、シンタックスの一部などを他の態様と組み合わせて実施してもよい。

産業上の利用可能性

[0347] 本開示は、例えば、テレビジョン受像機、デジタルビデオレコーダー、カーナビゲーション、携帯電話、デジタルカメラ、デジタルビデオカメラ、テレビ会議システム、又は、電子ミラー等に利用可能である。

符号の説明

- [0348]
- 100 符号化装置
 - 102 分割部
 - 104 減算部
 - 106 変換部
 - 108 量子化部
 - 110 エントロピー符号化部
 - 112、204 逆量子化部
 - 114、206 逆変換部
 - 116、208 加算部
 - 118、210 ブロックメモリ

1 2 0、2 1 2 ループフィルタ部
1 2 2、2 1 4 フレームメモリ
1 2 4、2 1 6 イントラ予測部
1 2 6、2 1 8 インター予測部
1 2 8、2 2 0 予測制御部
1 6 0、2 6 0 回路
1 6 2、2 6 2 メモリ
2 0 0 復号装置
2 0 2 エントロピー復号部

請求の範囲

- [請求項1] 回路と、
メモリとを備え、
前記回路は、前記メモリを用いて、
動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、
選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、
導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測符号化し、
前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、
前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する
符号化装置。
- [請求項2] 前記複数の第1モードに含まれる、前記第2モードと異なる第3モードが選択された場合、残差係数がある場合は前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化し、残差係数がない場合は前記スキップモードで前記対象ブロックを符号化する
請求項1記載の符号化装置。
- [請求項3] 前記第2モードは、前記対象ブロックの周辺の符号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモードである
請求項1又は2記載の符号化装置。
- [請求項4] 前記第3モードは、F R U Cモード又はマージモードである
請求項2記載の符号化装置。
- [請求項5] 前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、
前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化した場合、残差

係数が有るか無いかを示す情報を符号化する

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項6]

前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、

前記対象ブロックに対して、前記対象ブロックの周辺の符号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択し、

前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、前記残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項7]

前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、

前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を符号化する

請求項 6 記載の符号化装置。

[請求項8]

回路と、

メモリとを備え、

前記回路は、前記メモリを用いて、

動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、

導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測復号化し、

前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第 1 モードを含み、

前記複数の第 1 モードに含まれる第 2 モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する

復号装置。

[請求項9] 前記複数の第1モードに含まれる、前記第2モードと異なる第3モードが選択された場合、残差係数が有る場合は前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化し、残差係数がない場合は前記スキップモードで前記対象ブロックを復号化する

請求項8記載の復号装置。

[請求項10] 前記第2モードは、前記対象ブロックの周辺の復号化済みブロックからアフィン変換に対応した動きベクトルの予測を行うモードである

請求項8又は9記載の復号装置。

[請求項11] 前記第3モードは、FRUCモード又はマージモードである

請求項9記載の復号装置。

[請求項12] 前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、

前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化した場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化する

請求項8～11のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項13] 前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、

前記対象ブロックに対して、前記対象ブロックの周辺の復号化済みブロックの輝度値から予測した補正值を用いて予測画像の輝度平均値の補正を行う輝度補正処理を行うか否かを選択し、

前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、前記残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する

請求項8～11のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項14] 前記回路は、前記メモリを用いて、さらに、

前記対象ブロックに対して前記輝度補正処理を行う場合、残差係数が有るか無いかを示す情報を復号化する

請求項13記載の復号装置。

[請求項15] 動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、

選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、

導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測符号化し、

前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームに符号化することなく、対象ブロックの周辺の符号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、

前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを符号化する

符号化方法。

[請求項16]

動きベクトルを導出する複数のモードから一つのモードを選択し、選択したモードで対象ブロックのための動きベクトルを導出し、

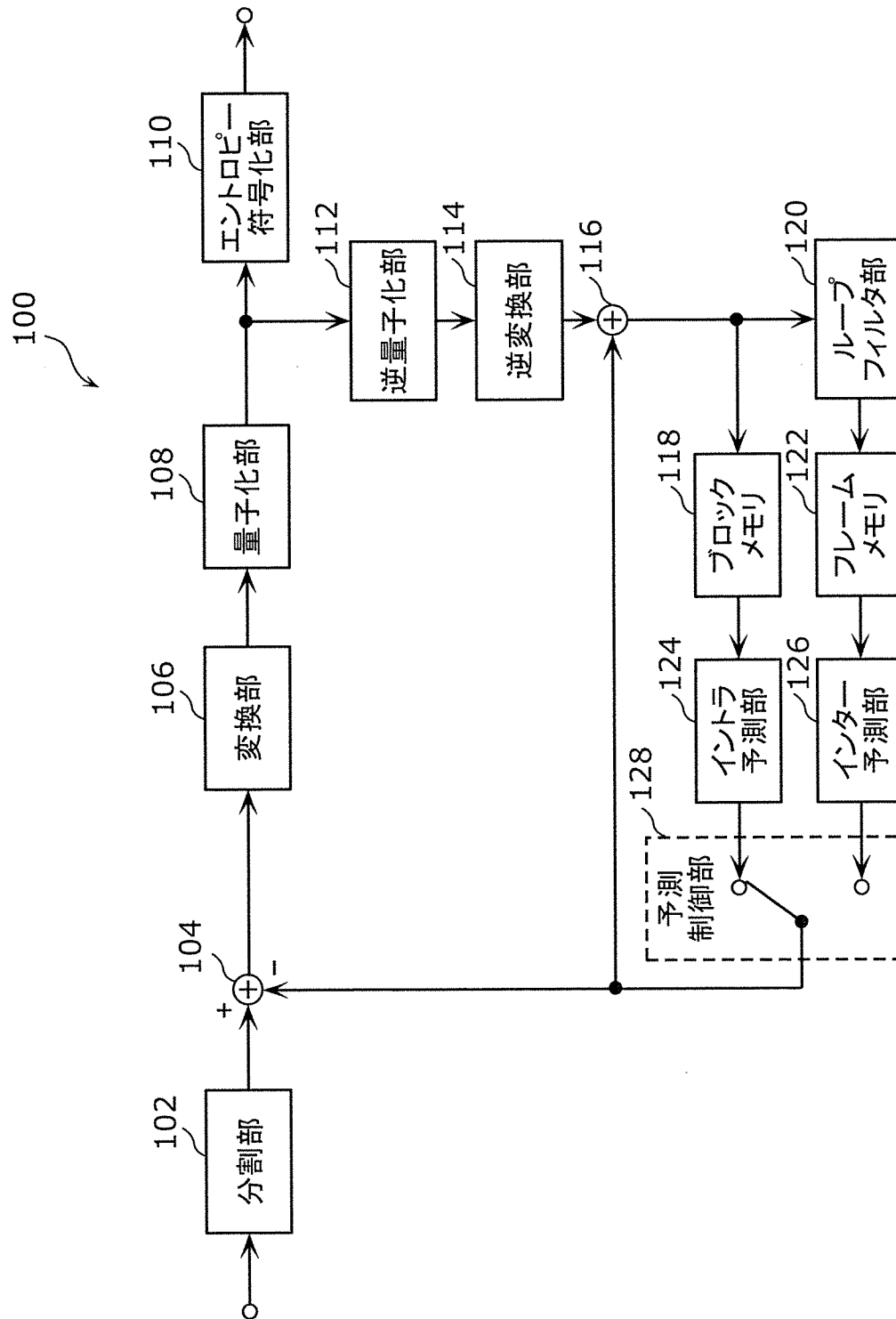
導出された前記動きベクトルを用いて、スキップモード、及び前記スキップモードとは異なる非スキップモードの一方により、前記対象ブロックをインター予測復号化し、

前記複数のモードは、動きベクトルを示す情報をストリームから復号化することなく、対象ブロックの周辺の復号化済みブロックから前記対象ブロックの動きベクトルを予測する複数の第1モードを含み、

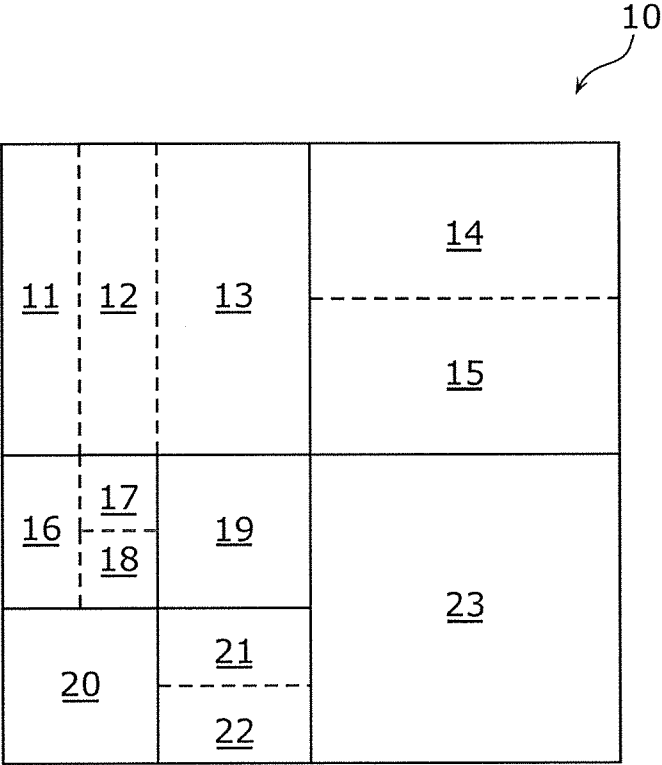
前記複数の第1モードに含まれる第2モードが選択された場合、残差係数の有無に関わらず前記非スキップモードで前記対象ブロックを復号化する

復号方法。

[図1]



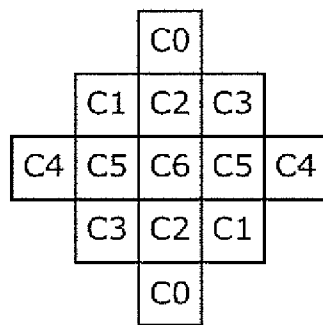
[図2]



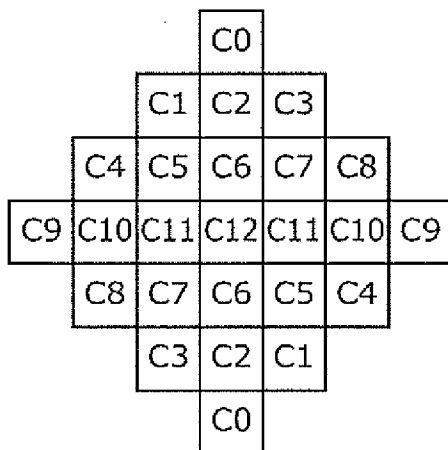
[図3]

変換タイプ	基底関数 $T_i(j)$, $i, j=0, 1, \dots, N-1$
DCT-II	$T_i(j) = \omega_0 \cdot \sqrt{\frac{2}{N}} \cdot \cos\left(\frac{\pi \cdot i \cdot (2j + 1)}{2N}\right)$ $\text{where } \omega_0 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & i = 0 \\ 1 & i \neq 0 \end{cases}$
DCT-V	$T_i(j) = \omega_0 \cdot \omega_1 \cdot \sqrt{\frac{2}{2N-1}} \cdot \cos\left(\frac{2\pi \cdot i \cdot j}{2N-1}\right)$ $\text{where } \omega_0 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & i = 0 \\ 1 & i \neq 0 \end{cases}, \omega_1 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & j = 0 \\ 1 & j \neq 0 \end{cases}$
DCT-VIII	$T_i(j) = \sqrt{\frac{4}{2N+1}} \cdot \cos\left(\frac{\pi \cdot (2i+1) \cdot (2j+1)}{4N+2}\right)$
DST-I	$T_i(j) = \sqrt{\frac{2}{N+1}} \cdot \sin\left(\frac{\pi \cdot (i+1) \cdot (j+1)}{N+1}\right)$
DST-VII	$T_i(j) = \sqrt{\frac{4}{2N+1}} \cdot \sin\left(\frac{\pi \cdot (2i+1) \cdot (j+1)}{2N+1}\right)$

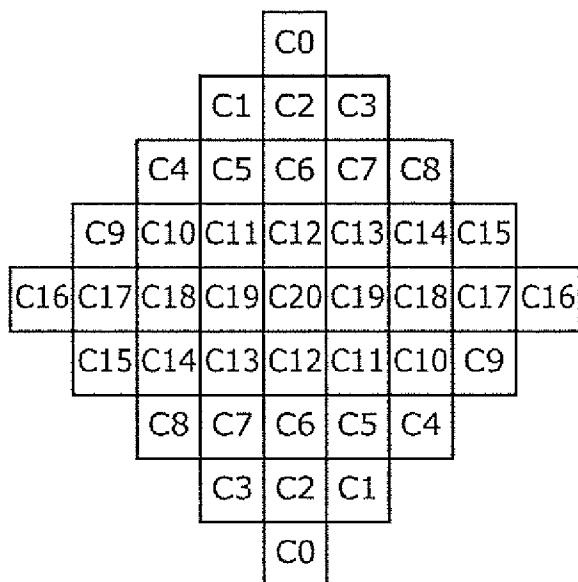
[図4A]



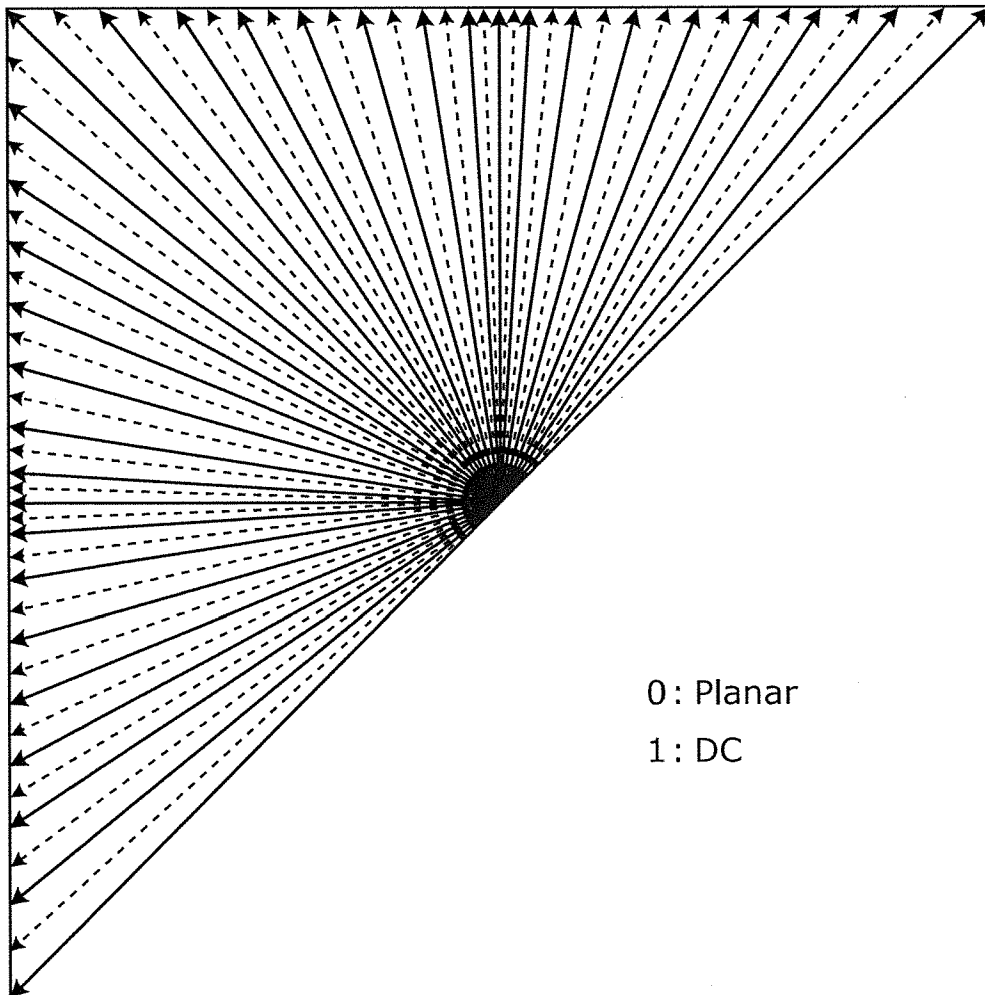
[図4B]



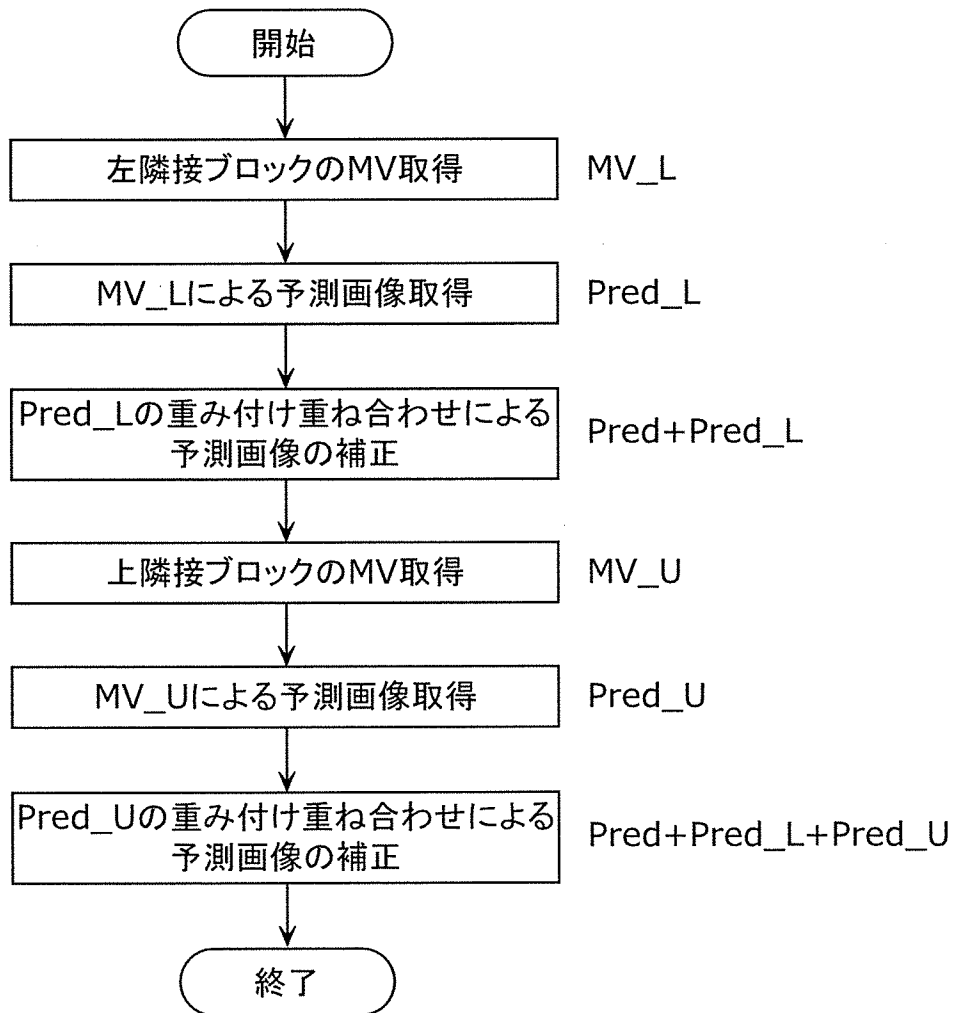
[図4C]



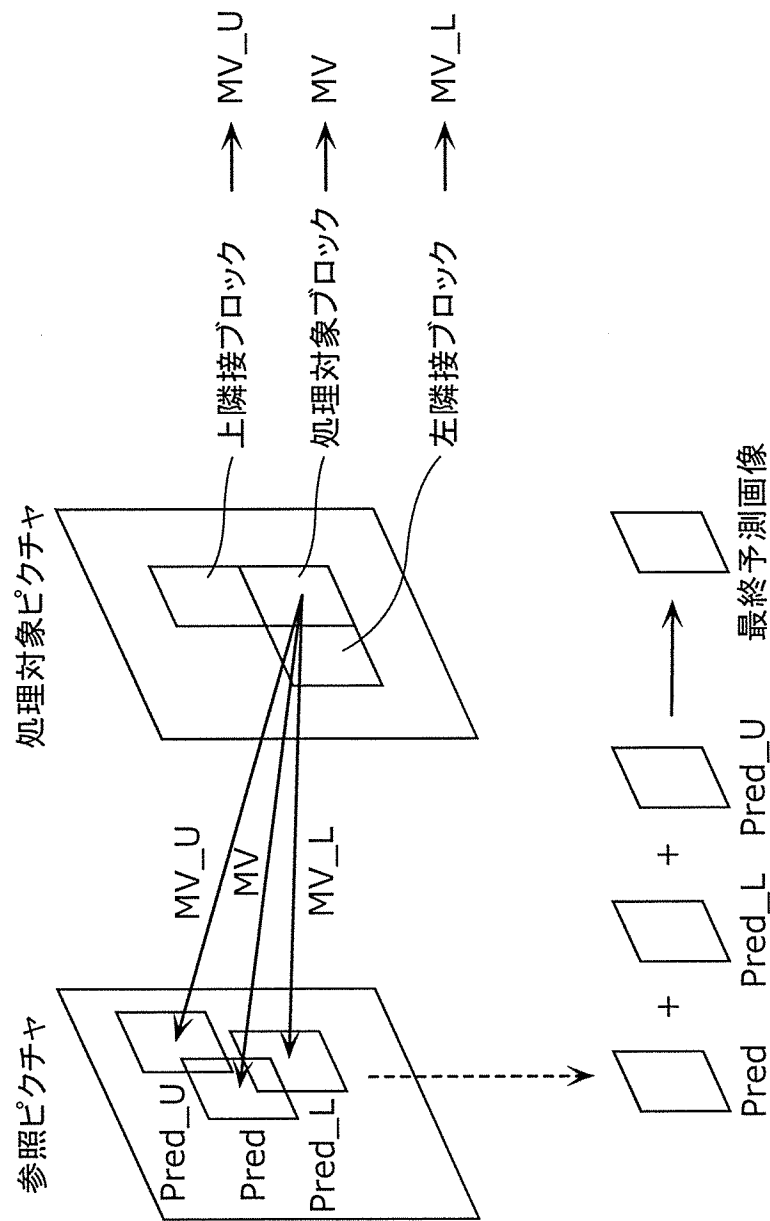
[図5A]



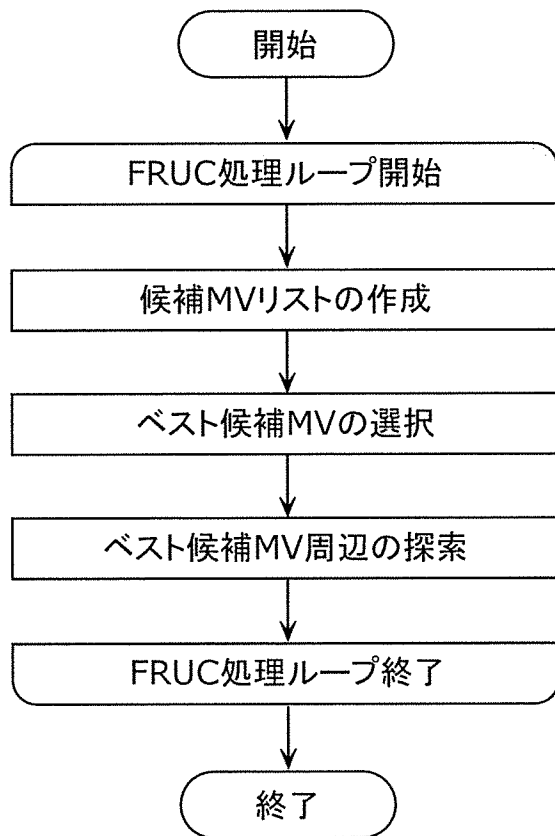
[図5B]



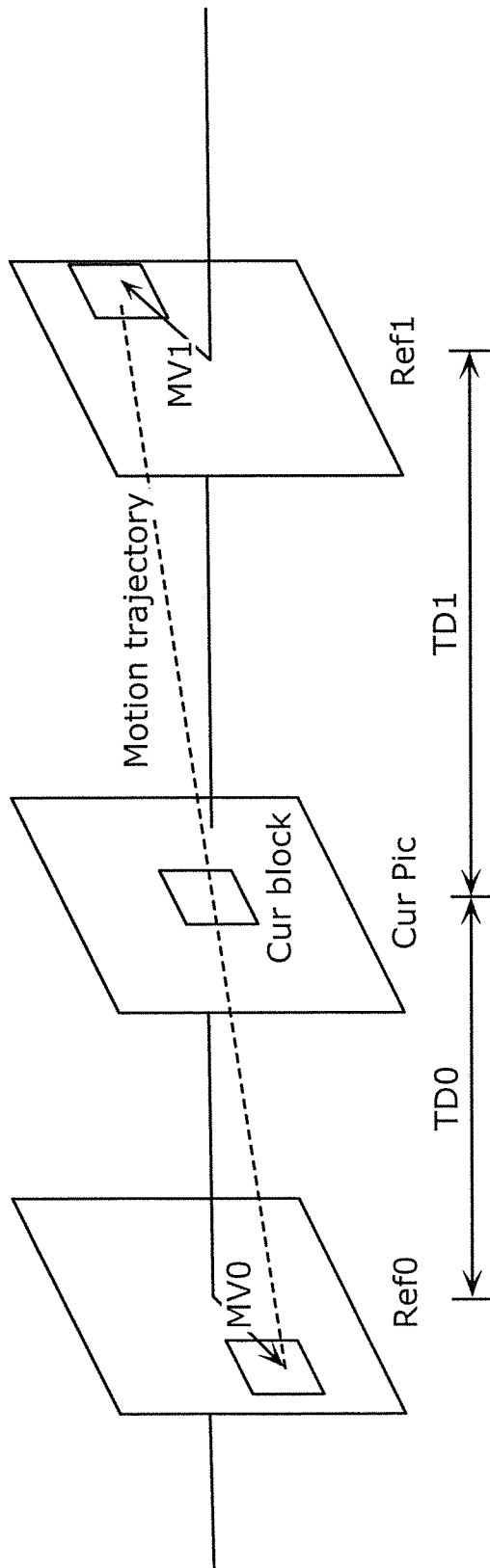
[図5C]



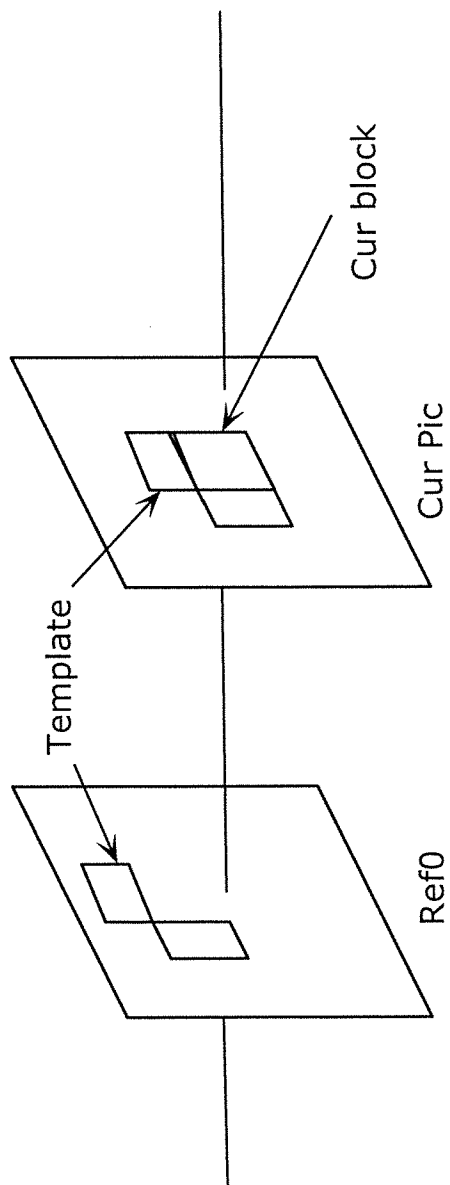
[図5D]



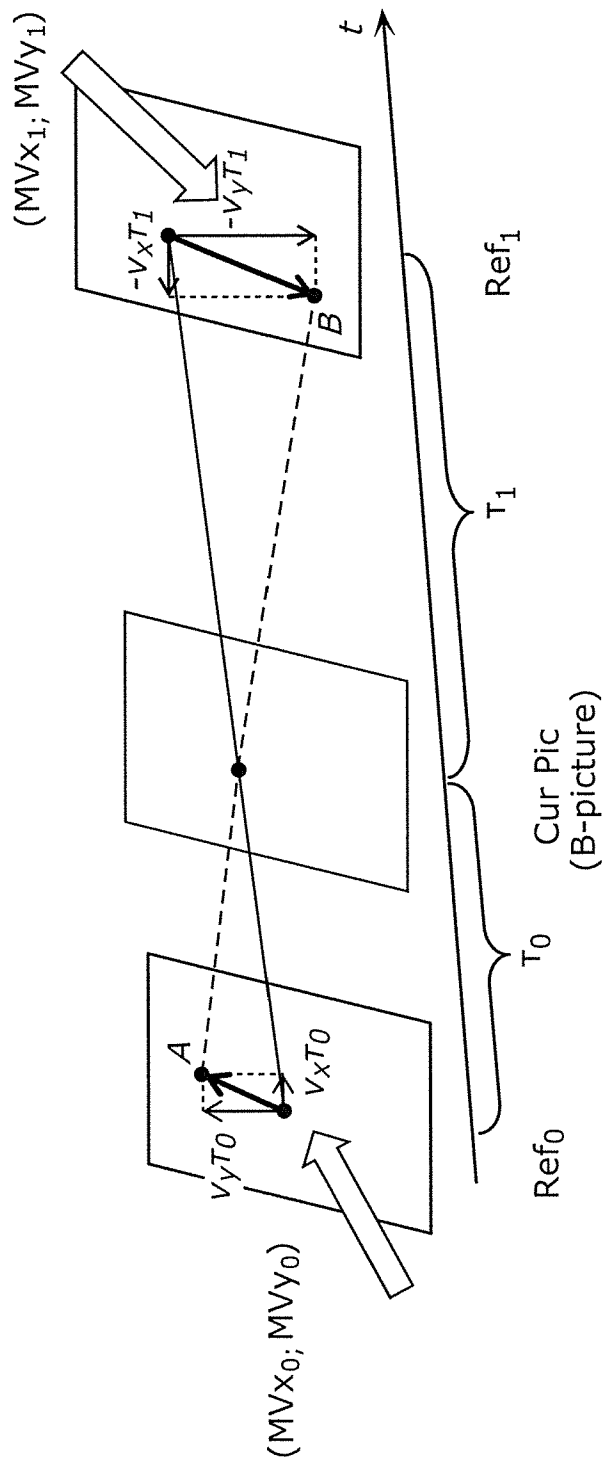
[図6]



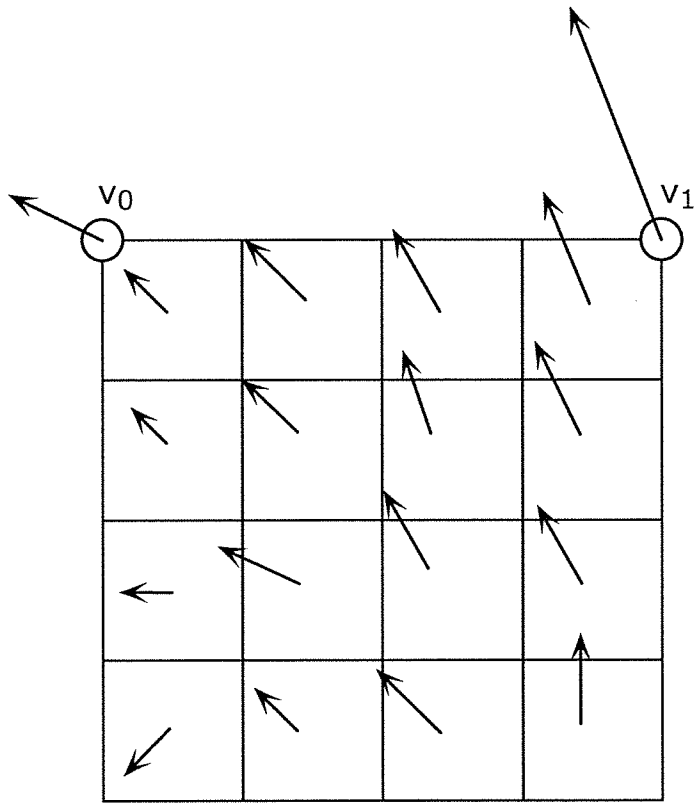
[図7]



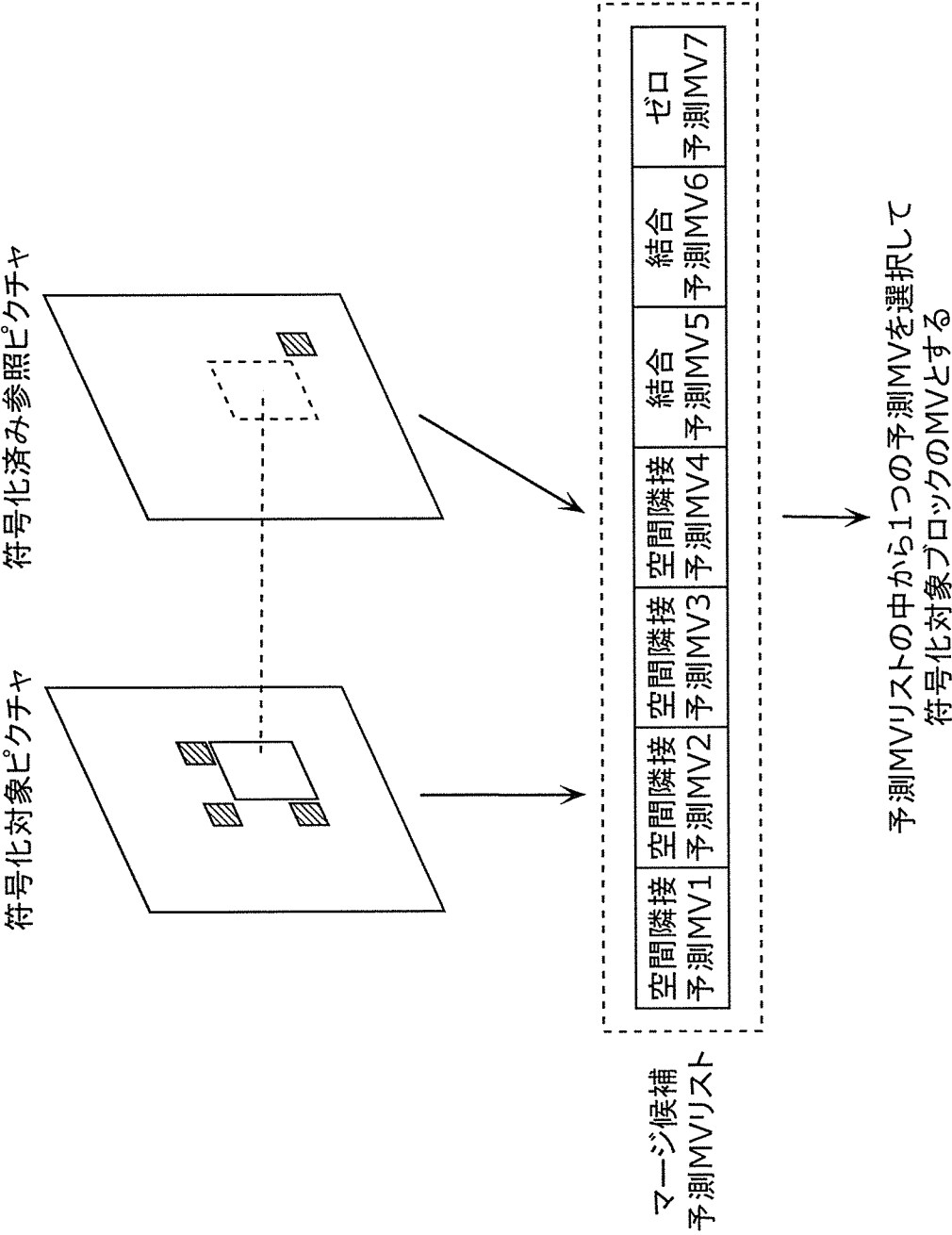
[図8]



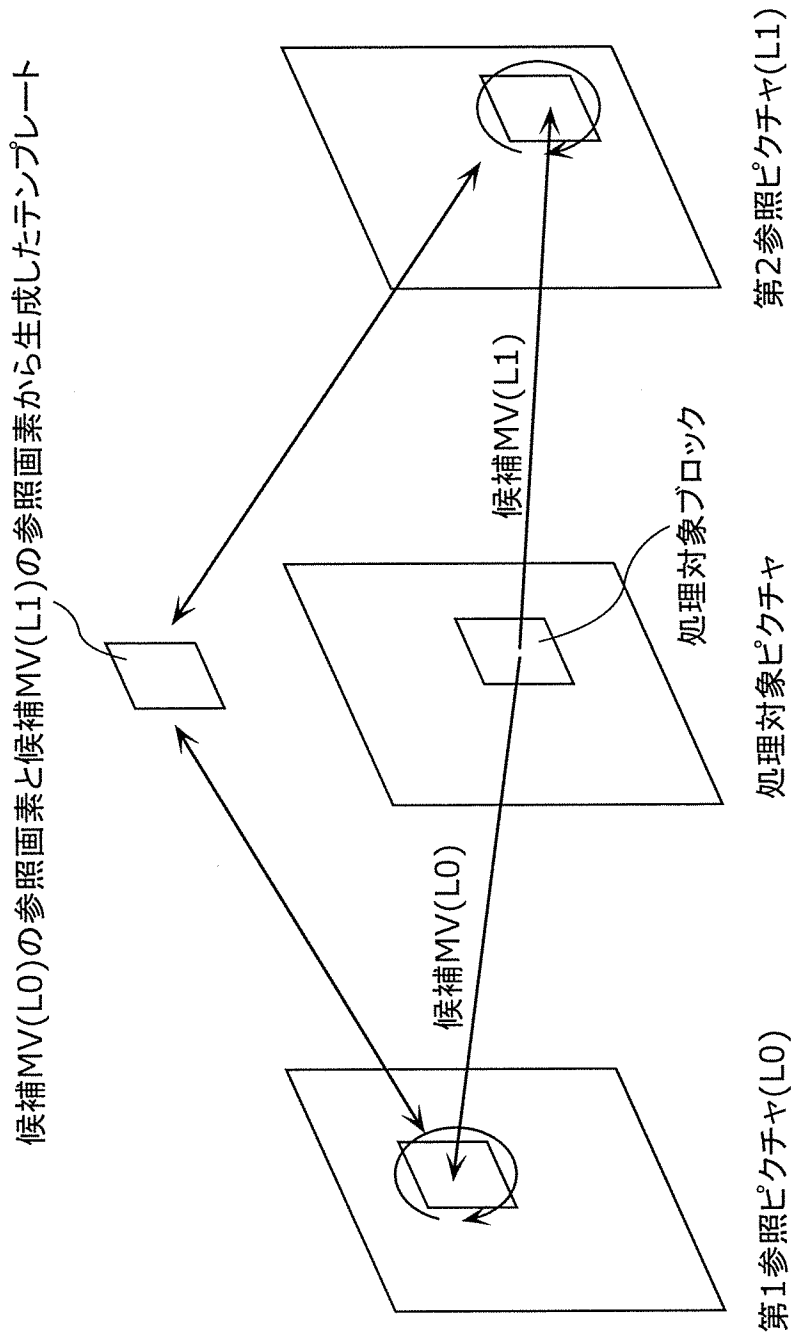
[図9A]



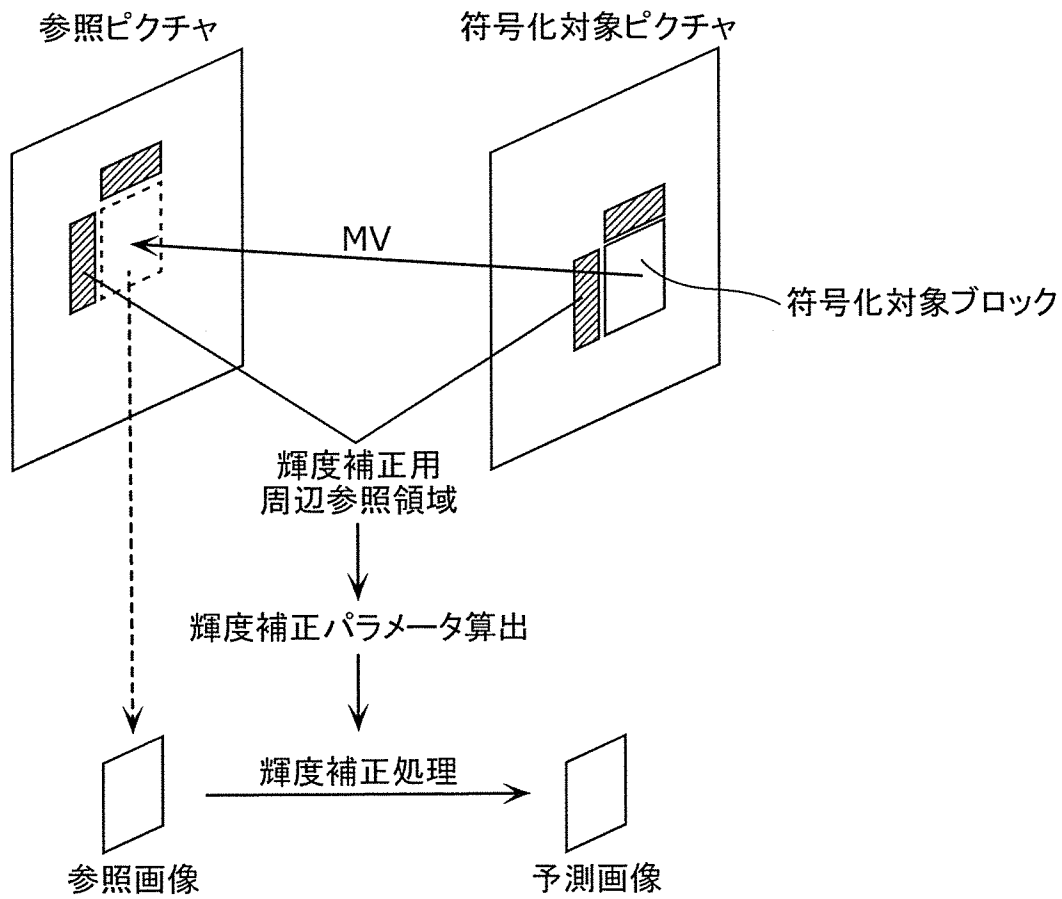
[図9B]



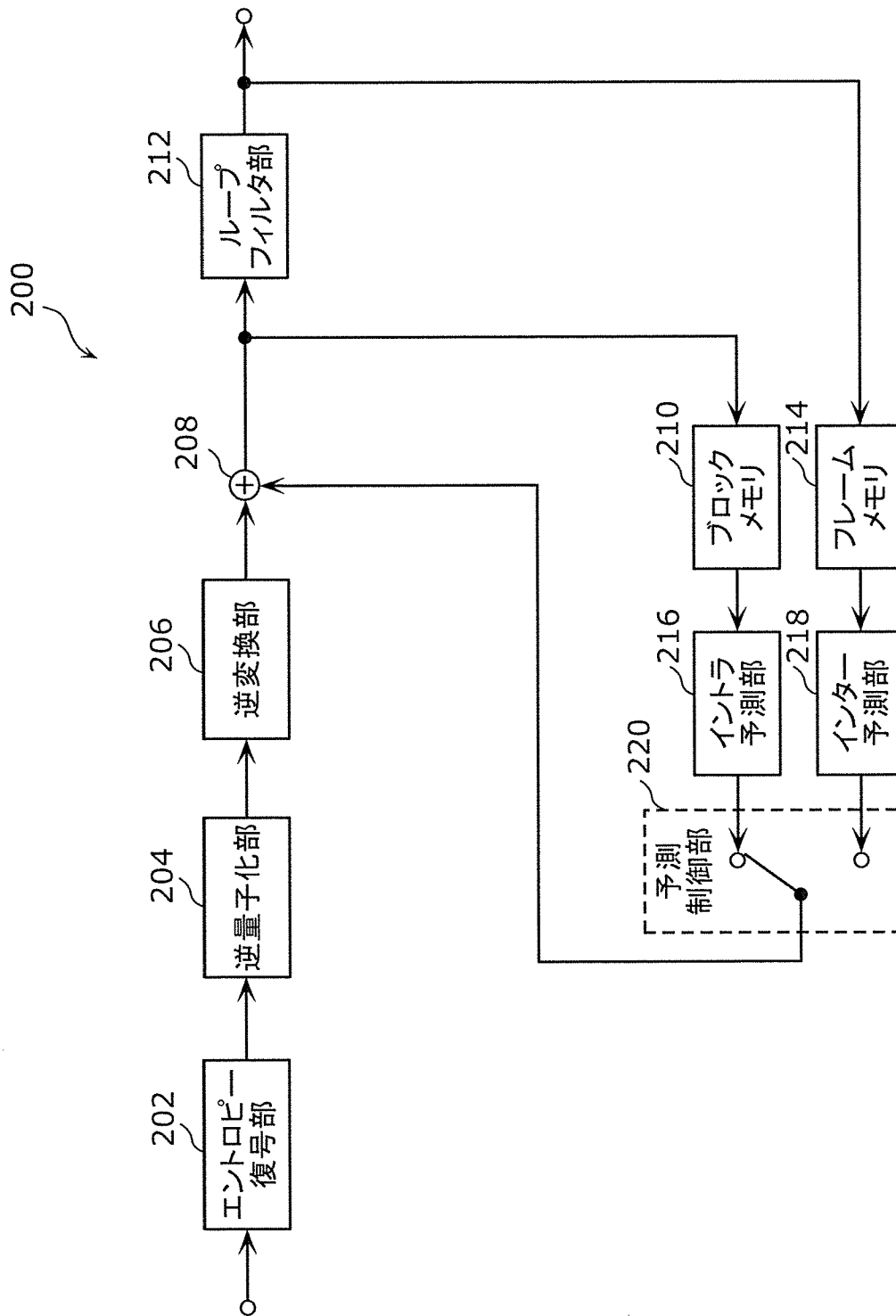
[図9C]



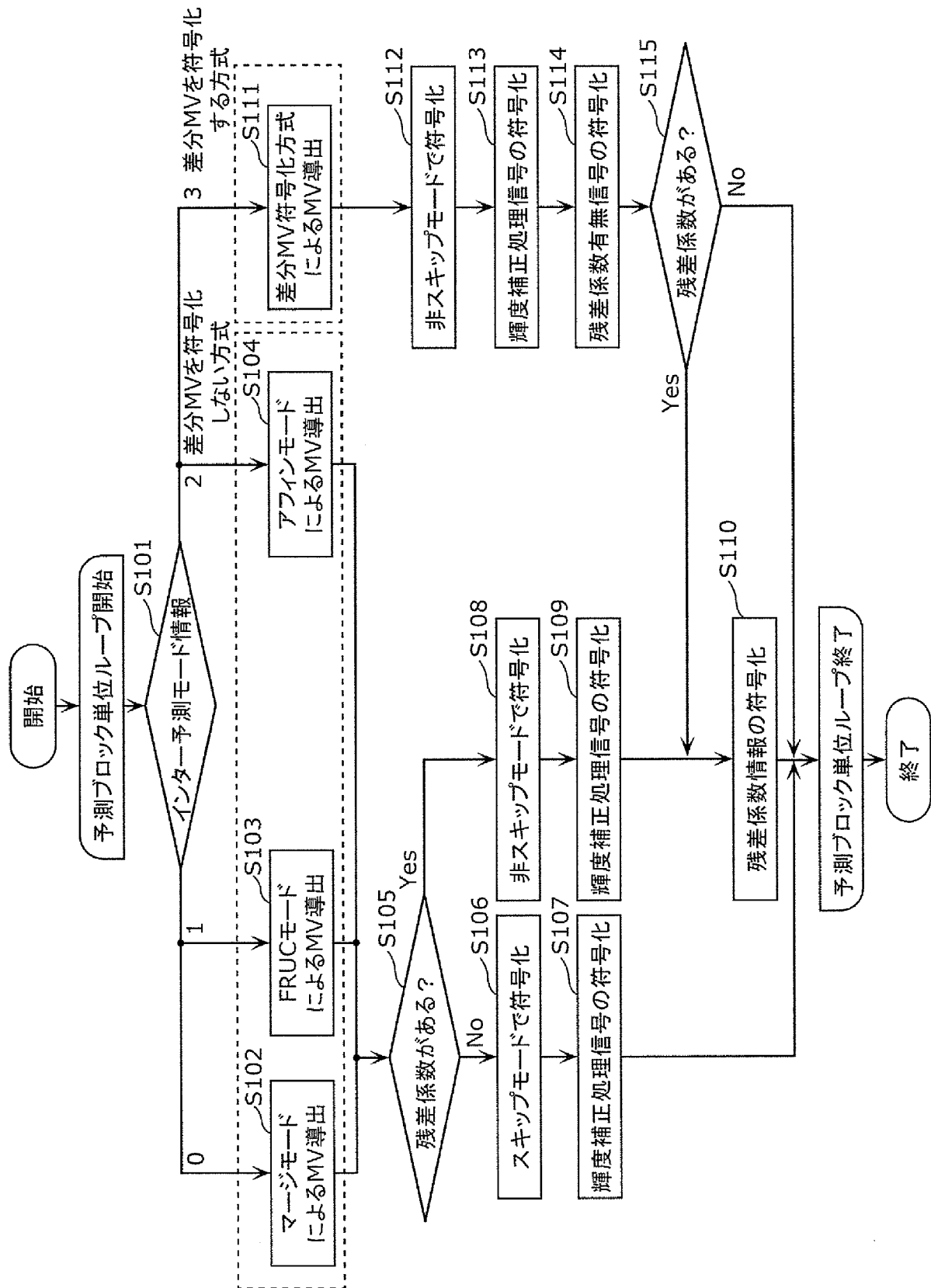
[図9D]



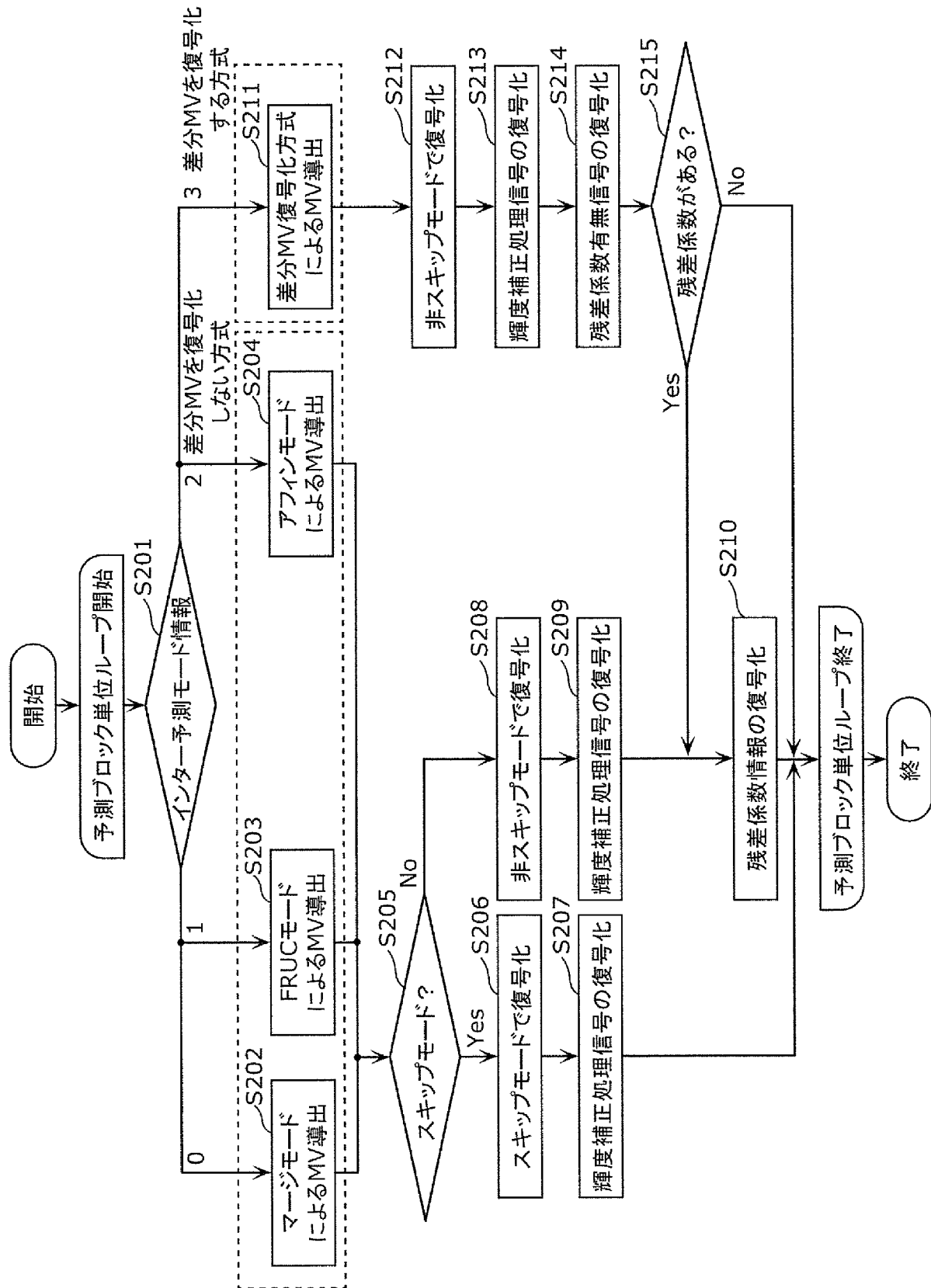
[図10]



[図11]



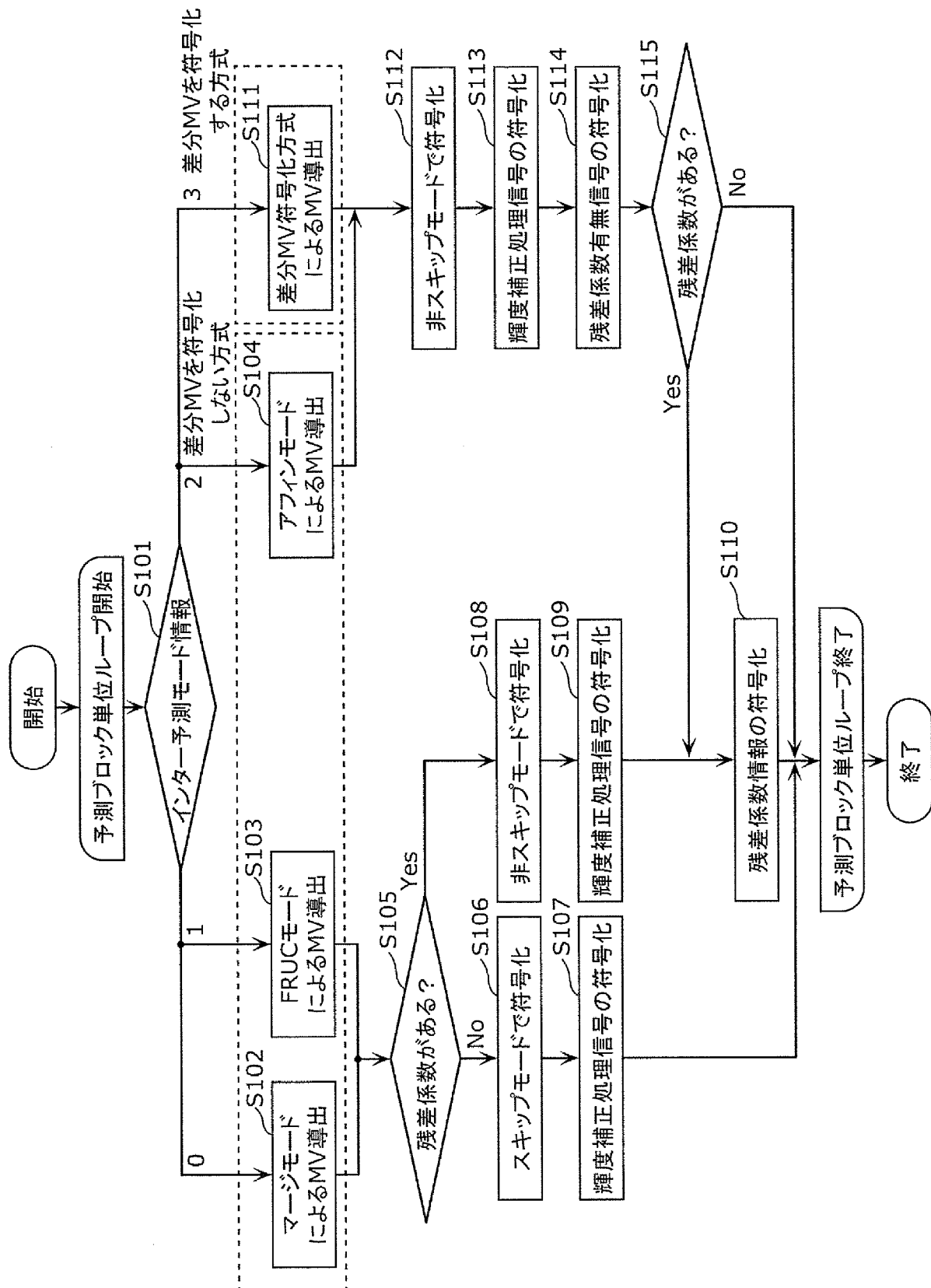
[図12]



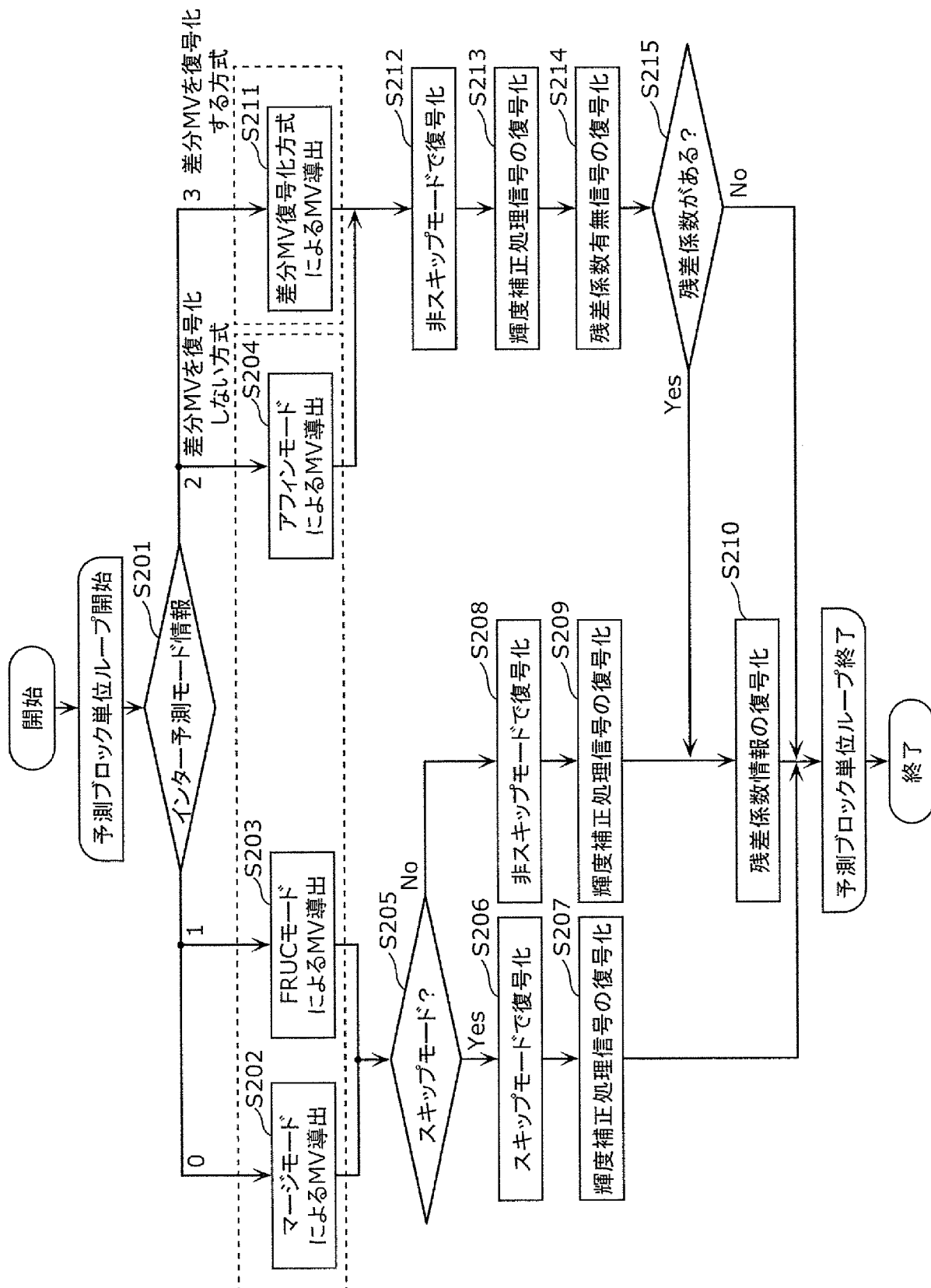
[図13]

シンタックス	シンタックス説明		
Inter pred() {			
skip_flag;			
if(skip_flag) {	スキップモード		
fruc_mode;			FRUC モードのスキップモード
if(! fruc_mode) {			
affine_flag;			アフィンモードのスキップモード
if(! affine_flag) {			
merge_idx;			マージモードのスキップモード
}			
}			
lic_flag;			予測画像の輝度補正処理
}	↓		
else {	非スキップモード		
merge_flag;			
if(merge_flag) {		差分 MV を符号化しない方式	
fruc_mode;			FRUC モードの非スキップモード
if(! fruc_mode) {			
affine_flag;			アフィンモードの非スキップモード
if(! affine_flag) {			
merge_idx;			マージモードの非スキップモード
}			
}			
}		↓	
else {		差分 MV を符号化する方式	
MVD;			差分 MV 情報
}		↓	
lic_flag;			予測画像の輝度補正処理
if(! merge_flag) {			
root_cbf;			残差係数有無信号
{			
if(root_cbf) {			
residual;			残差係数情報
}			
}	↓		
}			

[図14]



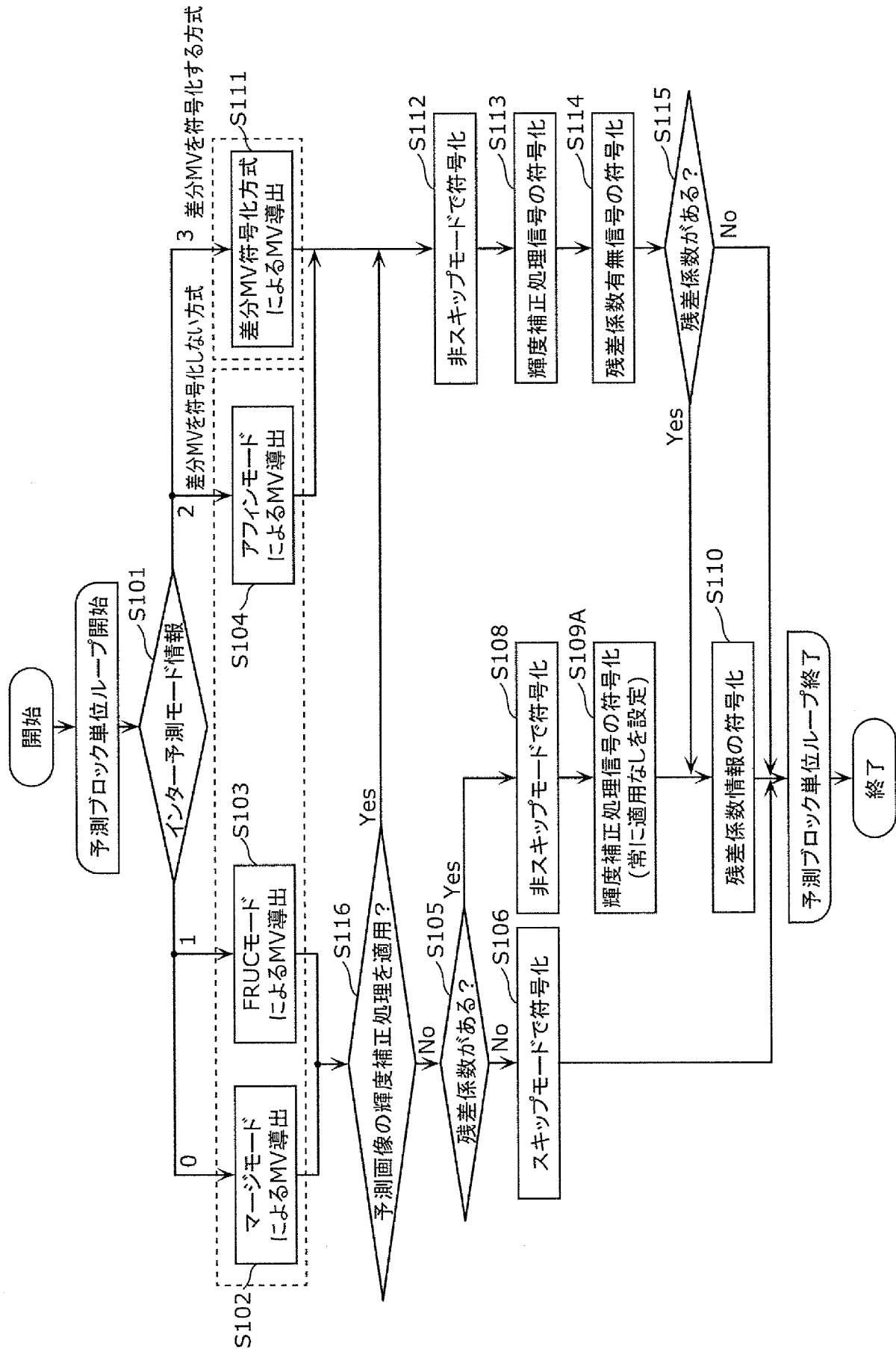
[図15]



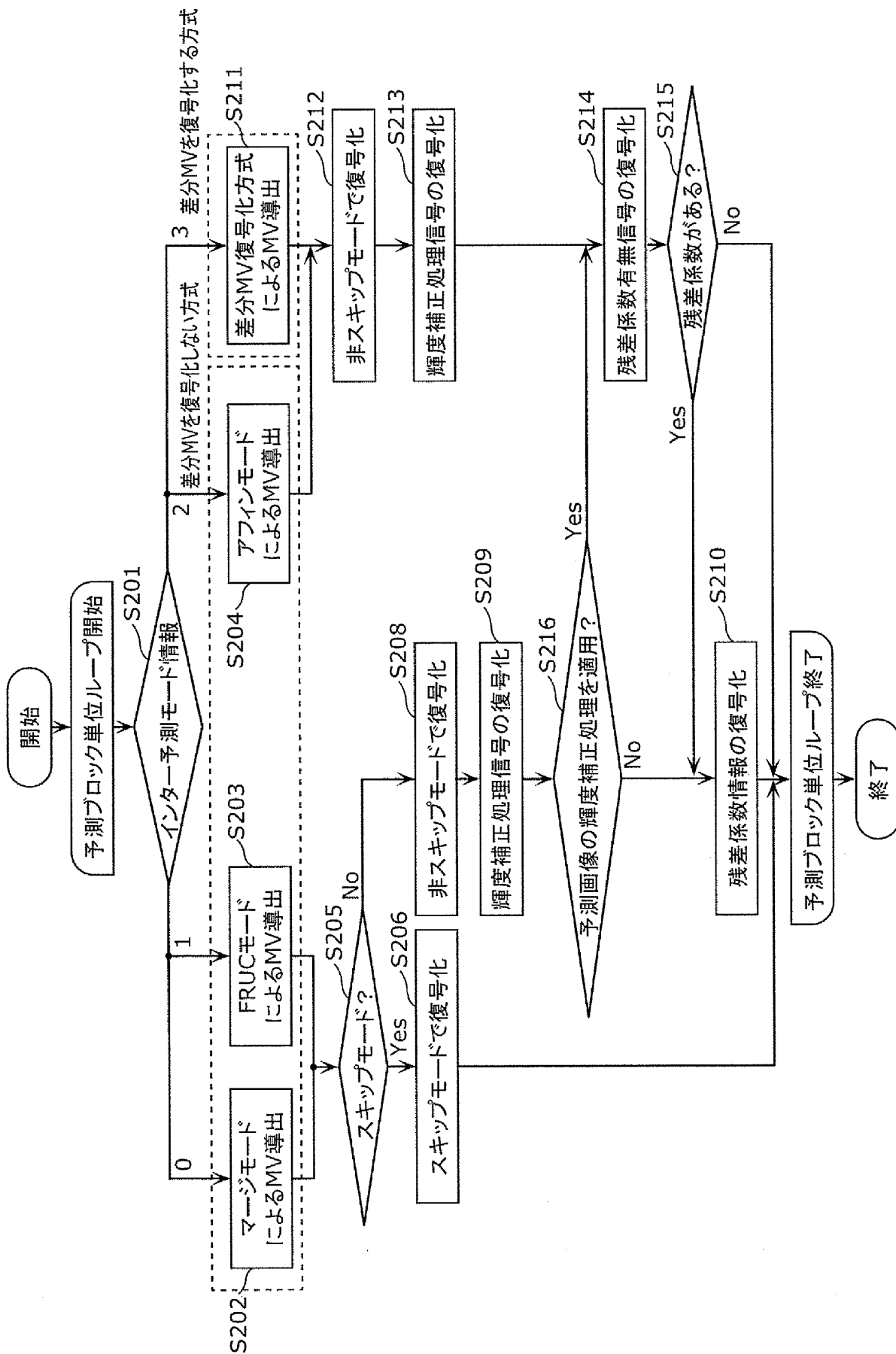
[図16]

シンタックス	シンタックス説明		
Inter pred() {			
skip_flag;			
if(skip_flag) {	スキップモード		
fruc_mode;			FRUC モードのスキップモード
if(! fruc_mode) {			
merge_idx;			マージモードのスキップモード
}			
lic_flag;			予測画像の輝度補正処理
}	↓		
else {	非スキップモード		
merge_flag;			
if(merge_flag) {		差分 MV を符号化しない方式	
fruc_mode;			FRUC モードの非スキップモード
if(! fruc_mode) {			
affine_flag;			アフィンモードの非スキップモード
if(! affine_flag) {			
merge_idx;			マージモードの非スキップモード
}			
}			
}		↓	
else {		差分 MV を符号化する方式	
MVD;		↓	差分 MV 情報
}		↓	
lic_flag;			予測画像の輝度補正処理
if(! merge_flag affine_flag) {			
root_cbf;			残差係数有無信号
{			
if(root_cbf) {			
residual;			残差係数情報
}			
}	↓		
}			

[図17]



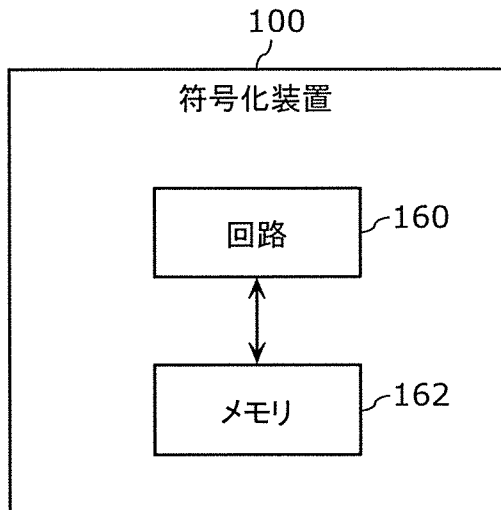
[図18]



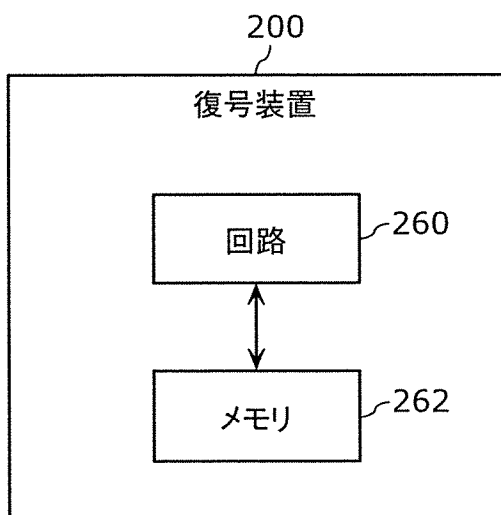
[図19]

シンタックス	シンタックス説明		
Inter pred() {			
skip_flag;			
if(skip_flag) {	スキップモード		
fruc_mode;			FRUC モードのスキップモード
if(! fruc_mode) {			
merge_idx;			マージモードのスキップモード
}			
}	↓		
else {	非スキップモード		
merge_flag;			
if(merge_flag) {		差分 MV を符号化しない方式	
fruc_mode;			FRUC モードの非スキップモード
if(! fruc_mode) {			
affine_flag;			アフィンモードの非スキップモード
if(! affine_flag) {			
merge_idx;			マージモードの非スキップモード
}			
}			
}		↓	
else {		差分 MV を符号化する方式	
MVD;		↓	差分 MV 情報
}		↓	
lic_flag;			予測画像の輝度補正処理
if(! merge_flag affine_flag lic_flag) {			
root_cbf;			残差係数有無信号
{			
if(root_cbf) {			
residual;			残差係数情報
}			
}	↓		
}			

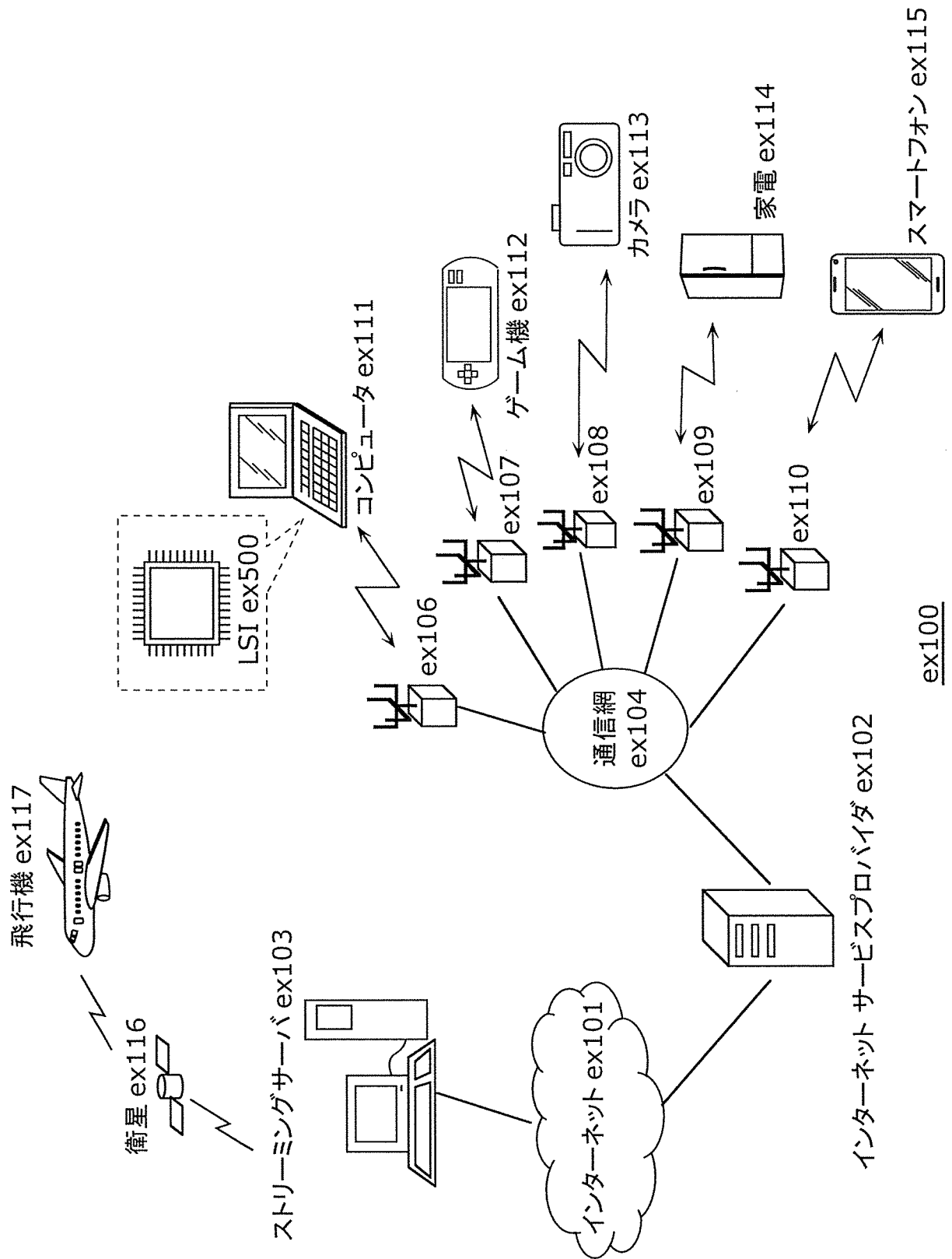
[図20]



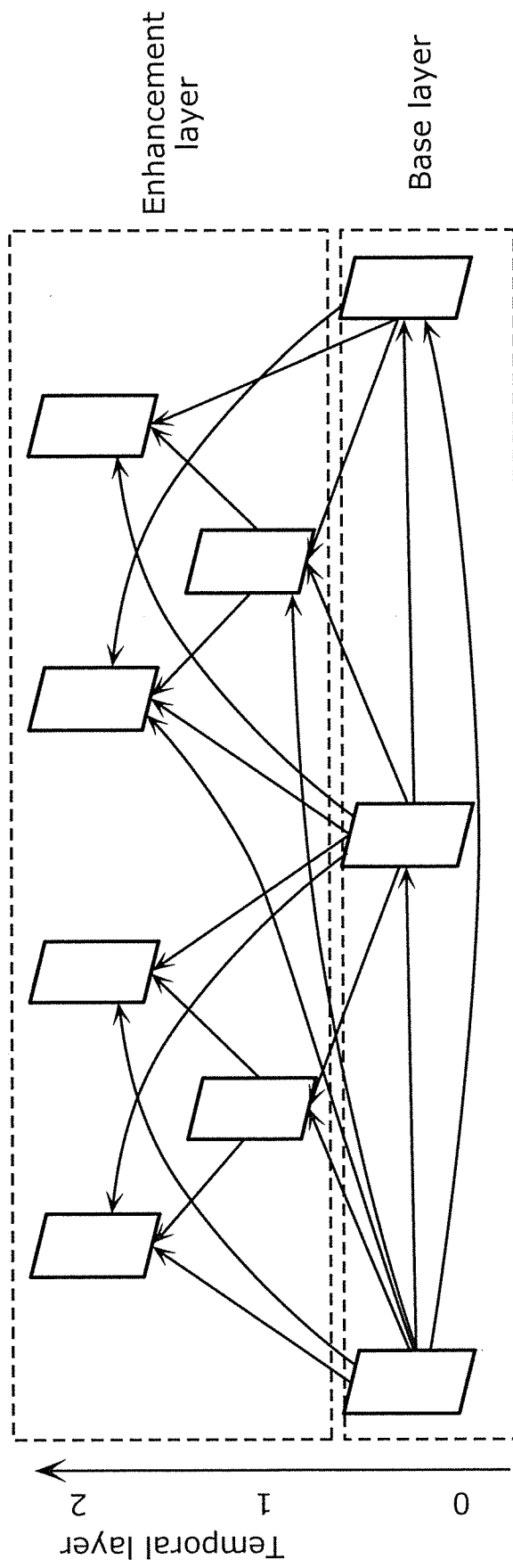
[図21]



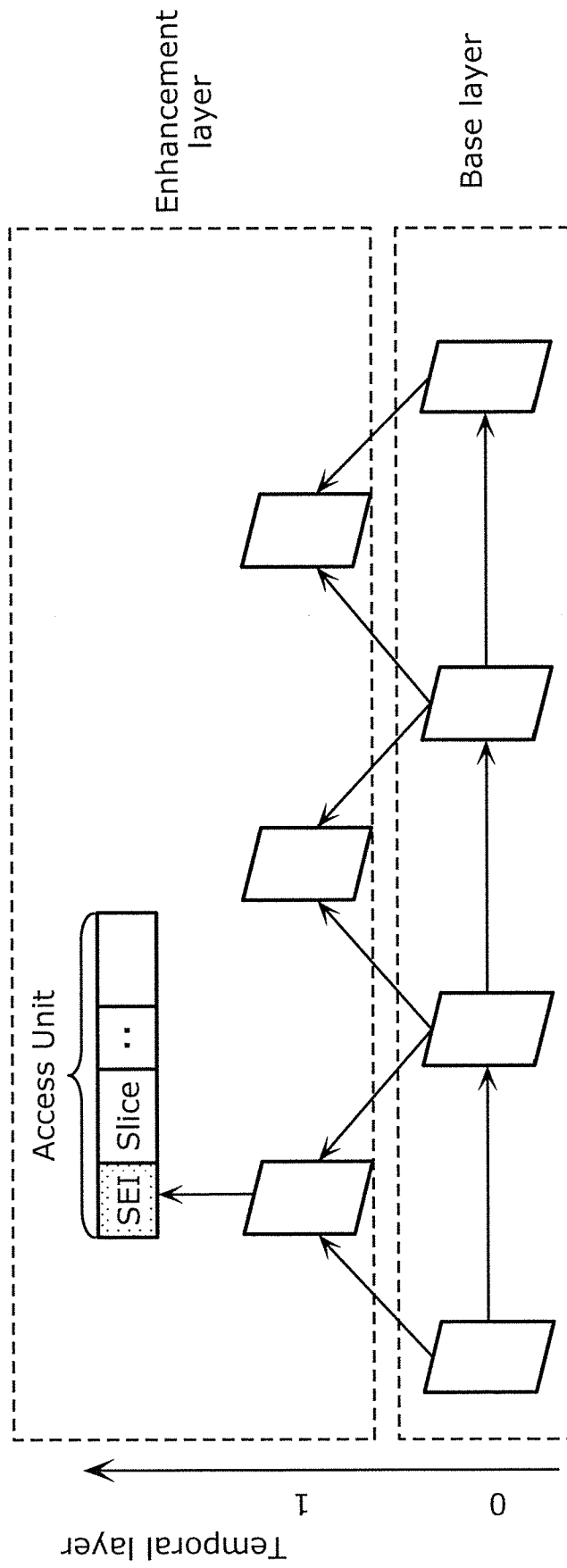
[図22]



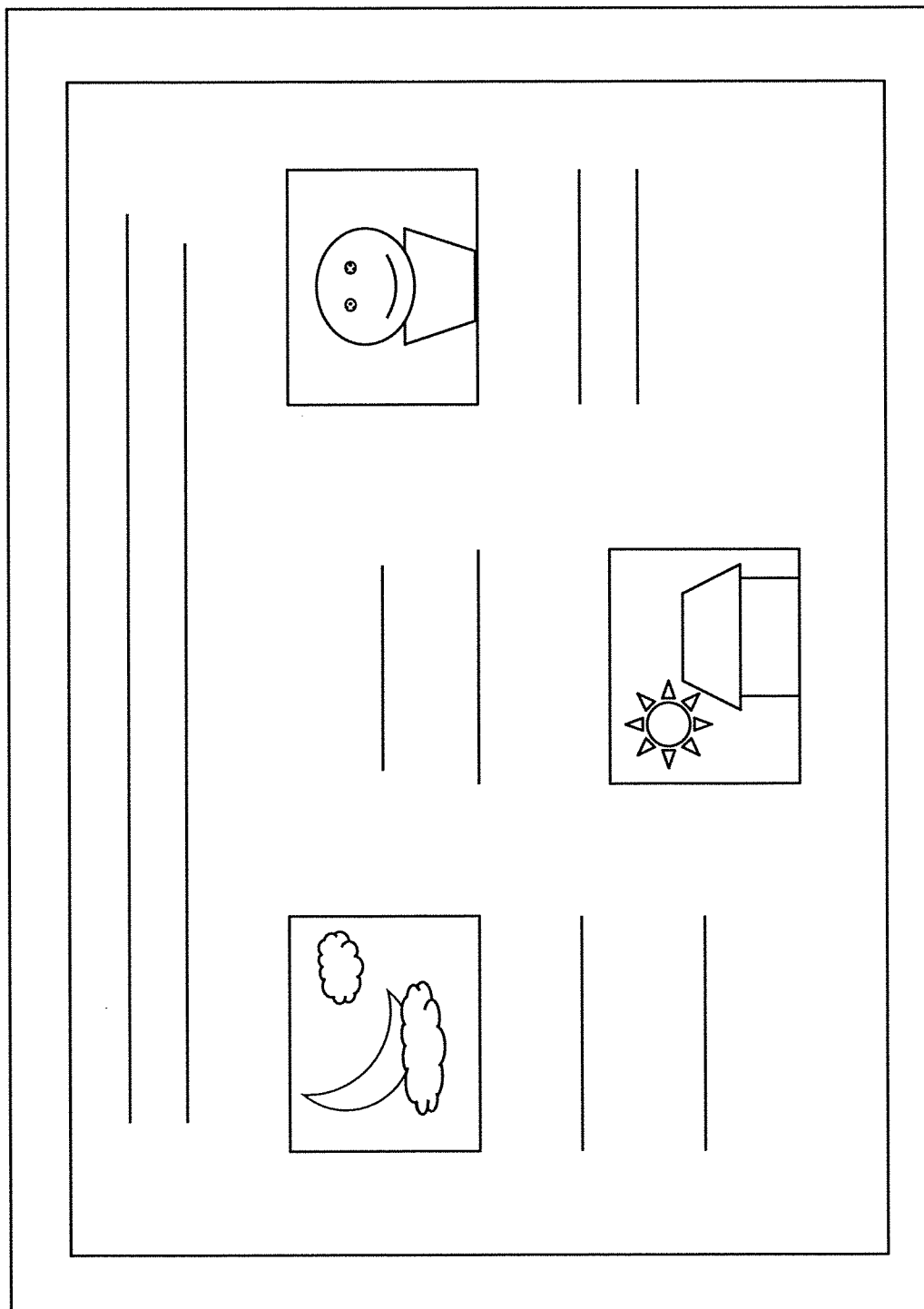
[図23]



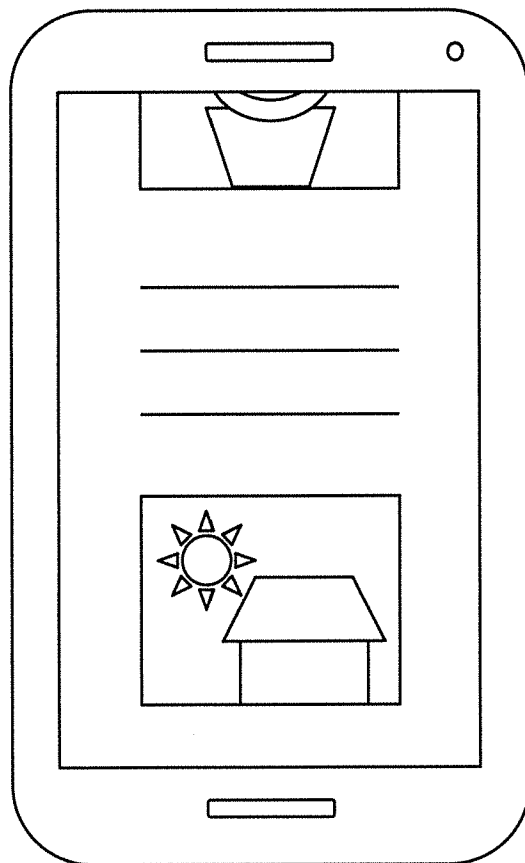
[図24]



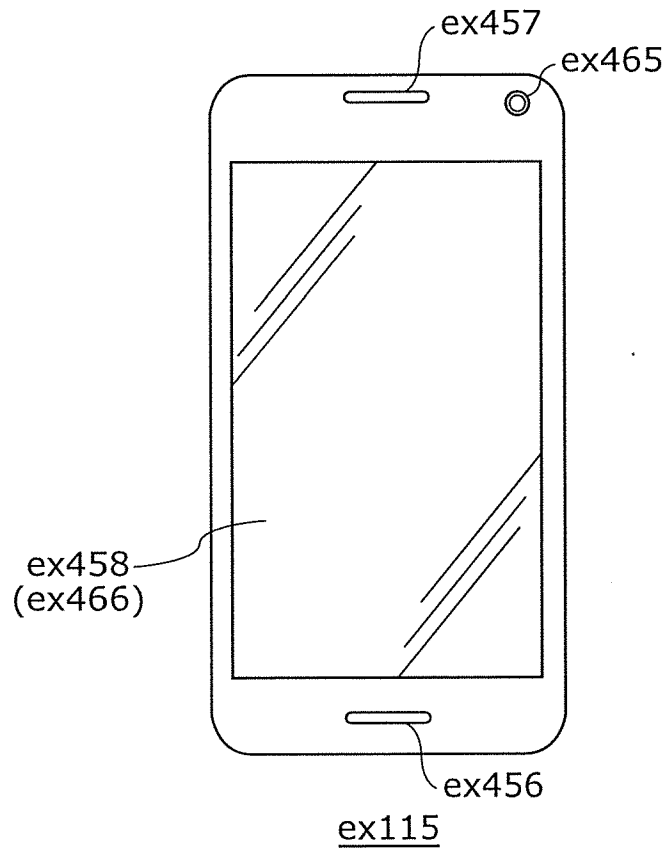
[図25]



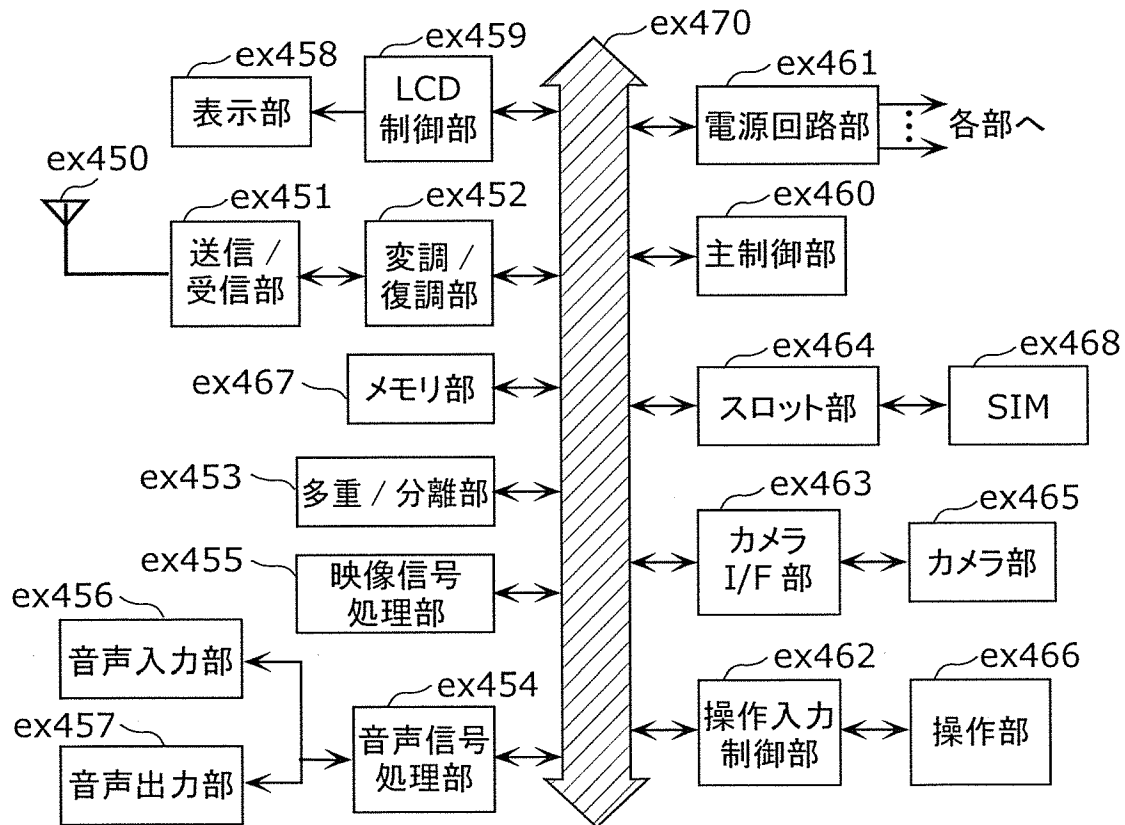
[図26]



[図27]



[図28]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/023207

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl. H04N19/503 (2014.01) i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl. H04N19/503

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Published examined utility model applications of Japan 1922-1996

Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2018

Registered utility model specifications of Japan 1996-2018

Published registered utility model applications of Japan 1994-2018

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	CHEN, J. L. et al., Algorithm description of Joint Exploration Test Model 5 (JEM5), Joint Video Exploration Team (JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29/WG11 5th Meeting: Geneva, CH, 12-20 January 2017, 11 February 2017, JVET-E1001_v2, pp. 5, 6, 15-27	1-16
A	JP 2005-348093 A (SONY CORPORATION) 15 December 2005, entire text, all drawings & US 2008/0049837 A1 & WO 2005/120077 A1 & EP 1753247 A1 & TW 200614821 A & CN 1993993 A & KR 10-2007-0033346 A	1-16



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

“A” document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

“E” earlier application or patent but published on or after the international filing date

“L” document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

“O” document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

“P” document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

“T” later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

“X” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

“Y” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

“&” document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

31.08.2018

Date of mailing of the international search report

11.09.2018

Name and mailing address of the ISA/

Japan Patent Office

3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,

Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2018/023207

C (Continuation). DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	JP 2014-501090 A (LG ELECTRONICS INC.) 16 January 2014, entire text, all drawings & US 2013/0142259 A1 & US 2017/0332078 A1 & WO 2012/070857 A2 & EP 2645715 A2 & KR 10-2013-0038360 A & CN 103229507 A & MX 2013005754 A & KR 10-2014-0043844 A & KR 10-2014-0099510 A & KR 10-2017-0118224 A & CN 107801035 A & CN 107801036 A & CN 107801023 A & CN 107801037 A	1-16

A. 発明の属する分野の分類 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl. H04N19/503(2014.01)i

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料 (国際特許分類 (IPC))

Int.Cl. H04N19/503

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報	1922-1996年
日本国公開実用新案公報	1971-2018年
日本国実用新案登録公報	1996-2018年
日本国登録実用新案公報	1994-2018年

国際調査で使用した電子データベース (データベースの名称、調査に使用した用語)

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	Jianle Chen, et al., Algorithm Description of Joint Exploration Test Model 5(JEM5), Joint Video Exploration Team(JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29/WG11 5th Meeting:Geneva, CH, 12-20 January 2017, 2017.02.11, JVET-E1001_v2, pp. 5, 6, 15-27	1-16
A	JP 2005-348093 A (ソニー株式会社) 2005.12.15, 全文全図 & US 2008/0049837 A1& WO 2005/120077 A1& EP 1753247 A1& TW 200614821 A& CN 1993993 A& KR 10-2007-0033346 A	1-16

☒ C欄の続きにも文献が列挙されている。

☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの	「T」 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの
「E」 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	「X」 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの
「L」 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献 (理由を付す)	「Y」 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの
「O」 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献	「&」 同一パテントファミリー文献
「P」 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願	

国際調査を完了した日

31.08.2018

国際調査報告の発送日

11.09.2018

国際調査機関の名称及びあて先

日本国特許庁 (ISA/J P)

郵便番号 100-8915

東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)

堀井 啓明

5 C

9245

電話番号 03-3581-1101 内線 3541

C (続き) . 関連すると認められる文献		
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号
A	JP 2014-501090 A (エルジー エレクトロニクス インコーポレイ ティド) 2014.01.16, 全文全図 & US 2013/0142259 A1& US 2017/0332078 A1& WO 2012/070857 A2& EP 2645715 A2& KR 10-2013-0038360 A& CN 103229507 A& MX 2013005754 A& KR 10-2014-0043844 A& KR 10-2014-0099510 A&KR 10-2017-0118224 A&CN 107801035 A&CN 107801036 A&CN 107801023 A&CN 107801037 A	1-16