

(19) 日本国特許庁(JP)

(12) 特許公報(B2)

(11) 特許番号

特許第4190148号
(P4190148)

(45) 発行日 平成20年12月3日(2008.12.3)

(24) 登録日 平成20年9月26日(2008.9.26)

(51) Int.Cl.

F 1

HO3M 13/27	(2006.01)	HO3M 13/27
HO3M 13/01	(2006.01)	HO3M 13/01
HO4N 7/26	(2006.01)	HO4N 7/13

A

請求項の数 22 (全 55 頁)

(21) 出願番号	特願2000-517560 (P2000-517560)
(86) (22) 出願日	平成10年10月22日 (1998.10.22)
(65) 公表番号	特表2001-521348 (P2001-521348A)
(43) 公表日	平成13年11月6日 (2001.11.6)
(86) 國際出願番号	PCT/US1998/022347
(87) 國際公開番号	W01999/021372
(87) 國際公開日	平成11年4月29日 (1999.4.29)
審査請求日	平成17年10月24日 (2005.10.24)
(31) 優先権主張番号	08/956,870
(32) 優先日	平成9年10月23日 (1997.10.23)
(33) 優先権主張国	米国(US)
(31) 優先権主張番号	08/956,632
(32) 優先日	平成9年10月23日 (1997.10.23)
(33) 優先権主張国	米国(US)

(73) 特許権者	593181638 ソニー エレクトロニクス インク アメリカ合衆国 ニュージャージー州 O 7656 パークリッジ ソニー ドライ ブ 1
(74) 代理人	100082005 弁理士 熊倉 賢男
(74) 代理人	100067013 弁理士 大塚 文昭
(74) 代理人	100086771 弁理士 西島 幸喜
(74) 代理人	100109070 弁理士 須田 洋之
(74) 代理人	100120525 弁理士 近藤 直樹

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 伝送時のデータ欠落によるエラーを強力に回復する原始コーディング

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現する原始コーディング方法において、

各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、

上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、

上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、

上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを有する原始コーディング方法。

【請求項 2】

上記符号化された信号要素を、上記符号化された信号要素のビットを複数のビットストリームに亘って分散するステップの前に、バッファ内に分散するステップを更に有する請求項1記載の原始コーディング方法。

【請求項 3】

上記信号は、ビデオ信号であることを特徴とする請求項1記載の原始コーディング方法。

【請求項 4】

10

20

上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、
上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てるステップと、
上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを更に有する請求項1記載の原始コーディング方法。

【請求項5】

上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記符号化された各信号要素を表すビットが上記分散するステップの前の位置に戻るように、再分散するステップと、

上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を、上記信号要素のセットに再割当てるステップとを更に有する請求項1記載の原始コーディング方法。 10

【請求項6】

デジタル信号処理システムにおいて、
複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現するプロセッサを備え、

上記プロセッサは、

各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、

上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、

上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの符号化された各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、 20

上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを実行することを特徴とするデジタル信号処理システム。

【請求項7】

上記プロセッサは、更に、上記符号化された信号要素を、上記符号化された信号要素のビットを複数のビットストリームに亘って分散する前に、バッファ内に分散することを特徴とする請求項6記載のデジタル信号処理システム。

【請求項8】

上記信号は、ビデオ信号であることを特徴とする請求項6記載のデジタル信号処理システム。 30

【請求項9】

上記プロセッサは、更に、
上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散し、
上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てる、
上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築することを特徴とする請求項6記載のデジタル信号処理システム。

【請求項10】

上記プロセッサは、更に、
上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記符号化された各信号要素を表すビットが上記分散するステップの前の位置に戻るように、再分散し、 40
上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を、元の信号要素のセットに再割当てることを特徴とする請求項6記載のデジタル信号処理システム。

【請求項11】

プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、

上記プロセッサに、

各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、

上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、

上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表 50

す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、

上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを実行させて、上記複数の信号要素からなる信号に対する強力なエラー回復を実現する原始コーディングを実行させる命令が格納されていることを特徴とするコンピュータにより読み取可能な記録媒体。

【請求項 1 2】

上記プロセッサに、上記符号化された信号要素を、上記符号化された信号要素のビットを複数のビットストリームに亘って分散する前に、バッファ内に分散するステップを更に実行させる命令が格納されていることを特徴とする請求項 1 1 記載のコンピュータにより読み取可能な記録媒体。

10

【請求項 1 3】

上記プロセッサに、
上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、
上記各ビットストリームの信号要素のセットの符号化された信号要素を再割当するステップと、

上記複数の信号要素のセットから上記信号を集めるステップとを更に実行させる命令が格納されていることを特徴とする請求項 1 1 記載のコンピュータにより読み取可能な記録媒体。

【請求項 1 4】

20

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、
原始コーディングされた信号を復号する復号方法において、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、
該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、

上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当するステップと、
上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを有する復号方法。

30

【請求項 1 5】

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、
原始コーディングされた信号を再生する再生方法において、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、
該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るよう、再分散するステップと、

上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当するステップとを有する再生方法。

40

【請求項 1 6】

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、
原始コーディングされた信号を復号する信号処理システムにおいて、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、
該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散する再分散手段と、

上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当する再割当手段と、

50

上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築する再構築手段とを備える信号処理システム。

【請求項 17】

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生する信号処理システムにおいて、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており

、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームから各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散する手段と、

上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当てる手段とを備える信号処理システム。

【請求項 18】

プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、

上記プロセッサに、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号させる際に、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており

、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、

上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てるステップと、

上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを実行させる命令が格納されていることを特徴とするコンピュータにより読み取可能な記録媒体。

【請求項 19】

プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、

上記プロセッサに、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生させる際に、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており

、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームから各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散するステップと、

上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当てるステップとを実行させる命令が格納されていることを特徴とするコンピュータにより読み取可能な記録媒体。

【請求項 20】

複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現する原始コーディング装置において、

各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化する符号化手段と、

上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割する分割手段と、

上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するビットストリーム形成手段と、

上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリーム

10

20

30

40

50

に亘って分散する分散手段とを備える原始コーディング装置。

【請求項 2 1】

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号する復号装置において、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散する再分散手段と、

上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当する再割当手段と、

上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築する再構築手段とを備える復号装置。

【請求項 2 2】

可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生する再生装置において、

上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るよう、再分散する再分散手段と、

上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当する再割当手段とを備える再生装置。

【発明の詳細な説明】

【0 0 0 1】

発明の背景

1. 関連出願

本出願は、1997年10月23日出願の米国特許出願番号08/956,632号「伝送損失におけるエラーを強力に回復する画像 - ブロックマッピング (Image-to-Block Mapping to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」、1997年10月23日出願の米国特許出願番号08/957,555号「伝送損失におけるエラーを強力に回復する原始コーディング (Source Coding to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」、1997年10月23日出願の米国特許出願番号08/956,870号「伝送損失におけるエラーを強力に回復するマルチブルブロック回復方法 (Multiple Block Recovery Method to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」の一部継続出願として1998年1月2日に出願された米国特許出願番号09/002,547号「伝送損失におけるエラーを強力に回復する画像 - ブロックマッピング (Image-to-Block Mapping to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」、1998年1月2日に出願された米国特許出願番号09/002,470号「伝送損失におけるエラーを強力に回復する原始コーディング (Source Coding to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」、1998年1月2日に出願された米国特許出願番号09/002,553号「伝送損失におけるエラーを強力に回復するマルチブルブロック回復方法 (Multiple Block Recovery Method to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」の一部継続出願として1998年1月30日に出願された米国特許出願番号09/016,083号「伝送損失におけるエラーを強力に回復する原始コーディング (Source Coding to Provide for Robust Error Recovery During Transmission Losses)」の継続出願である。1998年1月30日に出願された米国特許出願番号09/016,083号、1998年1月2日に出願された米国特許出願番号09/002,547号、米国特許出願番号09/002,470号、米国特許出願番号09/002,553号、19

10

20

30

40

50

97年10月23日出願の米国特許出願番号08/956,632号、米国特許出願番号08/957,555号、米国特許出願番号08/956,870号は、参照により本願に組み込まれるものとする。

【0002】

2. 発明の分野

本発明は、信号伝送中のデータ欠落に起因するエラーを強力に回復する技術に関する。

【0003】

3. 背景技術

信号伝送中に発生するランダムエラーにより失われたデータを再構築するための様々な手法が提案されている。しかしながら、これらの手法は、連続したデータパケットの欠落を回復することはできない。連続したデータパケットの欠落は、当分野では、バーストエラーと呼ばれる。バーストエラーにより、再生信号は、大きく劣化する。さらに、通信の高速化を目的とする圧縮技術は、バーストエラーにより起こる信号の劣化を増長させ、これにより再生信号の劣化はさらに深刻なものとなる。バーストエラーによる伝送信号及び/又は記録信号への影響の例は、圧縮技術が重要な役割を果たす高精細度テレビジョン(high definition television : 以下、HDTVという。)や、移動通信装置等において確認される。

10

【0004】

HDTVの出現により、テレビジョンシステムにおいて、ナショナルテレビジョンシステムコミッティ (National Television Systems Committee : NTSC) が提案する従来の標準規格より高い解像度が実現されるようになった。現在提案されているHDTV信号は、主にデジタル信号である。カラーテレビジョン信号がデジタル形式に変換される場合、通常、輝度信号及び色差信号は、8ビットにデジタル化される。カラーテレビジョン信号をデジタル伝送するためには、216メガビット毎秒の基準データ伝送速度が必要である。この伝送速度は、HDTVの場合はさらに高く、通常、1200メガビット毎秒の伝送速度が必要となる。このような高い伝送速度は、現在の無線規格によりサポートされている帯域幅をはるかに上回る。したがって、効率的な圧縮技術が求められている。

20

【0005】

圧縮技術は、移動通信の分野においても重要な役割を果たす。通常、移動通信の用途における遠隔の端末間でパケットデータが送受信される。移動通信の伝送チャネル数は限られており、パケット送信の前にパケットを効率的に圧縮する技術が必要である。高い伝送速度を達成するために、多くの圧縮技術が提案されている。

30

【0006】

画像圧縮のための適応ダイナミックレンジコーディング (Adaptive Dynamic Range Coding : 以下、ADRCという。) 及び、離散コサイン変換 (discrete cosine transform : 以下、DCTという。) 技術が知られている。これらの技術は、画像内の局所的な相関を利用して高圧縮率を達成するものである。しかしながら、符号化された信号を復号する際にエラーが顕著となるため、効率的な圧縮アルゴリズムは、複合的なエラーの増殖の原因ともなる。このようなエラーの増大により、再生映像は大幅に劣化する。

40

【0007】

発明の開示

本発明は、信号を原始コーディングする方法を提供する。特に、本発明は、複数の信号要素からなる信号を処理する。各信号要素は、ビットストリームとして符号化される。与えられたビットストリームは、異なる複数のビットストリームに分散される。これにより、セグメント成分のパラメータ記述成分が異なる複数のビットストリームに分散される。分散処理により、エラーは複数のレベルに分散される。したがって、分散処理の逆の処理がデコーダによりなされると、伝送時のバーストエラーは局所的な欠落として分散される。

【0008】

本発明は、複数のレベルのシャッフリング処理を提供する。信号は、複数のレベルを有

50

するものと定義される。各レベルは、複数のフレーム、複数の画素、複数のビットから構成される。一具体例において、各レベル内及びレベル間でシャッフリングが行われ、これにより欠落が発生した画像領域における画像の再構築が容易となる。

【0009】

すなわち、本発明に係る原始コーディング方法は、複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現する原始コーディング方法において、各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを有する。10

【0010】

そして、この原始コーディング方法は、上記符号化された信号要素を、上記符号化された信号要素のビットを複数のビットストリームに亘って分散するステップの前に、バッファ内に分散するステップを更に有する。

【0011】

ここで、上記信号は、ビデオ信号である。

【0012】

また、上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てするステップと、上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを更に有する。20

【0013】

さらに、この原始コーディング方法は、上記複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記符号化された各信号要素を表すビットが上記分散するステップの前の位置に戻るように、再分散するステップと、上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を、上記信号要素のセットに再割当てするステップとを更に有する。

【0014】

次に、本発明に係るデジタル信号処理システムは、複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現するプロセッサを備え、上記プロセッサは、各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの符号化された各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを実行するものである。30

【0015】

次に、本発明に係る記録媒体は、プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、上記プロセッサに、各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化するステップと、上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割するステップと、上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するステップと、上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散するステップとを実行させて、上記複数の信号要素からなる信号に対する強力なエラー回復を実現する原始コーディングを実行させる命令が格納されてコンピュータにより読み取可能なものである。40

【0016】

50

次に、本発明の復号方法は、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号する復号方法において、上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、

上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てるステップと、上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを有する。

【0017】

10

一方、本発明に係る再生方法は、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生する再生方法において、上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散するステップと、上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当てるステップとを有する。

【0018】

20

そして、本発明に係る信号処理システムは、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号する信号処理システムにおいて、上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散する再分散手段と、上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てる再割当手段と、上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築する再構築手段とを備える。

【0019】

30

また、本発明に係る信号処理システムは、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生する信号処理システムにおいて、信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、原始コーディングされた信号の複数のビットストリームから各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散する手段と、複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当てる手段とを備える。

【0020】

40

次に、本発明に係る記録媒体は、プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、プロセッサに、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号させる際に、信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散するステップと、各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当てるステップと、符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築するステップとを実行させる命令が格納されてコンピュータにより読み取可能なものである。

50

【0021】

また、本発明に係る記録媒体は、プロセッサにより実行可能な命令を格納したコンピュータにより読み取可能な記録媒体であって、プロセッサに、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生させる際に、信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームから各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散するステップと、上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当するステップとを実行させる命令が格納されてコンピュータにより読み取可能なものである。

10

【0022】

次に、本発明に係る原始コーディング装置は、複数の信号要素からなる信号を原始コーディングして、強力なエラー回復を実現する原始コーディング装置において、各信号要素が可変長データを有する複数のビットによって表されるように、該各信号要素を符号化する符号化手段と、上記符号化された複数の信号要素を複数の信号要素のセットに分割する分割手段と、上記符号化された各信号要素のセットについて、該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成するビットストリーム形成手段と、上記各ビットストリームのビットを、上記各信号要素のセットの信号要素を記述するパラメータが複数のビットストリームに亘って分散するように、該複数のビットストリームに亘って分散する分散手段とを備える。

20

【0023】

次に、本発明の復号装置は、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を復号する復号装置において、上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを再分散する再分散手段と、上記各ビットストリームの符号化された複数の信号要素を再割当する再割当手段と、上記符号化された複数の信号要素から上記信号を再構築する再構築手段とを備える。

30

【0024】

一方、本発明の再生方法は、可変長データを有する複数のビットとして符号化された複数の信号要素から生成され、原始コーディングされた信号を再生する再生装置において、上記信号は複数の信号要素のセットに分割されており、該各信号要素のセットは該信号要素のセットの各信号要素を表す複数のビットからなるビットストリームを形成しており、該各ビットストリームのビットは複数のビットストリームに亘って分散されており、上記原始コーディングされた信号の複数のビットストリームの各ビットストリームのビットを、上記各信号要素を表すビットが上記分散する前の位置に戻るように、再分散する再分散手段と、上記複数のビットストリームの符号化された信号要素を上記信号要素のセットに再割当する再割当手段とを備える。

40

【0025】

発明の詳細な説明

本発明は、強力なエラー回復を実現するコーディング及び信号ストリームの処理の手法を提供する。以下の記述においては、説明を目的として、本発明の理解を容易にするために多くの詳細事項について述べる。しかしながら、当業者にとって、これら特定の詳細事項が本発明の実施に必ずしも必要でないことは明らかである。また、本発明を具体的かつ明瞭に説明するために、ブロック図においては、周知の電気的構造及び回路を例示する。

【0026】

50

本発明を適用した信号処理方法及び信号構造について、映像信号の処理を例に説明する。しかしながら、ここに説明する方法及び装置は、音声信号や他のデジタルデータビットストリーム等、複数の信号要素からなる種々の信号に適用することができる。さらに、ここに説明する処理例は、データ圧縮のための適応ダイナミックレンジコーディング(Adaptive Dynamic Range Coding:以下、ADR Cという。)処理を用いている。しかしながら、他の様々なコーディング方式及びアルゴリズムを用いてもよい。ADR Cの詳細については、1991年9月4日~6日にイタリアのトリノで開催されたHDTV及びその未来に関する第4回国際研究会(Fourth International Workshop on HDTV and Beyond)において、近藤、藤森、中屋らにより発表された「将来のHDTVデジタルVTRのための適応ダイナミックレンジコーディング方式(Adaptive Dynamic Range Coding Scheme for Future HDTV Digital VTR)」に記載されている。10

【0027】

この論文では、異なる種類のADR Cが紹介されている。これらは、以下の式により実現される。

【0028】

【数1】

ノンエッジマッチングADR C

$$DR=MAX-MIN+1$$

20

$$q=\left[\frac{(x-MIN+0.5) \cdot 2^Q}{DR} \right]$$

$$\tilde{x}=\left[\frac{(q+0.5) \cdot DR}{2^Q} + MIN \right]$$

【0029】

30

【数2】

エッジマッチングADR C

$$DR=MAX-MIN$$

$$q=\left[\frac{(x-MIN) \cdot (2^Q-1)}{DR} + 0.5 \right]$$

$$\tilde{x}=\left[\frac{q \cdot DR}{2^Q-1} + MIN+0.5 \right]$$

40

【0030】

【数3】

マルチステージ ADR C

DR=MAX-MIN+1

$$q = \left[\frac{(x-MIN+0.5) \cdot 2^q}{DR} \right]$$

$$\tilde{x} = \left[\frac{(q+0.5) \cdot DR}{2^q} + MIN \right]$$

(q=2^u-1の場合、MAX'は、 \tilde{x} の平均値であり、q=0の場合、MIN'は、 \tilde{x} の平均値である。)

10

DR'=MAX'-MIN'

$$q = \left[\frac{(x-MIN') \cdot (2^q-1)}{DR'} + 0.5 \right]$$

$$\tilde{x} = \left[\frac{q \cdot DR'}{(2^q-1)} + MIN' + 0.5 \right]$$

MAXは、ブロックの最大レベルを表し、MINは、

ブロックの最小レベルを表し、xは、各サンプルの信号レベルを表し、Qは、量子化ビットのビット数を表し、qは、量子化符号（符号化されたデータ）を表し、 \tilde{x} は、各サンプルの復号レベルを表し、角括弧[]は、角括弧内の値の切り捨て処理を表す。

20

【0031】

信号の符号化、伝送、続いて行われる復号処理を包括的に FIG. 1 に示す。信号 100 は、エンコーダ 110 に入力されるデータストリームである。エンコーダ 110 は、ADR C 圧縮アルゴリズムに基づいて、伝送媒体 135 を介して伝送されるパケット 1, ..., N を生成する。デコーダ 120 は、これらパケット 1, ..., N を受信し、信号 130 を生成する。信号 130 は、信号 100 を再構築する信号である。

30

【0032】

エンコーダ 110 とデコーダ 120 は、様々な形式で実現されて、以下に説明する機能を実行することができる。ある具体例においては、エンコーダ 110 及び / 又はデコーダ 120 は、通常、中央演算処理装置、メモリ、1 つ以上の入出力装置、コプロセッサ等を備える汎用又は専用のコンピュータシステムにより実行される、媒体に格納されたソフトウェアプログラムとして実現される。これに代えて、エンコーダ 110 及び / 又はデコーダ 120 を以下に説明する機能を実行する論理回路として実現してもよい。さらに、エンコーダ 110 及び / 又はデコーダ 120 は、ハードウェア、ソフトウェア又はファームウェアの組み合わせとして実現してもよい。

40

【0033】

この具体例においては、信号 100 は、それが インタースビデオ システムにおいて画像を示す情報を含む一連のビデオフレームからなるカラービデオ画像を示す信号である。各フレームは、2 つのフィールドからなり、一方のフィールドは、画像の偶数ライン に相当し、他方のフィールドは、画像の奇数ライン に相当する。データは、画素値 を含み、画素値 は、画像内の対応する位置の色成分 を表す。例えば、この具体例において、色成分 は、輝度信号 Y と、色差信号 U、V からなる。なお、本発明による処理が インタース 処理されたビデオ信号以外の信号にも適用できることは明らかである。さらに、本発明は YUV 色空間に限定されるものではなく、この他の色空間を示す画像にも適応できることは明らかである。

50

【0034】

FIG. 1において、エンコーダ110は、Y信号、U信号、V信号を分離し、それぞれの信号グループをADRCアルゴリズムに基づいて別々に処理する。以下では、説明を簡潔に行うために、Y信号の処理について述べるが、符号化処理は、U信号及びV信号に対しても同様に行われる。

【0035】

この具体例において、エンコーダ110は、信号100の、この明細書ではフレーム対と呼ばれる2つの連続するフレームに亘るY信号を3つの3次元(3D)ブロックにグループ化する。さらに、一具体例では、3Dブロックは、所定のフレーム対に亘る同一の局所領域における2つの2次元ブロックをグループ化して生成される。ここで、2次元(2D)ブロックは、フレーム又はフィールド内の局所画素をグループ化して生成される。ここに記述する処理は、他のブロック構造に対しても適用できる。信号のグループ化については、画像-ブロックマッピングの説明において詳述する。

10

【0036】

この具体例においては、任意の3Dブロックに対し、エンコーダ110は、3Dブロックを形成する2つの2Dブロック間について、画素値に変化があるか否かを算出する。値に実質的な変化が認められた場合は、モーションフラグ(Motion Flag)が設定される。当分野で周知の通り、モーションフラグを用いることにより、エンコーダ110は、各フレーム対において画像の特定領域の画像が同じ場合、量子化符号の数を減らすことができる。エンコーダ110は、3Dブロック内における最大画素強度値(MAX)及び最小画素強度値(MIN)を検出する。エンコーダ110は、これら値MAX、MINを用いて、与えられたデータの3Dブロックのダイナミックレンジの値(DR)を算出する。変形例では、ノンエッジマッチングADRCの場合、 $DR = MAX - MIN + 1$ である。また、エッジマッチングADRCの場合、 $DR = MAX - MIN$ である。他の具体例においては、エンコーダ110は、ビデオフレームのシーケンスを示すフレームのストリーム信号をフレーム毎に符号化する。さらに、他の変形例においては、エンコーダ110は、ビデオフィールドのシーケンスを示すフィールドのストリーム信号をフィールド毎に符号化する。この場合、モーションフラグは使用されず、2Dブロックを用いて値MIN, MAX, DRを算出する。

20

【0037】

30

この具体例においては、エンコーダ110は、算出されたDRと閾値テーブル(図示せず)を参照し、DRに対応するブロック内の画素を符号化するために用いる量子化ビット(Qビット)のビット数を決定する。画素を符号化することにより、量子化符号(Qコード)が得られる。Qコードは、記録又は伝送を目的として使用される圧縮画像データに相当する。したがって、任意の3Dブロック内の全ての画素は、同じQビットにより符号化され、これにより3D符号化ブロックが形成される。3D符号化ブロックにおけるQコード、MIN、モーションフラグ及びDRをまとめて、3D-ADRCブロックと呼ぶ。これに代えて、2Dブロックを符号化する場合、与えられた2DブロックにおけるQコード、MIN及びDRにより2D-ADRCブロックが構成される。

【0038】

40

様々な閾値テーブルを実現することができる。一具体例においては、閾値テーブルは、一列のDR閾値からなる。Qビットは、閾値テーブルの列において隣接する2つのDR値の範囲を符号化するために用いる量子化ビットのビット数に対応する。変形例では、複数の列を有し、所望の伝送速度に応じて列を選択する。閾値テーブルの各列は、閾値インデックスにより識別される。閾値の選択については、後述する部分バッファリングの説明で詳述する。ADRC符号化及びバッファリングのさらなる詳細については、本発明の譲受人が譲受した米国特許番号第4,722,003号「高効率コーディング装置(High Efficiency Coding Apparatus)」及び同じ名称の米国特許番号第4,845,560号「高効率コーディング装置(High Efficiency Coding Apparatus)」に開示されている。

【0039】

50

以下では、Qコードを可変長データ (variable length data: VLデータ) とも呼ぶ。また、D R、M I N、モーションフラグをブロック属性と呼ぶ。ブロック属性は、閾値インデックスとともに固定長データ (fixed length data: FLデータ) を構成する。さらに、上述の説明の観点からみれば、ブロック属性は、複数の成分を有する信号要素のその成分に関するパラメータを記述するものである。変形例においては、FLデータは、Qビットの符号を含む。これにより、復号処理においてQビットの情報をD Rから導き出す必要がなくなる。したがって、D R情報が欠落又は破損された場合でもQビットの符号に基づいてQビットの情報を求めることができる。さらにまた、Qビットの符号が欠落又は破損された場合には、D Rに基づいてQビットの情報を導き出すこともできる。したがって、D R及びQビットを回復する必要性を低下させることができる。

10

【0040】

Qビットの符号を新たに設けることにより、各A D R Cブロックについて伝送するビット数が増加するという問題がある。しかしながら、一具体例においては、グループ化されたA D R Cブロックの複数のQコードは、例えば加算関数や連結関数に基づいて連結される。例えば、3つのA D R Cブロックがグループ化され、各A D R CブロックのQビットの値がそれぞれ3、4、4である場合、FLデータに符号化される合計値は11である。このように合計値を表すために必要なビット数は、それぞれの値を個別に表すために必要なビット数に比べて少なく、後述するように、破損されていないグループのQビットの値を用いて、Qビットの回復処理を行うことなく、Qビットの値を求めることができる。

20

【0041】

さらに他の変形例も可能である。例えば、モーションフラグのデータを符号化してもよい。この場合、Qビット及びモーションフラグのデータにタグが付され、このタグを用いて符号テーブルを参照する。コーディングの手法及び機能はアプリケーションにより異なる。

【0042】

フレーム、ブロック属性、VLデータは、ビデオ信号内の様々な成分を記述している。これら成分の境界、位置、量は、ビデオ信号の伝送及び圧縮属性に応じて異なる。本実施の形態においては、これら成分は、ビデオ信号のビットストリーム内で変更及びシャッフルリングされ、これにより伝送欠落に対する強力なエラー回復が実現される。

【0043】

以下の説明では、ビデオ信号のA D R C符号化及びシャッフルリングに基づいて、1/6連続パケット伝送欠落の許容について例示的に記述する。すなわち、以下に示す成分の定義及び分割の手法は、一具体例にすぎない。したがって、他の形態も可能である。データセットは、ビデオデータの区分又は他の種類のデータ信号を含む。したがって、一具体例においては、フレームセットは、1つ以上の連続するフレームを含むデータセットの1種である。セグメントは、1/6に分割されたQコードを格納する記憶容量を有し、フレームセットには、ブロック属性が含まれる。データのシャッフルリングは、セグメント及び/又はバッファ内の成分を相互に交換することにより行われる。続いて、セグメントに格納されたデータを用いて、伝送のためのデータパケットを生成する。したがって、以下に説明するように、伝送中にあるセグメントが欠落した場合、そのセグメントから生成される全てのパケットがなくなる。同様に、伝送中にセグメントの一部が欠落した場合、そのセグメントから生成される対応する数のパケットが伝送中になくなる。

30

【0044】

以下では、A D R C符号化されたデータにおける1/6連続パケット欠落について説明するが、ここに説明する方法及び装置は、様々な符号化/復号方式に結びつけられた。

【0045】

F I G . 2は、ポイントトゥポイント (point-to-point) 接続又はネットワークを介してデータを伝送するために用いられるパケット構造200の具体例を示す。パケット構造200は、エンコーダ110により生成され、伝送媒体135を介して伝送される。一具体例においては、パケット構造200は、5バイトのヘッダ情報と、8ビットのD Rと、

40

50

8ビットのMINと、モーションフラグと、5ビットの閾値インデックスと、354ビットのQコードとを有する。ここに示すパケット構造200は、パケット構造の一例であり、ネットワークの非同期伝送モード(asynchronous transfer mode: ATM)による伝送に適応するように構成されたものである。なお、本発明は、このようなパケット構造に限定されるものではなく、様々なネットワークにおける種々のパケット構造に適用できるものである。

【0046】

上述のように、伝送媒体(例えば、媒体)135は、エラーフリーの伝送媒体とみなすことはできず、したがってパケットは欠落又は破損するおそれがある。上述の通り、従来よりこのような欠落や破損を検出する手法が提案されているが、通常、実質的な画像の劣化は避けられなかった。本発明は、このような欠落又は破損に対する強力なエラー回復の手法を提供する。以下の説明においては、複数の連続するパケットの欠落であるバースト欠落が、最も発生する可能性の高いエラーであるとみなすが、ランダムパケット欠落も発生する可能性がある。

【0047】

1つ以上の連続するパケットのデータを確実且つ強力に回復するために、本発明に基づく装置及び方法は、複数のレベルのシャッフリングを行う。特に、伝送パケットに含まれるFLデータ及びVLデータは、ある画像の空間的及び時間的に離間した位置にあるデータを含んでいる。データのシャッフリングにより、いかなるバーストエラーも分散され、これによりエラー回復が容易となる。後述するように、シャッフリングによりブロック属性とQビットの値を回復することができる。

【0048】

データ符号化 / 復号

FIG.3は、エンコーダ110により実行される符号化処理の一具体例を説明するフローチャートである。また、FIG.3は、画像の劣化を防止し、強力なエラー回復を容易にするためのシャッフリング処理の概要を示す図である。

【0049】

FIG.3におけるステップ1において、表示成分とも呼ばれる入力フレームセットに対し、伝送量を削減するための間引きを行う。Y信号については、水平方向に元の幅から3/4となるよう間引きし、U信号及びV信号については、それぞれ元の高さ及び元の幅から1/2となるよう間引きする。これにより、各フレーム対が3960Yブロック、660Uブロック、660Vブロックを有する3:1:0のビデオフォーマットが形成される。上述のように、ここではY信号の処理に関する説明を行うが、この処理はU信号及びV信号についても適用される。ステップ2において、2つのYフレーム画像を3Dブロックにマッピングする。ステップ3において、3Dブロックをシャッフリングする。ステップ4において、ADRCバッファリング及び符号化を行う。ステップ5において、符号化されたYブロック、Uブロック、Vブロックをバッファ内でシャッフリングする。

【0050】

ステップ6において、符号化された3Dブロックのグループ用のVLデータと、これに対応するブロック属性をシャッフリングする。ステップ7において、FLデータを異なるセグメントに亘ってシャッフリングする。ステップ8において、ポストアンブルを充足し、すなわちバッファ端の可変領域が所定のビットストリームにより充足される。ステップ9において、VLデータを異なるセグメントに亘ってシャッフリングする。

【0051】

以下では、符号化処理の前及び後の画素データの処理を例に本発明に基づくシャッフリングの手法を説明する。変形例として、ハードウェアにより独立したデータ値のシャッフリング及びデシャッフリングを行ってもよい。特に、ハードウェアは、ブロック値のアドレスを異なるアドレスにマッピングすることによりシャッフリング/デシャッフリング処理を実現する。しかしながら、シャッフリング処理は、データ処理の後に行う必要があるため、アドレスマッピングは、データに従属する値に対しては行うことができない。一方

10

20

30

40

50

、後述するグループ内 V L データシャッフリングは、データに従属する値に対しても行うことができる。さらに、本発明を説明する一例として、以下に示すシャッフリングは、離散的なデータセットに対して行われる。しかしながら、変形例においては、信号は、ビットから画素及びフレームまでの複数のデータレベルに基づいて定義される。シャッフリング処理は、信号内で定義される各レベルにおいて、及び信号内の異なるレベル間でも行うことができる。

【 0 0 5 2 】

F I G . 4 は、デコーダ 1 2 0 により実行される復号処理の例を説明するフローチャートである。好ましくは、変換処理及びデシャッフリング処理は、F I G . 3 に示す処理と逆の処理である。F I G . 4 は、さらに Q ビット、モーションフラグ、D R 、 M I N 及び画素データの異なる組み合わせにおいてエラー回復を実現する革新的な処理を示している。Q ビット回復、モーションフラグ回復、D R 回復、M I N 回復、画素回復の異なる具体例において異なる組み合わせを用いるエラー回復処理については後に詳細に説明する。

10

【 0 0 5 3 】

画像 - ブロックマッピング

本発明において、1つのフレームは、通常 5 2 8 0 個の 2 D ブロックを含み、各 2 D ブロックは、6 4 画素からなる。第 1 のフレームに基づく 2 D ブロックとそれに続くフレームの 2 D ブロックが結合されて 3 D ブロックが形成されるため、フレーム対は 5 2 8 0 個の 3 D ブロックから構成される。

【 0 0 5 4 】

20

画像 - ブロックマッピングは、フレーム又はフレームセットのデータをそれぞれ 2 D ブロック又は 3 D ブロックに分割する目的で行われる。さらに、画像 - ブロックマッピングは、相補的パターン及び / 又は連鎖的 (interlocking) パターンを用いてフレーム内の画素を分割し、これにより伝送欠落に対する強力なエラー回復が実現される。しかしながら、与えられた D R 値が過大になってしまう可能性を低減するために、各 2 D ブロックは、局所的な範囲の画素から構成する。

【 0 0 5 5 】

F I G . 5 は、例示的に示す画像の 1 6 画素セクションに対する画像 - ブロック変換処理の具体例を示す図である。画像 5 0 0 は、単一のフレームの局所的な領域を形成する 1 6 個の画素からなる。画像 5 0 0 内の各画素は、強度値により示される。この例では、画像 5 0 0 の最上列左端の画素の強度は 1 0 0 であり、最下列右端の画素の強度は 1 0 である。

30

【 0 0 5 6 】

この具体例においては、画像 5 0 0 内の異なる領域における画素を用いて、2 D ブロック 5 1 0 、 5 2 0 、 5 3 0 、 5 4 0 を生成する。2 D ブロック 5 1 0 、 5 2 0 、 5 3 0 、 5 4 0 は、符号化され、(後述するように) シャッフリングされ、伝送される。この伝送処理の後、2 D ブロック 5 1 0 、 5 2 0 、 5 3 0 、 5 4 0 は再結合され、画像 5 5 0 が形成される。画像 5 5 0 は、画像 5 0 0 を再構築したものである。

【 0 0 5 7 】

発生する可能性のある伝送欠落に関わらず、画像 5 0 0 を正確に再生するために、F I G . 5 に示す具体例では、連鎖的相補ブロック構造を用いる。特に、2 D ブロック 5 1 0 、 5 2 0 、 5 3 0 、 5 4 0 を生成するための画素を選択することにより、画像 5 5 0 を再構築する際に、相補的及び / 又は連鎖的パターンは、ブロックの再結合に用いられる。したがって、特定のブロック属性が伝送中に欠落しても、再構築された画像 5 5 0 においてエラーは隣接しない。例えば、F I G . 5 において、2 D ブロック 5 4 0 の D R が伝送中に欠落したとする。ここで、デコーダ 1 2 0 は、隣接するブロックの隣接する複数の画素を利用し、2 D ブロック 5 4 0 の失われた D R を回復することができる。また、後述するように、相補的パターン及びシフティングを用いることにより、隣接する画素が増加し、好ましくは他のブロックに基づく隣接する画素の数を最大化し、これにより D R 及び M I N の回復の可能性を大幅に向上させることができる。

40

50

【0058】

FIG. 5 a は、画像 - ブロック変換処理の一具体例において、2 D ブロックを形成するためには用いられるシャッフリングパターンの例を示す図である。ここでは、画素を交互に抜き取ることにより 1 つの画像を 2 つのサブ画像、すなわちサブ画像 560 及びサブ画像 570 に分割する。サブ画像 560 内の長方形の区切りは、2 D ブロックの境界線を示す。説明のため、2 D ブロックに 0, 2, 4, 7, 9, 11, 12, 14, 16, 19, 21, 23 といった番号を付す。タイル 565 は、サブ画像 560 内の 2 D ブロックのための画素分布を示す。

【0059】

サブ画像 570 においては、2 D ブロックの割当ては、水平方向に 8 画素分及び垂直方向に 4 画素分シフトされている。これにより、再構築処理においてサブ画像 560 とサブ画像 570 とが結合されると、割り当てられた 2 D ブロックが包み込まれ、重なり合う。2 D ブロックは、1, 3, 5, 6, 8, 10, 13, 15, 17, 18, 20, 22 と番号付けされている。タイル 575 は、サブ画像 570 内の 2 D ブロックの画素分布を示す。タイル 575 は、タイル 565 に対する相補構造を有している。したがって、特定のブロック属性が伝送中に欠落した場合、失われた 2 D ブロックのブロック属性を回復することができる隣接する画素が存在することとなる。さらに、同様なブロック属性のセットを有する重なり合う 2 D ブロックが存在する。したがって、画像の再構築の過程において、デコーダ 120 は、隣接する 2 D ブロックから複数の隣接する画素を取得し、これにより失われたブロック属性を回復することができる。

10

20

【0060】

FIG. 6 は、他の相補的及び連鎖的 2 D ブロックの構造例を示す図である。これら以外の構造を用いてもよい。FIG. 5 と同様に、FIG. 6 に示す 2 D ブロック構造によつても、任意の 2 D ブロックに伝送欠落が生じても、周囲の 2 D ブロックの存在が保証される。なお、パターン 610 a、610 b、610 d では、画素を後続する 2 D ブロックにマッピングする際、水平シフト及び / 又は垂直シフトを行う。水平シフトとは、新たな 2 D ブロック境界が始まる前に、タイル構造を水平方向に所定の画素数分シフトすることを意味する。垂直シフトとは、新たな 2 D ブロック境界が始まる前に、タイル構造を垂直方向に所定の画素数分シフトすることを意味する。アプリケーションに応じて、水平シフトのみを行ってもよく、垂直シフトのみを行ってもよく、水平シフト及び垂直シフトを組み合わせて行ってもよい。

30

【0061】

パターン 610 a は、画像 - ブロック変換に用いる渦巻状パターンを示す。渦巻状パターンでは、画像 - ブロック変換処理において後続する 2 D ブロックを生成する際に水平シフトを行う。パターン 610 b 及びパターン 610 d は、相補パターンを示し、画像 - ブロックマッピング処理において、後続する 2 D ブロックを生成するために、水平シフト及び垂直シフトにより画素が選択される。さらに、パターン 610 b 及びパターン 610 d は、2 つの 2 D ブロック間の画素選択において交互にオフセットを設けた例である。パターン 610 c は、画像 - ブロック変換処理のための 2 D ブロックを構成する画素を不規則にサンプリングした例を示す。すなわち、画素が 2 D ブロックに対して一度だけマッピングされるならば、画像 - ブロックマッピングにはいかなるマッピング構造を用いてもよい。

40

【0062】

FIG. 5、FIG. 5 a、FIG. 6 は、2 D ブロックを生成するための画像 - ブロックマッピングを示すものである。この処理は、3 D ブロックに対しても適用できることは明らかである。上述のように、3 D ブロックの生成は、2 D ブロックと同様の境界定義を用いるが、3 D ブロックの生成では、境界分割は、3 D ブロックを構成する後続するフレームに亘って拡張される。すなわち、3 D ブロックは、第 1 のフレーム内の 2 D ブロックを定義するために用いる画素と、後続するフレーム内の 2 D ブロックの画素とを結合して生成される。一具体例においては、第 1 のフレームにおける 2 D ブロックの画素と、後

50

続するフレームにおける 2 D ブロックの画素とは、同一の位置から抽出される。

【 0 0 6 3 】

フレームセット内ブロックシャッフリング

任意の画像の画素値は、局所的な領域において緊密な関係を有する。一方、同一画像内の離れた領域にある画素は、大きく異なる値を有している可能性がある。したがって、任意の画像のある部分において空間的に隣接する 2 D ブロック又は 3 D ブロックを連続して符号化した場合、D R 及び M I N は近い値を有し、画像の離れた部分の D R 及び M I N は大きく異なる値を有するものとなる。したがって、画像において空間的に隣接する 2 D ブロック又は 3 D ブロックを符号化して得られたデータを連続的にバッファに格納した場合、バッファ空間の使用率に不均衡が生じる。フレームセット内のブロックシャッフリングは、A D R C 符号化に先立って行われ、画像 - ブロックマッピング処理により生成された 2 D ブロック又は 3 D ブロックのシャッフリングを行う。シャッフリング処理により、後段の A D R C 符号化において、バッファを均等に使用することが保証される。10

【 0 0 6 4 】

F I G . 7 a ~ F I G . 7 d は、3 D - Y ブロックのシャッフリングの具体例を示すものである。F I G . 7 a ~ F I G . 7 d 内の 3 D - Y ブロックは、Y 信号のみを有するフレーム対に上述の画像 - ブロックマッピング処理を施して得られるものである。3 D - Y ブロックは、シャッフリングされ、これにより符号化されたフレーム対を格納するバッファには、そのフレーム対の異なる部分に対応する 3 D - Y ブロックが含まれるようになる。これにより A D R C 符号化処理における D R 分布の均一化が促される。各バッファの D R 分布が均一化されることによりバッファを均等に利用することができる。20

【 0 0 6 5 】

F I G . 7 a ~ F I G . 7 d は、物理的に離れた 3 D ブロックのシャッフリングを示す図である。これにより連続するパケットに伝送欠落が生じても、欠落するブロック属性は、画像内の特定の領域に集中することなく、画像全体に分散される。

【 0 0 6 6 】

ブロックシャッフリングは、小規模、中規模及び大規模のバースト的パケット欠落のいずれが生じても、欠落するブロック属性が広範囲に分散されるように設計されている。この実施の形態においては、小規模なバースト欠落とは、数個のパケットの欠落を意味し、中規模のバースト欠落とは、1 バッファ分の欠落を意味し、大規模な欠落とは 1 セグメント分の欠落を意味するものとする。ブロックシャッフリングにおいては、画像内の比較的離れた部分から、3 つの隣接するブロックを選択する。したがって、次のグループ内 V L データシャッフリング（後に詳細に説明する）において、各グループは互いに異なる静的特性を有する 3 D ブロックから構成される。ブロック属性の欠落を分散させることにより、破損した 3 D ブロックの周囲には破損していない 3 D ブロックが残り、これら破損していない 3 D ブロックにより欠落したデータを回復するため、強力なエラー回復を実現することができる。30

【 0 0 6 7 】

F I G . 7 a は、水平方向に 6 6 個の 3 D - Y ブロックを有し、垂直方向に 6 0 個の 3 D - Y ブロックを有するフレーム対を示す。これら 3 D - Y ブロックは、セグメント 0 ~ 5 に割り当てられている。図に示すように、3 D - Y ブロックの割当ては、 2×3 の枠を設け、各枠内の各 3 D - Y ブロックが各セグメントに対応するように割り当てる。ここで、さらなるシャッフリングを行わず、最初の 8 8 0 個のパケットにバーストエラーが生じたとすると、セグメント 0 に対応するブロック属性が失われる。しかしながら、後述するように、F L データシャッフリングを行うことにより、ブロック属性の欠落を分散させることができる。40

【 0 0 6 8 】

F I G . 7 b は、セグメント 0 に割り当てられる番号 0 が付された 3 D - Y ブロックの走査順序を示す。F I G . 7 a において「0」で示される各 3 D - Y ブロックには、0, 1, 2, 3, ..., 6 5 9 という番号が付され、これらはセグメント 0 に入力されるス50

トリーム内の位置を示すものである。セグメントの割当てを行うためのこのようなブロック番号を用いて、残りの 3 D - Y ブロックもセグメント 1 ~ 5 に割り当てられる。このようにして、フレーム対内のデータは、複数のセグメントにシャッフリングされる。

【 0 0 6 9 】

F I G . 7 c は、1 セグメントを構成する 6 6 0 個の 3 D - Y ブロックを示す図である。0 ~ 6 5 の番号が付された 3 D - Y ブロックは、バッファ 0 に入力される。同様に、番号が付された 3 D - Y ブロックに隣接する 3 D - Y ブロックは、バッファ 1 に入力される。このような処理を繰り返してバッファ 2 ~ 9 が充足される。このような処理により、伝送中のパケットの欠落により失われる複数の 3 D - Y ブロックは、画像内の異なる部分に分散される。

10

【 0 0 7 0 】

F I G . 7 d は、セグメント 0 に対応する 3 D - Y ブロックのバッファにおける最終的な配列順序を示す図である。3 D - Y ブロック 0 , 1 , 2 は、バッファ内に最初の 3 つの部分を占める。この処理は、バッファの残りの部分において繰り返される。これにより、伝送中に 3 つの 3 D - Y ブロックが欠落した場合、失われる 3 D - Y ブロックは、画像内で離れた位置に対応するものとなる。

【 0 0 7 1 】

F I G . 7 a ~ 7 d は、フレームセット内の 3 D - Y ブロックの分散の一具体例を示すものである。この他に、3 D - U ブロック及び 3 D - V ブロックを分散することもできる。3 D - U ブロックは、U 信号のみを含むフレームセットに上述の画像 - ブロックマッピング処理を適用して生成される。同様に、3 D - V ブロックは、V 信号のみを含むフレームセットに上述の画像 - ブロックマッピング処理を適用して生成される。そして、3 D - U ブロック及び 3 D - V ブロックの両方に対して、上述の 3 D - Y ブロックの分散と同様の処理を行う。なお、上述のように、3 D - U ブロックと 3 D - Y ブロックの数は、それぞれ 3 D - Y ブロックの数の 1 / 6 である。

20

【 0 0 7 2 】

F I G . 7 a ~ 7 d は、Y 信号に対するフレーム内ブロックシャッフリングの具体例を示し、この具体例では、伝送中の 1 / 6 のパケット欠落が許容され、さらにバッファの使用率の均等化が実現されている。セグメント、バッファ、A D R C ブロックの割当てを変更することにより 1 / n バーストエラーに対応でき、またバッファ使用率を変更できることは当業者にとって明らかである。

30

【 0 0 7 3 】

部分バッファリング

F I G . 3 に示すステップ 4 において、A D R C 符号化及びバッファリング処理が行われる。符号化技術により、画像 - ブロックマッピング処理により生成された 2 D ブロック又は 3 D ブロックは、2 D - A D R C ブロック又は 3 D - A D R C ブロックに符号化される。3 D - A D R C ブロックは、それぞれ Q コード、M I N、モーションフラグ、D R を含む。2 D - A D R C ブロックは、Q コード、M I N、D R を含む。すなわち、2 D - A D R C ブロックでは、単一のフレーム又は単一のフィールドに対する符号化が行われるため、2 D - A D R C ブロックは、モーションフラグを含まない。

40

【 0 0 7 4 】

従来より多くのバッファリングの手法が知られている（例えば、近藤らによる米国特許番号第 4 , 8 4 5 , 5 6 0 号「高効率コーディング装置 (High Efficiency Coding Apparatus)」及び米国特許番号第 4 , 7 2 2 , 0 0 3 号「高効率コーディング装置 (High Efficiency Coding Apparatus)」を参照）。これらの記載内容は本出願に組み込まれるものとする。

【 0 0 7 5 】

以下に説明する部分バッファリングは、A D R C 符号化において使用する符号化ビットを決定するための革新的な手法を提供するものである。詳しくは、部分バッファリングは、閾値テーブルから閾値を選択する手法を提供するものであり、閾値テーブルは、遠隔の

50

端末間の伝送速度を一定に保つとともに、エラーが増えることを制限するために設計されている。変形例においては、閾値テーブルはさらに、バッファが最大限活用されるよう設計される。一具体例においては、バッファは、任意のフレームセットに対応する符号化されたデータを16分の1に分割して格納するメモリである。閾値は、上述した画像-ブロックマッピング処理により生成された2Dブロック又は3Dブロック内の画素を符号化するために用いるQビットのビット数を決定するために用いられる。

【0076】

閾値テーブルは、閾値の列を備え、この列は閾値セットとも呼ばれ、閾値テーブルの各列には閾値インデックスが付されている。一具体例においては、閾値テーブルは、閾値テーブルの上位列に位置する閾値セットが、より多くのQコードのビットを生成するように配列されている。これにより、利用可能な所定のビット数を有する任意のバッファに対して、エンコーダ110は、この所定のビット数より小さいビット数を生成する閾値に到達するまで、閾値テーブルを下位方向に順次検索する。バッファ内の画素データの符号化には、適切な閾値が用いられる。

10

【0077】

一具体例においては、30Mbp/s程度の伝送速度が望まれる。この所望の伝送速度により、全ての任意のバッファにおいてVLデータの格納に31152ビットが利用可能となる。これに応じて、各バッファについての累積的DR分布が算出され、閾値テーブルから閾値セットが選択され、これに基づいて3Dブロックあるいは2Dブロック内の画素をVLデータとして符号化する。

20

【0078】

FIG.8は、バッファ0における選択された閾値及びDR分布の具体例を示すグラフである。FIG.8における垂直方向の軸は、累積的DR分布を示す。例えば、値bは、DRがL3以上の3Dブロック又は2Dブロックの数に等しい。水平方向の軸は、DR値のとり得る値を示す。ある具体例では、DR値は0~255の値をとる。閾値L₄, L₃, L₂, L₁は、バッファの符号化を決定する閾値セットを表す。

【0079】

一具体例において、バッファ0に格納されている全てのブロックは、閾値L₄, L₃, L₂, L₁を用いて符号化される。すなわち、DR値がL₄より大きなブロックは、4ビットを用いて符号化された画素値を有することとなる。同様に、DR値がL₃とL₄の間にあるブロックに属する画素は、3ビットを用いて符号化される。また、DR値がL₂とL₃の間にあるブロックに属する画素は、2ビットを用いて符号化される。DR値がL₁とL₂の間にあるブロックに属する画素は、1ビットを用いて符号化される。そして、DR値がL₁より小さいブロックは、0ビットを用いて符号化される。L₄, L₃, L₂, L₁は、バッファ0内の全てのブロックを符号化するために用いるビットの総数が、31152ビットを超えることなく、可能な限り31152ビットに近い数となるように選択される。

30

【0080】

FIG.8aは、部分バッファリングの一具体例を示す図である。フレーム800は、符号化されてバッファ0~59に格納される。伝送エラーがデータの回復の妨げとなる場合、欠落したデータに対するエラー回復処理が行われるまで、フレーム800の復号処理は中断される。ここで、部分バッファリングは、バッファ内のエラーの伝播を制限するので、残りのバッファについて復号処理を行うことができる。例えば、伝送エラーによりバッファ0内のブロック80のQビット及びモーションフラグの再生が妨げられているとする。部分バッファリングは、バッファ0内にこのエラーが伝播することを制限する。バッファ長は固定であるので、バッファ0の最後とバッファ1の先頭は既知であり、このためエラーの伝播は、バッファ0内に制限される。これにより、デコーダ120は、バッファ1内のブロックに対する処理を遅延することなく開始することができる。さらに、異なるバッファの符号化に対して異なる閾値セットを用いることにより、エンコーダ110は、任意のバッファ内に含まれるQコードのビット数を最大化/制御することができ、したが

40

50

つて、より高い圧縮率が実現できる。さらにまた、部分バッファリング処理では、バッファ0～59は、固定長を有するので、一定の伝送速度を実現できる。

【0081】

一具体例においては、バッファの可変領域は、限られた数の閾値セットが存在するためには、Qコードのビットのみにより充足されるわけではない。すなわち、固定長を有するバッファの残りのビットは、ポストアンプルと呼ばれる所定のビットストリームパターンにより充足される。後述するように、ポストアンプルは、バッファの最後より前にあるVLデータの最後を示しているので、ポストアンプルにより双方向のデータ回復が実現できる。

【0082】

バッファ内YUVブロックシャッフリング

Y信号、U信号、V信号は、それぞれ固有の静的特性を有している。Qビット及びモーションフラグの回復処理（後述する）を改善するために、Y信号、U信号及びV信号は、バッファ内で多重化される。したがって、伝送欠落は、特定の信号に対して実質的な影響を与えない。

【0083】

FIG.9は、それぞれY信号、U信号、V信号から導き出されるY-ADRCブロック、U-ADRCブロック、V-ADRCブロックに対するシャッフリング処理であるバッファ内YUVブロックシャッフリング処理を説明する図である。バッファ900は、フレームセット内ブロックシャッフリング後のADRCブロックの割当てを示す。バッファ900は、66個のY-ADRCブロックと、これに続く11個のU-ADRCブロックと、これに続く11個のV-ADRCブロックを含む。バッファ910は、バッファ内YUVブロックシャッフリングを行った後のYUV-ADRCブロックの配列構造を示す。図に示すように、3つのY-ADRCブロックに1つのU-ADRCブロック又は1つのV-ADRCブロックが後続する。バッファ内YUVブロックシャッフリングによりバッファ内の隣接するブロックのビットストリームの類似の度合いが低減される。バッファ内ブロックシャッフリングは、この実施の形態に限られることなく、初期の画像フォーマットに応じて、異なる信号、すなわち異なるYUV比又は異なる色空間を有する信号に対して変形して実行されるようにしてもよい。

【0084】

グループ内VLデータシャッフリング

グループ内VLデータシャッフリングは3つのステップを有する。この3つのステップは、Qコードの連結と、Qコードの再割当てと、連結されたQコードのランダム化である。FIG.10は、グループ内VLデータシャッフリングの手順を示す図であり、バッファ内に格納されたQコードには、3つの処理が順次施される。この変形例としては、処理手順のサブセットをグループ内VLデータシャッフリングに適用してもよい。各処理手順は、それぞれ独立して伝送中のデータに対するエラー回復に寄与する。したがって、各処理ステップを個別に説明する。エラー回復に関する詳細は、データ回復の説明の項目で述べる。

【0085】

1. Qコードの連結

Qコードの連結により、複数のADRCブロックが互いに復号されることが保証される。グループ復号によれば、後述するようにデータ回復工程において隣接するブロックから追加的な情報を取得することが可能なため、エラー回復を容易に行うことができる。一具体例においては、Qコードの連結は、バッファ内に格納された3つのADRCブロックからなる各グループに対して個別に適用される。変形例として、グループ内に他のバッファからのADRCブロックを含めることもできる。ADRCブロックに亘るQコードの連結は、1つの連結ADRCタイルの生成として記述される。FIG.11及びFIG.11aは、連結ADRCタイルの生成を例示する図である。

【0086】

10

20

30

40

50

F I G . 1 1 は、2つのA D R C ブロックから連結A D R C タイルを生成する例を示す図である。具体的には、この連結は、2 D - A D R C ブロック0，1，2に含まれる各Q コード($q_0 \sim q_{63}$)に対して行われ、この結果、64個のQ コードを含む連結A D R C タイルAが生成される。例えば、2 D - A D R C ブロック0の第1のQ コード $q_{0,0}$ (量子化された値の0番目)は、2 D - A D R C ブロック1の第1のQ コード $q_{0,1}$ に連結される。この2つの連結されたQ コードは、続いて、2 D - A D R C ブロック2の第1のQ コード $q_{0,2}$ に連結され、これにより、連結A D R C タイルAのQ₀が生成される。この処理は、Q₆₃が生成されるまで繰り返される。これに代えて、連結A D R C タイルA内のQ_iの生成を以下の式に基づいて行ってもよい。

【0087】

10

$$Q_i = [q_{i,0}, q_{i,1}, q_{i,2}, \dots, q_{i,63}] \quad i = 0, 1, 2, \dots, 63$$

さらに、連結A D R C タイルA内の各Q_iには、単一のQ_iを生成するために連結されたビット総数であるNビットを示す値が関連付けられる。

【0088】

20

F I G . 1 1 a は、動ブロックを含むフレーム対から生成された連結A D R C タイルの具体例を示す図である。動ブロックとは、モーションフラグが設定された3 D - A D R C ブロックである。モーションフラグは、上述した画像 - ブロックマッピング処理により生成された2つの2 D ブロック構造内の所定の数の画素が第1のフレームと第2のフレームとの間で変化している場合に設定される。この変形例として、第1のフレームと、これに続くフレームとの間の各画素の変化の最大値が所定の値を超えた場合にモーションフラグを設定するようにしてもよい。一方、非動ブロック(すなわち静ブロック)は、モーションフラグが設定されていない3 D - A D R C ブロックである。第1のフレームと、これに続く第2のフレームの2つの2 D ブロック間で所定の数の画素が変化していない場合、モーションフラグの設定は行われない。変形例として、第1のフレームと、これに続く第2のフレームとの間の各画素の変化の値が所定の値を超えない場合には、モーションフラグの設定を行わないものとしてもよい。

【0089】

30

動ブロックは、第1のフレームにおける符号化された2 D ブロックと、後続するフレームにおける符号化された2 D ブロックとに基づくQ コードを含む。単一の符号化された2 D ブロックに対応するQ コードの集合をA D R C タイルと呼ぶ。すなわち、動ブロックは、2つのA D R C タイルを生成する。一方、静ブロックは、動きがないため、動ブロックの半数のQ コードのみしか含まず、したがって、1つのA D R C タイルしか生成しない。この具体例においては、静ブロックのQ コードは、第1のフレームの2 D ブロックと、後続するフレームの対応する2 D ブロックとの間の対応する画素の画素値の平均を求ることにより生成される。平均化された各画素値は、符号化されて、これにより単一のA D R C タイルを形成するQ コードの集合が生成される。このようにして、動ブロック1110は、A D R C タイル0, 1を生成し、静ブロック1120は、A D R C タイル2を生成し、動ブロック1130は、A D R C タイル3, 4を生成する。

【0090】

40

F I G . 1 1 a に示すA D R C の連結処理では、A D R C タイル0 ~ 4を連結して連結A D R C タイルBを生成している。具体的には、A D R C タイル0 ~ 4内に含まれる各Q コード($q_0 \sim q_{63}$)が連結され、連結A D R C タイルB内の64個のQ コードが生成される。これに代えて、連結A D R C タイルB内の各Q コード、すなわちQ_iを以下の数式に基づいて生成してもよい。

【0091】

$$Q_i = [q_{i,0}, q_{i,1}, q_{i,2}, q_{i,3}, q_{i,4}, \dots, q_{i,63}] \quad i = 0, 1, 2, \dots, 63$$

【0092】

2. Q コードの再割当

Q コードの再割当により、伝送欠落に起因するビットエラーが空間的に離れた画素に

50

分散されることが保証される。特に、Qコードの再割当処理において、Qコードは、再分散され、再分散されたQコードのビットは、シャッフルされる。したがって、Qコードの再割当により、破損された画素の周囲に破損されていない画素が残るため、エラーの回復が容易となる。画素の破損はADR Cブロック全体に亘って分散するので、DR及びMINの回復が容易となる。DR及びMINの回復については、データ回復の説明で詳述する。

【0093】

FIG. 12に1/6バーストエラー欠落による画素の劣化の具体例を示す。具体的には、2D-ADR Cブロック1210、1220、1230は、それぞれ3ビットを用いて符号化された64個の画素を含む。すなわち、2D-ADR Cブロック1210、1220、1230の各画素P₀～P₆₃は、3ビットにより表される。2D-ADR Cブロック1210は、6ビット毎の第1ビットが欠落した場合におけるビット欠落パターンを影付きの長方形として示す図である。同様に、ADR Cブロック1220及びADR Cブロック1230は、それぞれ6ビット毎に第2及び第4ビットが欠落した場合を示す。FIG. 12から、Qコードの再割当を行わなければ、1/6バーストエラー欠落により2D-ADR Cブロック1210、1220、1230において、それぞれ半数の画素に劣化が生じることがわかる。

【0094】

一具体例において、Qコードの再割当は、バッファに格納されている各連結ADR Cタイルに対して別個に行われ、これによりデシャッフリングにおいて、ビットエラーが空間的に分散された画素に位置されることが保証される。変形例として、バッファ内に格納された各ADR Cブロックに対してQコードの再割当を行ってもよい。

【0095】

FIG. 12aは、連結ADR Cタイルに基づくシャッフリングされたQコードのビットストリームを生成するQコードの再割当の具体例を示す。テーブル122及びテーブル132は、Qコードの再分配を示す。ビットストリーム130及び140は、Qコードのビットのシャッフリングを示す。

【0096】

テーブル122は、連結ADR CタイルAの連結されたQコードを示す。Q₀は、最初の連結Qコードであり、Q₆₃は、最後の連結Qコードである。テーブル132は、Qコードの再分配を示す。この具体例においては、第1の組である区画0には、Q₀、Q₆、Q₁₂、Q₁₈、Q₂₄、Q₃₀、Q₃₆、Q₄₂、Q₄₈、Q₅₄、Q₆₀が含まれる。テーブル132内において後続する区画1には、11個の連結Qコードが含まれている。同様にして区画2～5にも11個の連結Qコードが含まれる。テーブル132においては、区画間の境界を垂直方向の線分で示している。このように連結Qコードを空間的に分離された6つの区画に割り当てるにより、1/6バーストエラー欠落により生じるビット欠落パターンが連続する画素グループに分散されることが保証される。

【0097】

FIG. 12bは、再割当されたQコードにおける1/6バーストエラーにより生じるビット欠落のパターンを示す図である。具体的には、2D-ADR Cブロック1215、1225、1235は、それぞれ3ビットを用いて符号化されている64個の画素を有している。すなわち、各2D-ADR Cブロック1215、1225、1235内の各画素P₀～P₆₃は、3ビットにより表される。2D-ADR Cブロック1215、1225、1235において、影付きの長方形で表されるビット欠落パターンは、連続する画素に亘って位置している。すなわち、与えられたセグメント欠落に対して、各2D-ADR Cブロック1215、1225、1235内のそれぞれ11個の連続する画素のみが劣化している。変形例においては、区画へのQコードの割当処理において、異なる動ブロックからのQコードを割り当てるようにしてよく、これにより空間的及び時間的に分離されたQコードを6つのセグメントに割り当ててもよい。これにより、1/6バーストエラー欠落に対して破損されていない空間的及び時間的画素が追加され、より強力なエラー回復

10

20

30

40

50

処理が提供される。

【0098】

F I G . 1 2 aにおいて、テーブル 1 3 2 内の再割当された Q コードは、生成されるビットストリームに亘ってシャッフリングされ、ビットストリーム内で隣接するビットが異なる区画からのビットであるようにされる。テーブル 1 3 2 内の全ての区画内の Q コードは、ビットストリーム 1 3 0 内で連結される。ビットストリーム 1 3 0 内で隣接する任意のビットの区画は、生成されるビットストリーム 1 4 0 において 6 ビット位置毎に分散される。これにより、ビットストリーム 1 4 0 内のビット番号 0 ~ 5 は、各区画における第 1 の Q コードからの第 1 ビットを含む。同様に、ビットストリーム 1 4 0 のビット番号 6 ~ 1 1 は、各区画の第 1 の Q コードからの第 2 のビットを含む。このような処理は、全ての Q コードのビットに対して繰り返される。これにより、1 / 6 バーストエラー欠落による画素欠落が空間的に分離されることが保証される。 10

【0099】

F I G . 1 2 c は、再割当された (すなわち、再分配されてシャッフリングされた) Q コードの 1 / 6 バーストエラー欠落により生成されたビット欠落パターンを示す図である。特に、2 D - A D R C ブロック 1 2 1 7 , 1 2 2 7 , 1 2 3 7 は、それぞれ 3 ビットを用いて符号化された 6 4 個の画素を含む。すなわち、各 2 D - A D R C ブロック 1 2 1 7 , 1 2 2 7 , 1 2 3 7 の各画素 $P_0 \sim P_{6_3}$ は、3 ビットで表される。2 D - A D R C ブロック 1 2 1 7 , 1 2 2 7 , 1 2 3 7 において、影付き長方形で示されているビット欠落パターンは、空間的に分離された画素に分散されており、したがって、画素エラー回復を容易に行うことができる。 20

【0100】

3 . Q コードのビットのランダム化

Q コードのビットは、マスキングキーを用いてランダム化される。マスキングキーは、欠落及び破損されたデータの回復処理においてデコーダ 1 2 0 の処理を補助するものである。具体的には、符号化処理において、K E Y として示されるキーを用いて Q コードのビットストリームをマスキングする。これに対応して、デコーダ 1 2 0 は、この K E Y の正確な値を知っている必要があり、これにより Q コードのビットストリームのマスクを外すことができる。 30

【0101】

一具体例において、K E Y は、3 つの A D R C ブロックに対する Q コードの再割当により生成された Q コードのビットストリームをマスキングするために用いられる。上述のように、A D R C ブロックは、F L データ及び Q コードを有している。マスキングキーの各キー要素 (d_i) は、F L データの値と、対応する A D R C ブロックに関連する量子化ビットのビット数 (q_i) との組み合わせにより生成される。具体例においては、モーションフラグと Q ビットを用いて K E Y を定義する。すなわち、この具体例においては、キー要素は、以下の数式に基づいて生成される。

【0102】

$$d_i = 5 \cdot m_i + q_i$$

ここで、 $i = 0, 1, 2$ 、 $q_i = 0, 1, 2, 3, 4$ である。 40

変数 m_i は、モーションフラグに等しい。すなわち、対応する A D R C ブロックが動ブロックである場合、 m_i は 0 となり、対応する A D R C ブロックが静ブロックである場合、 m_i は 1 となる。さらに、変数 q_i は対応する A D R C ブロックを符号化するために用いる量子化ビットを表す。すなわち、 q_i の値は、4 ビット A D R C 符号化方式においては 0 , 1 , 2 , 3 , 4 のいずれかである。一具体例において、3 つの A D R C ブロックからなるグループに用いる K E Y は、以下に示す数式に基づいて得られるキー要素 (d_i) により定義される。

【0103】

$$K E Y = d_0 + 10 \cdot d_1 + 100 \cdot d_2$$

これにより、モーションフラグ又は Q ビットのデータの回復処理において、マスキング

キーの生成に用いられた値に基づいて、使用された可能性のあるキーの再生が可能となる。再生されたキーの値は、受信されたQコードのビットストリームのアンマスキングに使用され、これにより復号候補が生成される。キーの値の再生及び特定の復号候補の選択については、データ回復の説明において詳述する。

【0104】

変形例として、マスキングキーは、様々な要素から生成できる。これにより、伝送媒体を介して要素に関する情報を伝送することなく、デコーダ120に要素に関連する特定の情報を提供することができる。一具体例においては、任意のADR C ブロックに対応するDR 値又はMIN 値を用いてマスキングキーを生成し、このマスキングキーによりそのADR C ブロックを示すビットストリームをマスキングする。

10

【0105】

FIG. 10 ~ 12 には、伝送中に生じる 1 / 6 パケットデータ欠落までを許容するグループ内 VL データシャッフリングの例を示しているが、当業者にとって、区画の総数、ビットの間隔を変更することにより、1 / n バーストエラー欠落に対応するよう設計を変更できることは明らかである。

【0106】

セグメント間 FL データシャッフリング

セグメント間 FL データシャッフリングは、異なるセグメント間でブロック属性を再割当てするものである。ブロック属性を再割当てすることによりデータ欠落を分散させることができる。具体的には、あるセグメントの FL データが伝送中に欠落しても、失われた DR 値、MIN 値及びモーションフラグ値が同一のブロックに属さないようにする。FIG. 13 及び FIG. 14 は、セグメント間 FL データシャッフリングの具体例を示す図である。

20

【0107】

FIG. 13 にセグメント 0 ~ 5 のコンテンツを示す。一具体例において、各セグメントは、880 個の DR と、880 個の MIN と、880 個のモーションフラグと、660 個の Y ブロック、110 個の U ブロック及び 110 個の V ブロックに対応する VL データとを有する。図に示すように、MIN シャッフリング 1300 のセグメント 0 の MIN 値は、セグメント 2 に移動され、セグメント 2 の MIN 値は、セグメント 4 に移動され、セグメント 4 の MIN 値は、セグメント 0 に移動される。さらに、セグメント 1 の MIN 値は、セグメント 3 に移動され、セグメント 3 の MIN 値は、セグメント 5 に移動され、セグメント 5 の MIN 値は、セグメント 1 に移動される。

30

【0108】

FIG. 13 a は、モーションフラグのシャッフリングを示す。図に示すように、モーションフラグシャッフリング 1305 のセグメント 0 のモーションフラグ値は、セグメント 4 に移動され、セグメント 2 のモーションフラグ値は、セグメント 0 に移動され、セグメント 4 のモーションフラグ値は、セグメント 2 に移動される。さらに、セグメント 1 のモーションフラグ値は、セグメント 5 に移動され、セグメント 3 のモーションフラグ値は、セグメント 1 に移動され、セグメント 5 のモーションフラグ値は、セグメント 3 に移動される。欠落パターン 1310 は、伝送中にセグメント 0 が欠落した結果の FL データの欠落を示す。

40

【0109】

特定のブロック属性に対して、FIG. 13 及び FIG. 13 a に示すように、セグメント間の特定のブロック属性の全ての瞬時値のシャッフリングを行う。例えば、FIG. 13 においては、セグメント 2 の 880 個の MIN 値は、セグメント 0 の 880 個の MIN 値に一括して置き換えられる。同様に、FIG. 13 a においては、セグメント 4 の 880 個のモーションフラグ値は、セグメント 0 のモーションフラグ値に一括して置き換えられる。このようにブロック属性を一括してシャッフリングすることにより、連続するパケットの伝送欠落に対して、欠落は、特定のブロックの特定のブロック属性に偏らない。一具体例においては、1 つのブロックグループは 3 つの ADR C ブロックを含む。

50

【0110】

F I G . 1 4 は、 D R 値、 M I N 値、 モーションフラグ値に対する 3 つのモジュールシャッフルを示す図である。3 つモジュールシャッフルとは、3 つの異なるセグメントにおける 3 つのグループ（すなわちロックグループ）に亘ってシャッフリングパターンを共有することを意味する。シャッフリングパターンは、3 つの異なるセグメント内の全てのロックグループに対して繰り返される。なお、異なるロック属性に対しては異なるシャッフリングパターンを用いる。すなわち、3 つのモジュールシャッフリングにより、3 つの全てのセグメントに亘ってロック属性が分散される。具体的には、任意のロックグループについて、3 つのモジュールシャッフリングは、伝送中のセグメントの欠落に対して、特定のロック属性の瞬時値が 1 つだけしか失われないことを保証する。したがって、後述するデータ回復処理において、ロック内の失われたデータを回復するための復号候補の数を低減することができる。10

【0111】

D R モジュールシャッフル 1 4 1 0 に示すように、1 セグメントには、8 8 0 個の D R 値が格納されている。D R 値には、その D R 値が由来するロックに応じた番号が付されている。3 つのモジュールシャッフリングにおいては、3 つのセグメントの F L データのコンテンツがシャッフルされる。カウント値 0 ~ 2 は、モジュールシャッフリングのために識別される 3 つのセグメント内の各 D R 値を識別するために付された値である。すなわち、ロック番号 0 , 3 , 6 , 9 ... に属する D R 値は、カウント 0 に属する。同様に、ロック番号 1 , 4 , 7 , 1 0 ... に属する D R 値は、カウント 1 に属し、ロック番号 2 , 5 , 8 , 1 1 に属する D R 値は、カウント 2 に属する。これにより、所定のカウント値に対して、そのカウント値に関連付けられた D R 値は、セグメント 0 , 2 , 4 に亘ってシャッフリングされる。同様に、同一のカウント値に関連付けられた D R 値は、セグメント 1 , 3 , 5 に亘ってシャッフリングされる。20

【0112】

D R モジュールシャッフル 1 4 1 0 において、カウント値 0 に属する D R 値は、シャッフリングされない。カウント値 1 に属する D R 値は、シャッフリングされる。具体的には、セグメント A 内のカウント値 1 に属する D R 値は、セグメント B に移動され、セグメント B 内のカウント値 1 に属する D R 値は、セグメント C に移動され、セグメント C 内のカウント値 1 に属する D R 値は、セグメント A に移動される。30

【0113】

カウント値 2 に属する D R 値も、またシャッフリングされる。具体的には、セグメント A 内のカウント値 2 に属する D R 値は、セグメント C に移動され、セグメント B 内のカウント値 2 に属する D R 値は、セグメント A に移動され、セグメント C 内のカウント値 2 に属する D R 値は、セグメント B に移動される。

【0114】

M I N モジュールシャッフル 1 4 2 0 は、M I N 値用の 3 つのロック属性のモジュールシャッフリング処理の具体例を示す。1 つのセグメントは、8 8 0 個の M I N 値を含んでいる。M I N モジュールシャッフル 1 4 2 0 においては、D R モジュールシャッフリング 1 4 1 0 においてカウント値 1 及びカウント値 2 に対して用いたシャッフリングパターンを、カウント値 0 及びカウント値 1 にシフトして用いる。詳しくは、D R モジュールシャッフル 1 4 1 0 においてカウント値 1 に対して用いたシャッフリングパターンを、カウント値 0 に適用する。また、D R モジュールシャッフル 1 4 1 0 においてカウント値 2 に対して用いたシャッフリングパターンを、カウント値 1 に適用し、カウント値 2 に属する M I N 値については、シャッフリングを行わない。40

【0115】

モーションフラグモジュールシャッフル 1 4 3 0 は、モーションフラグ値用の 3 つのロック属性のモジュールシャッフリング処理の具体例を示す。1 セグメントは 8 8 0 個のモーションフラグを含んでいる。モーションフラグモジュールシャッフル 1 4 3 0 においては、D R モジュールシャッフル 1 4 1 0 においてカウント値 1 及びカウント値 2 に対し50

て用いたシャッフリングパターンを、それぞれカウント値2及びカウント値0にシフトして用いる。具体的には、D Rモジュールシャッフル1410においてカウント値2に対して用いたシャッフリングパターンを、カウント値0に適用する。また、D Rモジュールシャッフル1410においてカウント値1に対して用いたシャッフリングパターンを、カウント値2に適用し、カウント値1に属するモーションフラグ値については、シャッフリングを行わない。

【0116】

FIG. 14aは、モジュールシャッフル1410, 1420, 1430により得られたモジュールシャッフリングの結果を示す図である。モジュールシャッフル結果1416は、各ブロック属性の移動先がセグメント0に属することを示す。この例では、セグメント0は、FIG. 14に示すセグメントAに対応する。この移動先は、FIG. 14に示すモジュールシャッフル1410, 1420, 1430により決定される。FIG. 14aは、セグメント0が伝送中に欠落した場合のブロック属性の欠落分布を示す。具体的には、欠落パターン1415は、モジュールシャッフル1410, 1420, 1430によりシャッフリングされた受信データをデシャッフリング処理した後に、6つのセグメントに亘るDR値、モーションフラグ値及びMIN値の欠落を示す。FIG. 14aに示すように、ブロック属性の欠落は、セグメント0, 2, 4に亘って周期的に分散されており、セグメント1, 3, 5にはブロック属性の欠落は生じていない。さらに、空間欠落パターン1417は、伝送中にセグメント0が欠落して失われたVLデータのデシャッフル後の空間的分布を示す。空間欠落パターン1417は、後に受信データに対して施されるデシャッフリング処理後のDR値、モーションフラグ値及びMIN値の欠落を示す。空間欠落パターン1417においては、破損されたブロックは、破損されていないブロックに取り囲まれており、破損されたブロック属性は、破損されていないブロック属性に基づいて回復することができる。

【0117】

FIG. 14及びFIG. 14aは、3つのモジュールシャッフリングパターン及び伝送中にセグメントが失われた後のブロック属性の欠落分布を示す。変形例として、カウント値又はセグメント数を変更することにより、ブロック属性の欠落分布を変更してもよい。FIG. 14bにモジュールシャッフル結果1421と欠落パターン1420とを示す。同様に、FIG. 14cにモジュールシャッフル結果1426と欠落パターン1425とを示す。欠落パターン1420及び欠落パターン1425は、上述した3つのセグメントではなく、6つのセグメントに亘るブロック属性の欠落分布を示す。

【0118】

シャッフリング処理を行うための、ブロック属性を組み合わせて分散させる手法については、様々な変形例が可能である。

【0119】

セグメント間VLデータシャッフリング

セグメント間VLデータシャッフリング処理では、所定の数のセグメント、例えば6つのセグメントが並べ替えられ、これにより1/6パケットデータ欠落までの欠落に対し、空間的に分離された周期的なVLデータ欠落が保証される。FIG. 15及びFIG. 16は、セグメント間VLデータシャッフリング処理の一具体例を示す。

【0120】

この具体例においては、30Mbp/sに近い伝送速度が望ましい。したがって、望ましい伝送速度では、60個のバッファのそれぞれにおけるVLデータとして、31152ビットが利用可能となる。残りの領域は、バッファ内に含まれる88個のブロック用のVLデータに使用される。FIG. 15は、30Mbp/sに近い伝送速度用のフレームセット内のVLデータバッファの配列構造を示す図である。上述の通り、部分バッファリングにより、各バッファの使用可能なVLデータの使用効率が最適化されており、VLデータの未使用領域は、ポストアンプルにより充足されている。

【0121】

10

20

30

40

50

F I G . 1 6 は、空間的に分散された周期的な V L データ欠落を保証するシャッフリング処理の具体例を示す図である。第1列は、F I G . 1 5 に示す 6 0 個のバッファから 1 8 6 9 1 2 0 ビットの連結ストリームに並べ替えられた V L データを示す図である。第2列は、6 ビット毎にビットを抽出してまとめた新たなビットストリーム、すなわちストリーム 2 を示す図である。これにより、デコーダ 1 2 0 が後に逆の処理を行う際に、伝送中に起こった 1 / 6 までのバースト欠落は、2 つの破損されたビット間に少なくとも 5 つの未破損ビットがある周期的な欠落パターンに変換される。

【 0 1 2 2 】

第3列は、ストリーム 2 のビットを 1 0 ビット毎に抽出し、グループ化して生成された新たなビットストリーム、すなわちストリーム 3 を示す。この場合も、グループの境界は、セグメントにおけるビット番号により規定される。ストリーム 2 を 1 0 ビット毎にグループ化することにより、1 / 6 0 のデータ欠落が生じた場合、2 つの破損されたビット間に少なくとも 5 9 個の未破損ビットが存在することが保証される。これにより、8 8 個の連続するパケットのデータが欠落した場合に、空間的に分離された周期的な V L データ欠落が実現される。

【 0 1 2 3 】

第4列は、ストリーム 3 のビットを 1 1 ビット毎に抽出して生成されたストリーム 4 を示す。この場合も、グループの境界は、セグメントにおけるビット番号により規定される。ストリーム 3 を 1 1 ビット毎にグループ化することにより、1 / 6 6 0 のデータ欠落が生じた場合、2 つの破損されたビット間に少なくとも 6 5 9 個の未破損ビットが存在することが保証され、8 個の連続するパケットの伝送欠落が生じた場合、空間的に分離された周期的な V L データ欠落を実現する。

【 0 1 2 4 】

ストリーム 4 内の 3 1 1 5 2 ビットからなる各グループは、連続的にバッファ 0 ~ 5 9 に再格納される。すなわち、最初のビットグループは、バッファ 0 に格納され、最後のビットグループは、バッファ 5 9 に格納される。

【 0 1 2 5 】

F I G . 1 6 に示すグループ化の手法を変更することにより、1 / n までの伝送欠落を許容する空間的に分離された周期的な V L データ欠落が保証されることは、当業者にとって明らかである。

【 0 1 2 6 】

伝送

上述したシャッフリング処理により、F L データ及び V L データが相互に混合されたバッファが形成される。一具体例においては、エンコーダ 1 1 0 は、パケット構造 2 0 0 に従って各バッファからパケットを生成し、各パケットを伝送媒体 1 3 5 を介して送信する。

【 0 1 2 7 】

データ回復

上述の通り、ビットストリームを符号化する革新的な本手法により、データパケットの欠落により生じるエラーに対する強力なエラー回復を実現することができる。復号処理の概要については、F I G . 4 に示す通りである。

【 0 1 2 8 】

F I G . 4 に示すように、パケットとして受信されたデータは、複数のレベルのデシャッフリング処理、すなわちステップ 4 2 5 , 4 3 0 , 4 3 5 , 4 4 0 において処理され、ここでは、パケットとして受信されたデータの異なるデータ又は部分がデシャッフリングされ、データが読み出される。そして、ステップ 4 4 5 において、当分野で知られた技術 (1991年9月4日~6日にイタリアのトリノで開催された H D T V 及びその未来に関する第4回国際研究会 (Fourth International Workshop on HDTV and Beyond)) において、近藤、藤森、中屋らにより発表された「将来の H D T V デジタル V T R のための適応ダイナミックレンジコーディング方式 (Adaptive Dynamic Range Coding Scheme for Future

10

20

30

40

50

e HDTV Digital VTR)」参照) を用いてデータを A D R C 復号する。

【 0 1 2 9 】

ステップ 4 5 0 , 4 5 5 において、フレームセット内ブロックデシャッフリング及びブロック - 画像マッピングが順次実行される。ステップ 4 2 5 , 4 3 0 , 4 3 5 , 4 4 0 , 4 4 5 , 4 5 0 , 4 5 5 は、データを符号化するために実行された上述の処理の逆の処理であり、ここでは、詳細には説明しない。なお、一具体例においては、ステップ 4 2 5 , 4 3 0 , 4 4 0 により示されるデシャッフリングは、データに対して独立である。例えば、実行されるデシャッフリング処理は、予め定められているか、あるいはアドレスマッピング又はテーブルルックアップにより特定される。デシャッフリングステップ 4 2 5 , 4 3 0 , 4 4 0 は、データコンテンツに対して独立しているので、例えばパケット欠落に起因するデータ欠落によってデシャッフリング処理ができないことはない。同様に、ステップ 4 5 0 , 4 5 5 は、データに対して独立である。詳しくは、グループ内 V L データデシャッフリング処理により、ブロックグループ用の量子化コードが決定される。したがって、ステップ 4 3 5 では、パケットが欠落している場合、影響のあるグループを処理することはできない。

【 0 1 3 0 】

デシャッフリング処理、復号処理及びマッピング処理 (ステップ 4 2 5 , 4 3 0 , 4 3 5 , 4 4 0 , 4 4 5 , 4 5 0 , 4 5 5) の後、回復処理が実行され、これにより欠落パケット内に存在している Q ビット及びモーションフラグの値が回復される。Q ビットの欠落は、通常 D R 欠落 (パケット欠落に起因する) に起因する。Q ビット又はモーションフラグの値が未知の場合、画素の Q コードのビットをデータビットストリームから判定することができない。Q ビット又はモーションフラグの値が不正確に判定された場合、バッファ内のデータにおいて後続するブロックの開始点が誤って判断されるので、このエラーは伝播性を有している。

【 0 1 3 1 】

F I G . 1 7 は、Q ビット及びモーションフラグの値を回復するための処理の概要を示す図である。ここでは、特定の具体例により、複数のデータブロックを用いて Q ビット及びモーションフラグの値を回復する処理を説明する。しかしながら、ブロックの数は、この具体例に例示するものに制限されるわけではなく、1 つ以上のブロックを用いることができる。F I G . 1 7 に示すように、ステップ 1 7 0 5 において、ビットストリーム内に検出されたエラーに基づいて、ステップ 1 7 1 0 において、特定のパラメータに基づいて、検査される 3 つのブロック用の復号候補が生成される。ステップ 1 7 1 5 において、各復号候補が正しい復号候補である可能性 (likelihood) に基づいて各復号候補に得点を付ける。そして、ステップ 1 7 2 0 において、最も得点の高い復号候補を選択する。選択された復号候補は、Q ビット及びモーションフラグの値を修正し、これにより検査されたブロックの画素が復号される。

【 0 1 3 2 】

F I G . 4 に示す復号処理において、一旦最良の復号候補が選択されると、ステップ 4 6 5 において、パケット欠落に起因して失われた D R 値又は M I N 値が回復される。ここでは、例えば隣接するブロックの最小自乗又は平均を用いた手法など、当業者に既知の回復処理を用いて D R 及び M I N を回復する。この処理の詳細については、例えば、1 9 9 1 年 9 月 4 日 ~ 6 日にイタリアのトリノで開催された H D T V 及びその未来に関する第 4 回国際研究会 (Fourth International Workshop on HDTV and Beyond) において、近藤、藤森、中屋らにより発表された「将来の H D T V デジタル V T R のための適応ダイナミックレンジコーディング方式 (Adaptive Dynamic Range Coding Scheme for Future HDTV Digital VTR)」に記載されている。この具体例においては、革新的な画像 - ブロックマッピング処理及びこれに基づくデータ構造により隣接するブロックを増加させ、これにより追加的データを提供し、より正確な D R 及び M I N の回復を容易に行うことができる。詳しくは、一具体例において、D R 及び M I N は以下の式に基づいて回復される。

【 0 1 3 3 】

10

20

30

40

50

【数4】

$$DR' = \frac{m \cdot \sum_i (y_i - MIN) \cdot q_i}{\sum_i q_i^2}$$

【0134】

ここで、 DR' は、回復された DR に対応し、 q_i は、 ADC ブロック内の*i*番目の値であり、 $q_i \in \{0, 1, \dots, 2^q - 1\}$ であり、エッジマッチング ADC の場合、 $m = 2^q - 1$ であり、非エッジマッチング ADC の場合、 $m = 2^q$ であり、 y_i は、隣接するブロックの復号された値であり、 Q は、 Q ビットの値である。

【0135】

【数5】

$$MIN = \frac{\sum_i \left(y_i - \frac{DR}{m} \cdot q_i \right)}{N}$$

10

20

【0136】

ここで、 MIN' は、回復された MIN に対応し、 N は、総和に用いた項の数を表す（例えば、 i が $0 \sim 31$ であれば N は 32 である）。他の具体例において、同一のブロックの DR 及び MIN が同時に破損されている場合、 DR 及び MIN は、以下の式に基づいて回復される。

【0137】

【数6】

$$DR' = \frac{m \cdot \left[N \cdot \sum_i q_i \cdot y_i - \sum_i q_i \cdot \sum_i y_i \right]}{N \cdot \sum_i q_i^2 - \left[\sum_i q_i \right]^2}$$

30

$$MIN' = \frac{\sum_i \left(y_i - \frac{DR'}{m} \cdot q_i \right)}{N}$$

40

【0138】

ステップ470において、 Q ビット及びモーションフラグの回復を実行する以前に、復号されていないデータを ADC 復号し、ステップ475において、パケット欠落又はランダムエラーに起因して生じたエラーを含む全ての画素データを回復する。そして、ステップ485において、 $3:1:0 - 4:2:2$ 逆変換を行い、画像を表示のために望ましいフォーマットに変換する。

【0139】

$FIG. 18$ は、本発明が提供する復号処理における Q ビット及びモーションフラグの回復処理の特定の具体例を示す図である。この特定の具体例において、復号処理に入力さ

50

れる情報は、隣接ブロックの情報と、処理する3つのブロックのブロック属性及び画素データである。さらに、失われたデータの位置を示すエラーフラグも入力される。エラーフラグは、当業者に知られた様々な手法で生成することができるため、詳細には説明しない。エラーフラグは、どのビットが破損された又は欠落したパケットにより伝送されてきたかを示す。

【0140】

ステップ1805において、復号候補を生成する。復号候補は様々な手法で生成できる。例えば、処理負担がかなり大きくなってしまうが、復号候補に可能な復号の全てを含ませてもよい。これに代えて、事前に特定されたパラメータに基づいて、復号候補を生成して、評価する復号候補の数を減らしてもよい。

10

【0141】

この具体例においては、復号候補は、上述したグループ内VLデータシャッフリング処理においてビットストリームをランダム化するために用いられた可能性のあるキー値に基づいて判定される。さらに、復号候補は、復号する状態で残っているビットのビット長及び残りのブロック数に関する情報により制限される。例えば、後述するように、最後のブロックの処理においては、ブロックの復号長は通常既知である。

【0142】

この具体例の説明を続ける。FIG.19は、この具体例における可能な組み合わせを表す。ここで $_x$ は、未知の値（パケット欠落等に起因して失われた値）を示す。さらに、具体例を挙げて説明する。 m_i は、 i 番目のブロックのモーションフラグであり、 q_i は、 i 番目のブロックの量子化ビットのビット数であり、 n_i は、 i 番目のブロックに対して可能な復号候補の数であり、 d_i は、グループ内VLデータシャッフリングの説明で述べた i 番目のブロックのキー要素の値である。 i 番目のブロックは、各グループ内で定義される。この具体例では、各グループ内のブロック数は3である。この3ブロックのグループに対するキーは、 $d_0 + 10 \cdot d_1 + 100 \cdot d_2$ として生成される。第1のブロックにおいて、モーションフラグが未知であり、量子化ビットのビット数が2であり、 m_0 が x であり、 q_0 が2であるとする。上述の式に基づいて、キー要素 d_i は、 $d_i = 5 \cdot m_i + q_i$ となり、 d_0 として可能なデジットの集合は{2, 7}となる。したがって、可能な値(n_0)は、2となる。第2のブロックのモーションフラグの値が1であり、量子化ビットのビット数が1であり、 d_i の値が $d_i = 5 \cdot 1 + 1 = 6$ であり、 $n_i = 1$ であるとする。また、第3のブロックのモーションフラグの値が1であり、量子化ビットのビット数が未知であるとする。これにより、デジット d_2 は{6, 7, 8, 9}の集合からなり、 $n_2 = 4$ となる。したがって、このグループの復号候補の可能な数Mは、 $2 \times 1 \times 4 = 8$ となり、復号候補を生成するキーのバリエーションは、662, 667, 762, 767, 862, 867, 962, 967となる。この処理は、好ましくは、データ欠落の影響を受けた各グループに対して実行される。

20

【0143】

FIG.17の説明に戻る。ステップ1715において、データがキーデータに基づいて復号されると、生成された復号候補は、復号されたデータが正しい可能性に基づいて、得点付けされる。ステップ1720において、最高の得点を得た復号候補を選択する。

30

40

【0144】

復号候補の得点付けには、様々な手法を用いることができる。例えば、特定の復号候補に基づくブロック内の画素が画像内の他の画素にどれくらい合致しているかを分析して、復号候補を得点付けすることができる。好ましくは、得点は、誤差、例えば自乗誤差及び相関を示す判定基準に基づいて決定する。例えば、相関については、隣接する画素との相関度が高いほど、仮定が正しい確率が高い。したがって、相関度が高ければ、復号候補が正しいことが予測され、相関性がなければ、復号候補が正しくないことが予測される。

【0145】

FIG.18に示すように、4つの異なる判定基準を分析して、最良の復号候補を選択する。しかしながら、復号候補を選択するために分析する判定基準の数は、1乃至3個で

50

あってもよく、5個以上であってもよい。

【0146】

FIG.18に示す具体例では、4つの副得点付け判定基準を設け、これらに対する得点を合計して最終得点を算出する。具体的には、ステップ1815において、自乗誤差を求め、ステップ1820において、水平相関を判定し、ステップ1825において、垂直相関を判定し、ステップ1830において、時間的動きを測定する（それぞれ、M個の復号候補と、N個のブロックと、2データフレーム/ブロックとにより、M×2N行列として示される）。ここでは、水平相関及び垂直相関を用いるが、例えば対角相関等の様々な相関値を測定することができる。ステップ1835, 1840, 1845, 1850において、各判定基準の信頼度を測定し、測定値を正規化する。ステップ1855, 1860, 1865, 1870において、それぞれ異なる判定基準の確率関数を生成する。これらの確率関数は、例えば確率値を掛け合わせることにより結合され、例えばFIG.18のステップ1875において、尤度関数等による得点付けを行う。そして、各復号候補の得点を他の全ての復号候補の得点と比較し、最も正しいと考えられる復号候補を選択する。

【0147】

各復号候補を評価し、それぞれの候補に得点を付けるには、様々な手法を用いることができる。例えば、信頼度尺度は、判定基準を正規化する一手法である。さらに、以下に説明するもの以外にも、様々な信頼度尺度の手法がある。同様に、各判定基準に基づく確率値を掛け合わせて全体の尤度関数を求める手法は、検査された様々な判定基準を結合する手法の单なる例示にすぎない。

【0148】

通常、候補となる可能性が低い復号候補が得る得点は低く、一方、候補として有力な復号候補が得る得点が極めて高くなるため、符号化処理により最良の復号候補の判定が容易となる。特に、上述したグループ内データシャッフリング処理におけるQコードのランダム化処理によってこの判定を容易に行うことができる。

【0149】

FIG.20a、20b、20c、20dは、FIG.18に示すステップ1815, 1820, 1825, 1830において特定の復号候補に得点を付け、及び総得点を算出するための異なる測定法の例を示す。FIG.20aは、復号候補により復号された画素 x_i を復号された隣接する画素 $y_{i,j}$ と比較して評価する自乗誤差による測定を説明する図である。添え字「 i, j 」は、 i に隣接するアドレスに対応する。なお、画像内の本当の輪郭の境界に存在するために生じる急峻な変化（スパイク：spike）の影響を取り除くために、値が大きな項の幾つかを除外することが望ましい。好ましくは、大きな3つの $(x_i - y_{i,j})^2$ を除外し、発生する可能性のあるスパイクを回避するとよい。FIG.20bは、時間的動きの判定基準を測定する手法を説明する図である。これは、ブロックが動ブロックであるか、動ブロックであるとみなされる場合にのみ適用可能である。時間的動きの判定基準では、ブロック間の差分は小さいものであるとみなす。したがって、復号候補が悪いほど、ブロック間の差分が大きくなる。空間相関では、実際の画像が密接な関係を保ちながら徐々に変化するので、復号候補が正しい可能性が高いほど、相関度が高くなると考えられる。FIG.20cに示す水平相関測定及びFIG.20dに示す垂直相関測定は、この前提を利用する。

【0150】

FIG.18に示すステップ1835, 1840, 1845, 1850における信頼度尺度は、先のステップ（ステップ1815, 1820, 1825, 1830）において判定された判定基準の正規化を行う処理である。一具体例において、例えば、自乗誤差が[0, 1]間の値をとり、エラーが等しい場合、信頼度は0となり、エラーが0である場合信頼度は1となる。正規化のためには他の測定法及び手法を用いてもよい。

【0151】

同様に、空間相関に関する信頼度は、以下の式により算出される。

【0152】

10

20

30

40

50

`maximum(Y, 0) - maximum(X, 0)`

ここで、Yは、最良の相関値であり、Xは、現在の復号候補の相関値である。時間的動きの信頼度尺度は、以下の式に基づいて決定される。

【0153】

`conf = (a - b) / (a + b)`

ここで、 $a = \max(X, M_TH)$ であり、 $b = \max(Y, M_TH)$ であり、さらに、 M_TH は、候補ブロックの動き閾値であり、Yは、最良の測定値、すなわち最小の時間的動きを表し、Xは、現在の候補の時間的動きの測定値を表す。

【0154】

FIG. 18 に示すステップ 1855, 1860, 1865, 1870において、それぞれ異なる判定基準に関する確率関数を生成する。確率を測定する手法は様々なものが存在する。例えば、得点を信頼度尺度に用いることができる。信頼度尺度が所定の値、例えば 0.8 より大きければ、基礎得点から 10 を減じ、0.5 ~ 0.8 の間であれば、基礎得点から 5 を減じる。FIG. 21 は、自乗誤差測定判定基準用の確率関数を生成するための用いる具体例である。この表は、経験的に求められた任意のデータを格納し、信頼度と、自乗誤差測定値と、既知の復号候補とが含まれている。具体的には、この表は、破損されていないデータを用い、DR 値が破損又は欠落したと仮定して作成することができる。これにより、適切な復号及び不適切な復号に対するキー及び信頼度尺度のが求められる。この表は、適切な復号と不適切な復号との確率比を反映したものである。この表を用いて、特定の自乗誤差の値（列）及び信頼度の値（行）に対する確率が判定される。例えば、信頼度 0において、様々な自乗誤差が存在し、候補が正しい確率は 40% ~ 50% であることがわかる。信頼度が 0 ではないが、低い値である場合、この確率は、急速に低下する。相関及び時間的動きに関しても、対応する経験的に求められた判定基準測定値及び信頼度尺度に基づいて、同様の表を作成することができる。

10

【0155】

生成された確率を用いて、この具体例における上述の「得点」を求めることができる。候補復号の得点付けには、他の手法を用いてもよい。ステップ 1875において、異なる確率を結合して尤度関数 $L_i = j \cdot P_{i,j}$ を求める。ここで、j は、確率関数 $P_{i,j}$ の乗算関数であり、 $P_{i,j}$ は、候補 i ブロック j の確率関数である。候補としては、関数 L_i が最大となるものを選択する。

20

【0156】

FIG. 18 に示す処理においては、欠落したパケットにより伝送されたブロック属性を回復する必要がある場合がある。したがって、ステップ 1810において、DR 値及び MIN 値を必要に応じて回復する。この回復処理には、デフォルト値、平均値、自乗誤差関数を用いた手法や、例えば、1993年9月20 ~ 22日にオーストラリアのメルボルンで開催された IEEE ビジュアル信号処理及び通信学会で発表された近藤、藤森、中屋らによる「将来の HDTV デジタル VTR のための適応ダイナミックレンジコーディング (Adaptive Dynamic Range Coding Scheme for Future HDTV Digital VTR)」及び近藤、藤森、中屋、内田らによる「新たなデジタル VCR の秘匿法 (A New Concealment Method for Digital VCRs)」に開示されたより高度な手法を用いることができる。回復された値は、上述した復号候補の生成に利用される。

30

【0157】

あるいは、DR 値及び MIN 値は、Q ビット判定処理において決定される。この手法を FIG. 22 に示す。特に、上述の通り、この具体例においては、モーションフラグ及び量子化ビットのビット数を、符号化処理及び後の回復処理において用い、復号候補の可能な数を減少させている。上述の通り、他の情報を用いてもよい。すなわち、DR 値及び/又は MIN 値を符号化に用いてもよい。これに代えて、DR の一部のビット（例えば、DR において最下位 2 ビット）を符号化に用いてもよい。DR データを符号化しても、変数を追加するにつれて可能な復号候補の数は増加する。FIG. 22 の処理では、K・M 個の復号候補が生成される。ここで、K は、未知のデータの候補値の数であり、例えば、D

40

50

R_1 、 DR_2 、 DR_3 (DR_1 、 DR_2 、 DR_3 は、グループ内のブロックの DR 値を示す) の合計の 2 ビットが符号化された場合、 $K = 4$ である。 DR 及び MIN は、例えば DR_1 、 DR_2 、 DR_3 の合計の 2 ビット等の補助情報を用いて回復される。この処理により、復号候補の最大数を調べるための オーバヘッド を代償として、候補選択処理の精度を向上させることができる。

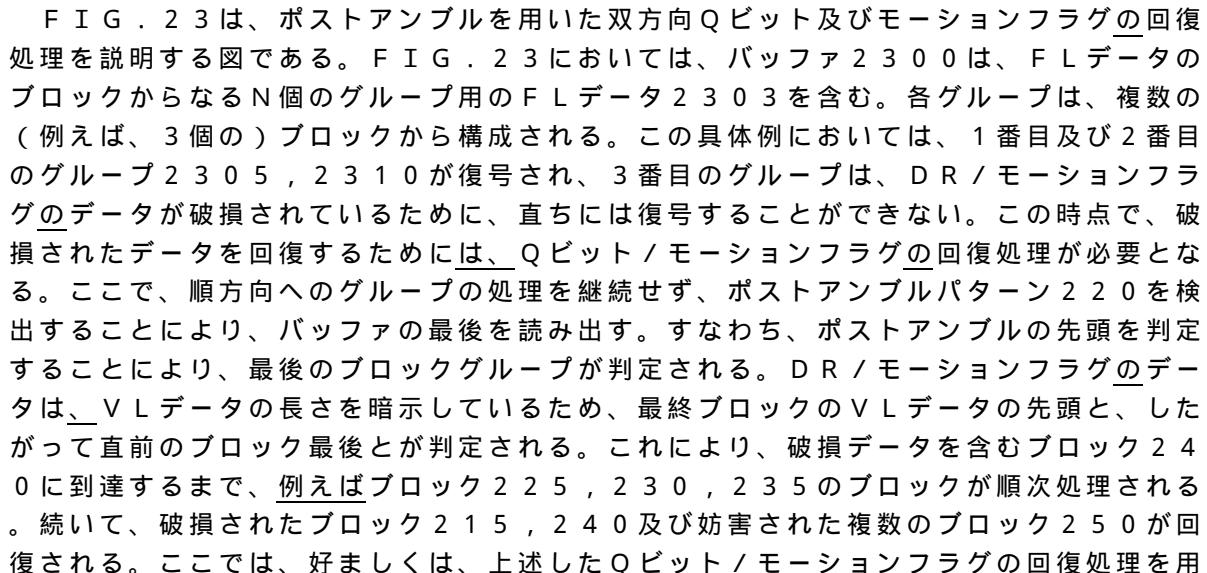
【0158】

なお、通常、復号された隣接するブロックの数が多いほど、 Q ビット及びモーションフラグの回復処理が向上する。さらに、幾つか の具体例において、この処理は、バッファ内の連続するブロックに対して適応される。 FL データの全て又は一部が利用可能であれば、復号候補の数を減らすことができ、ブロックの FL データ全てが 得られれば、可能な復号候補は 1 つとなる。しかしながら、 Q ビット及びモーションフラグの回復処理は、比較的時間を要するので、回避した方が望ましい。さらに、 Q ビット及びモーションフラグの回復処理を行うためには、可能な限り多くの情報を用いることが望ましい。一具体例においては、 Q ビット / モーションフラグの情報が失われているブロックに到達するまで、バッファの先頭から順次ブロックを処理する。このような処理を順方向 Q ビット及びモーションフラグの回復処理と呼ぶ。他の具体例においては、バッファの最後を参照して、バッファ内の最終ブロックを判定し、この最終ブロックから Q ビット / モーションフラグの情報が失われているブロックに到達するまで、バッファの最後から先頭の方向に順次データを回復する。この処理を逆方向 Q ビット及びモーションフラグの回復処理と呼ぶ。

【0159】

上述したように、ブロックは、 VL データを含むため、ブロック長は可変である。したがって、バッファ内で後続するブロックの位置を正確に検出することができるよう¹⁰するためには、 VL データを形成するビットの総数を判定する必要がある。符号化 処理において、バッファ内の未使用のビット位置には、所定の、好ましくは 認識が容易なパターンを有するポストアンブルを設けている。復号処理においては、ポストアンブルは、ブロックとバッファの最後との間に存在することとなる。容易に認識できるパターンを用いているため、復号装置は、このパターンを確認することにより、ポストアンブルの開始位置を検出でき、したがって、バッファ内のブロックの最後を検出できる。この情報は、2 つの処理において使用される。ブロックが破損された Q ビット / モーションフラグのデータを含み、ブロックの開始位置が既知である場合 (例えば、先行するブロックが無事に復号されている場合)、直前のブロックの最後からポストアンブルの先頭までの差分がブロック長に対応する。この情報は、ブロックの Q ビット及び / 又はモーションフラグの算出に使用できる。ポストアンブルの開始位置は、直前のブロックからバッファの先頭方向における Q ビット及びモーションフラグの回復にも使用できる。

【0160】

FIG. 23 は、ポストアンブルを用いた双方向 Q ビット及びモーションフラグの回復処理を説明する図である。FIG. 23においては、バッファ 2300 は、 FL データのブロックからなる N 個のグループ用の FL データ 2303 を含む。各グループは、複数の (例えば、3 個の) ブロックから構成される。この具体例においては、1 番目及び 2 番目のグループ 2305, 2310 が復号され、3 番目のグループは、 DR / モーションフラグのデータが破損されているために、直ちには復号することができない。この時点で、破損されたデータを回復するためには、Q ビット / モーションフラグの回復処理が必要となる。ここで、順方向へのグループの処理を継続せず、ポストアンブルパターン 220 を検出することにより、バッファの最後を読み出す。すなわち、ポストアンブルの先頭を判定することにより、最後のブロックグループが判定される。 DR / モーションフラグのデータは、VL データの長さを暗示しているため、最終ブロックの VL データの先頭と、したがって直前のブロック最後とが判定される。これにより、破損データを含むブロック 240 に到達するまで、例えば ブロック 225, 230, 235 のブロックが順次処理される。続いて、破損されたブロック 215, 240 及び妨害された複数のブロック 250 が回復される。ここでは、好ましくは、上述した Q ビット / モーションフラグの回復処理を用²⁰いる。

いる。

【0161】

なお、双方向処理の順序は、順方向から逆方向の順序に限定されるものではなく、処理は、いずれの方向から開始してもよく、両方向から開始してもよい。さらに、幾つかの具体例においては、複数の処理を平行して実行し、処理効率を高めることもできる。さらに、破損されていない妨害されたブロック250については、上述のQビット／モーションフラグの回復処理を行うことなく、Qビット／モーションフラグの情報に直接アクセスして、これらのブロックを回復してもよい。

【0162】

上述のように、最良の復号候補を実際の復号処理として選択するための得点付けの手法は、様々である。変形例においては、各復号候補を用いた画像の平滑度を評価する。一具体例においては、ラプラス測定を実行する。ラプラス測定では、例えば画像の曲率等の画像表面の2次特性を利用する。線形画像表面、すなわち平滑な表面に対しては、このラプラス測定の結果は0に近い値となる。

【0163】

この処理をFIG.24a、24b、24cを用いて説明する。FIG.24aは、ラプラスカーネルの一具体例を示す。他のラプラスカーネルを用いてもよい。ラプラスカーネルLは、 3×3 の領域で示される。画像領域の平滑度を測定するために、画像のサブ領域をカーネルにより畳み込み、畳み込まれた値の平均を求める。領域及びサブ領域のサイズ（したがってカーネルのサイズ）は、アプリケーションに応じて変更できる。

【0164】

処理の一例をFIG.24cに示す。この具体例では、 3×3 のカーネル及びサブ領域サイズと、 8×8 の領域サイズと、インデックスi, jにより識別される独立要素とを用いる。ステップ2460において、候補復号値x[i][j]を正規化する。例えば、値は、以下の式に基づいて正規化される。

【0165】

【数7】

$$\tilde{x}[i][j] = \frac{x[i][j]}{\sqrt{\sum_{i,j} (x[i][j] - X_{mean})^2}}, \quad 0 \leq i, j < 8$$

$$\text{ここで、 } X_{mean} = \frac{\sum_{i,j} x[i][j]}{64}, \quad 0 \leq i, j < 8$$

【0166】

ステップ2465において、正規化された値を用い、以下の式に基づいて、平滑度を示すブロックラプラス値L_xを求める。

【0167】

【数8】

$$l[i][j] = \sum_{m=-l}^l \sum_{n=-l}^l L[m][n] \cdot x[i+m][j+n], \quad 0 \leq i, j < 8$$

$$L_x = \frac{\sum_{i,j} |l[i][j]|}{64}$$

10

20

30

40

50

【0168】

プロックラプラス値 L_x が 0 に近いほど、画像の部分の平滑度が高い。したがって、このプロックラプラス値 L_x に基づいて得点を算出することができ、プロックラプラス値 L_x が最も小さい復号候補を正しいと判定することができる。

【0169】

ラプラス評価法は、符号化された候補値 $q[i][j]$ を用いて実現することもできる。基本的な処理手順は、FIG. 24c に示す手順と同様である。この具体例では、 3×3 のカーネル及びサブ領域サイズと、 8×8 の領域サイズと、インデックス i, j により識別される独立要素とを用いる。ステップ 2460 において、符号化された候補値 $q[i][j]$ は正規化される。例えば、値は以下の式により正規化される。

【0170】

【数9】

$$q'[i][j] = \frac{q[i][j]}{\sqrt{\sum_{i,j} (q[i][j] - Q_{mean})^2}}, \quad 0 \leq i, j < 8$$

10

$$\text{ここで、 } Q_{mean} = \frac{\sum_{i,j} q[i][j]}{64}$$

20

【0171】

ステップ 2465 において、正規化された値を用いて、以下の式に基づいて、平滑度を示すプロックラプラス値 L_q を求める。

【0172】

【数10】

$$I[i][j] = \sum_{m=-l}^l \sum_{n=-l}^l L[m][n] \cdot q'[i+m][j+n], \quad 1 \leq i, j < 7$$

$$L_q = \frac{\sum_{i,j} |I[i][j]|}{36}$$

30

40

【0173】

プロックラプラス値 L_q が 0 に近いほど、画像の部分の平滑度が高い。したがって、このプロックラプラス値 L_q に基づいて得点を算出することができ、プロックラプラス値 L_q が最も小さい候補を正しいと判断することができる。

【0174】

さらに他の変形例も可能である。変形例として、平滑度測定のために、より高次元の画像特性を用いることもできる。この場合、高次カーネルを用いることができる。例えば、4 次カーネルを用いて、4 次プロックラプラス測定を行うことができる。このような 4 次

50

カーネルは、2次ラプラス演算を継続的に実行することにより実現できる。

【0175】

さらに、画像が所定の値より大きな変化又は動きを有しているか否かに基づいて評価処理を変更してもよい。画像の部分が所定の値より大きな動きを示している場合、フレームではなく、フィールドに対する測定を行うことが望ましい。この点について、FIG. 25を用いて説明する。FIG. 25は、平滑度測定を用いた処理を示す図である。しかしながら、この処理は、様々な種類の測定法を用いて実現することができる。

【0176】

画像領域のフレーム2505は、フィールド0及びフィールド1から構成される。ステップ2510において、動きが検出されない場合、ステップ2515において、各フレーム内のブロックについてブロックラプラス値を求めるにより、平滑度を測定する。所定の値より大きな動きが検出された場合、ステップ2520及びステップ2525において、それぞれのフィールドに対してブロックラプラス測定を行い、得られた2つの測定値を、ステップ2530において、結合、例えば平均値を求め、平滑度測定値を算出する。動きの検出及び測定には、様々な手法を用いることができる。一具体例においては、フィールド間の変化を評価し、得られた値が所定の値を超えた場合に動きを検出する。

10

【0177】

値の回復（通常、欠落又は破損された値の置換）のために動き検出、フレーム情報及びフィールド情報を使用する手法は、値を回復する必要があるあらゆる処理の過程に適用できる。例えば、値を回復するための動き検出、フレーム情報及びフィールド情報を使用する手法は、DR/MIN回復処理、画素回復処理、Qビット及びモーションフラグの回復処理等に適用することができる。このように、検出された動きレベルに基づいて、回復処理は、フィールド単位又はフレーム単位で既存の情報を利用する。さらに、この処理は、特定の方向（例えば、水平方向又は垂直方向）での相関レベルに基づいて選択される重み付けの値を用いるアプリケーションと組み合わせて用いることができる。

20

【0178】

Qビット及びモーションフラグの回復処理の他の具体例では、復号候補は、ブロック内及びブロック間測定に基づいて評価される。以下の説明では、用語「ブロック」は、フレーム又はフィールドの部分を意味するものとする。ブロック内測定は、復号候補により復号された画像の部分の例えば平滑度を評価する。ブロック間測定は、復号候補が隣接する画像部分にどれほど合致するかを測定する。FIG. 26a及びFIG. 26bは、ブロック間評価とブロック内評価とを組み合わせた手法を説明する図である。具体的には、FIG. 26aは、ブロック間測定及びブロック内測定の結果が良好であるために許容可能な復号候補を示し、一方、FIG. 26bでは、ブロック内測定の結果は極めて良好であるが、ブロック間測定の結果が良好ではない場合を示している。

30

【0179】

ブロック内測定の具体例では、上述した平滑化測定を行う。ブロック間測定の具体例では、上述の自乗誤差測定を行う。ブロック間測定の変形例では、ADR Cブロック候補における適合する境界画素の比及び境界画素の総数を使用する。

【0180】

40

ADR C符号化された 8×8 ブロックに対するブロック間評価及びブロック内評価について、FIG. 26c、26d、26eを用いて説明する。FIG. 26dは、 q 個の値からなる符号化値2650のデータの画像の一部（ブロック）を示し、このブロックから候補復号値 x が生成される。隣接する復号されたデータ2655は、 y 個の値からなる。上述の通り、FIG. 26cのフローチャートに示すステップ2605において、ブロック内測定が実行され、これにより測定値、例えばブロックラプラス値 L_x が算出される。ステップ2610において、ブロック間測定値 S_x が算出され、これにより隣接するブロック間の適合性が測定される。ステップ2615において、結合測定値 M_x が算出される。結合測定値 M_x は、復号候補を選択するために用いる情報を提供する。

【0181】

50

この具体例において、ブロック間測定値 S_x は、復号候補による各境界画素の有効範囲内に存在する隣接データの数として算出される (FIG. 26e 参照)。FIG. 26e は、一具体例の有効範囲を示すグラフであり、ここでは観察された量子化値 q_i のそれぞれの有効範囲が示されている。すなわち、 $L_Q < D_R < U_Q$ となり、ここで、 L_Q 、 U_Q は、それぞれ量子化ビット = Q に対応する D_R の上位及び下位の境界を示している。ブロック間測定値 S_x については、 $S_x = S_x / \text{境界画素数}$ として正規化することが望ましい。

【0182】

この具体例では、結合測定値 M_x は、

$$M_x = S_x + (1 - L_x)$$

10

という式に基づいて算出する。これに代えて、以下の式を用いて結合測定値の重み付けを行ってもよい。

$$M_x = w \cdot S_x + (1 - w) \cdot (1 - L_x)$$

ここで、 w は重みであり、通常経験的に決定された重み付けの値を有する。

【0183】

欠落又は破損された D_R 値及び M_{IN} 値を判定するための他の具体例も考えられる。例えば、上述の式を変形して用い、より高精度な D_R 値及び M_{IN} 値の回復を実現することができる。他の具体例では、メジアン法を用いてもよい。メジアン法の一具体例では、 M_{IN} の値を全ての M_{IN_i} の値のメジアンとして以下のようにして求める。

【0184】

$$M_{IN_i} = y_i - q_i \cdot s$$

ここで、 q_i は、符号化された画素値を示し、 y_i は、 q_i に隣接する復号された画素を示す。エッジマッチング ADCにおいて、 $s = D_R / (2^Q - 1)$ である。ノンエッジマッチング ADCにおいては、 $s = D_R / 2^Q$ である。ここで、 Q は、画素毎の量子化ビットのビット数 (Qビットの値) を示す。

【0185】

使用される値は、時間的近似値又は空間的近似値であってもよい。 y_i の値としては、隣接するフレーム / フィールド又は同じフィールドの隣接する画素の復号値を用いてもよい。 y_i の値としては、隣接するフレーム / フィールド又は同じフィールド内の同じ位置の画素の復号値を用いてもよい。

30

【0186】

さらに、 D_R 及び / 又は M_{IN} 回復処理をクリップ処理と組み合わせて用い、回復精度を向上させるとともに、回復処理中のデータのオーバフローを防止することもできる。クリッピング処理は、回復されたデータの値を所定の範囲内に制限する処理である。すなわち、所定の範囲外の値は、この範囲の最も近い境界値にクリップされる。一具体例においては、クリップ処理により値を $[L_Q, U_Q]$ の範囲内に制限する。ここで、 L_Q 、 U_Q は、量子化ビットのビット数 = Q で表される画素値の範囲の下限及び上限を示す。量子化ビット及びさらに $M_{IN} + D_R$ を制限する制限値 N_{um} を設ける。 N_{um} は最大画素値であり、この具体例においては、 N_{um} は 255 である。この具体例において、適応可能であれば、 $U_{Q+1} = L_{Q+1}$ とする。

40

【0187】

判定基準を単一の式に結合することにより、 D_R のための拘束されない回復値 (v_{al}') と、最終的にクリップされた回復値 (v_{al}) とが以下の式から得られる。

【0188】

$$v_{al} = \max(\min(v_{al}', \min(U_Q, 255 - M_{IN})), L_Q)$$

ここで、 \min 及び \max は、それぞれ最小関数及び最大関数を示す。

【0189】

他の具体例においては、境界画素 y_i を用いて回復された D_R 及び / 又は M_{IN} をフィルタリングして相関値が最も高いものだけを用いるようにする。これにより、 D_R 及び M_{IN} の回復の精度が向上する。判定基準を満たしていないそれらの境界画素は、使用され

50

ない。一具体例においては、境界画素 y_i は、 $L_Q \leq DR < U_Q$ を満たす DR 値が存在し、元の画素 y_i が q_i として符号化されている場合、DR 算出に有効であるとみなされる。すなわち、以下の式が満たされるととき、画素は有効である。

【0190】

【数11】

$$\frac{(y_i-\text{MIN})m}{\max(q_i-0.5, 0)} \geq L_Q$$

$$\frac{(y_i-\text{MIN})m}{\min(q_i-0.5, m)} < U_Q$$

10

【0191】

ここで、m は、最大量子化レベル = $2^Q - 1$ を表す。そして、DR 回復値 (val') は、以下の式に基づいて算出される。

【0192】

【数12】

$$val' = \frac{m \cdot \sum_i (y_i - \text{MIN}) q_i}{\sum_i q_i^2}$$

20

【0193】

続いて、この値は有効範囲内にクリップされる。この処理により、DR 回復値は、閾値テーブルにより定義されている有効範囲内に納められる。これにより、DR が閾値テーブルの境界近傍に存在する点の精度が低下する。

【0194】

ここで、量子化雑音の影響により、静 A D R C ブロックの DR は、フレーム間で若干変化することがある。このような変化が A D R C 符号化境界を横断し、DR が複数の連続フレームにおいて回復された場合、有効画素選択とともに回復された DR の回復値は、各横断点で過大になる傾向があり、この結果、表示画面上で顕著なちらつきが生じる。このような問題を抑制する手法として、一具体例では、有効画素選択処理を変形し、上限及び下限の境界による制約を緩和する。これにより、隣接する有効領域に侵入する境界画素を許容する。境界に外接する点を含むことにより、回復値が上限又は下限に近い値となる傾向を強めることができる。緩和された境界の下限 L'_Q 及び上限 U'_Q は、緩和定数 r により算出される。一具体例においては、r の値を 0.5 に設定する。他の値を用いてもよい。

【0195】

$$\begin{aligned} L'_Q &= r L_{Q-1} + (1 - r) L_Q \\ U'_Q &= (1 - r) U_Q + r U_{Q+1} \end{aligned}$$

40

以上、DR 及び M I N が破損又は欠落した場合に DR 及び M I N を回復するための様々な手法を説明した。算出され、回復された対応するデータの時間的及び / 又は空間的相関を調べ、重み付けを行うことにより、さらに回復の精度を高めることができる。具体的には、特定の方向又は時間軸において高い相関が存在する、例えば水平相関が存在する場合、画像特性は、その高い相関を有する方向において、平滑に連続し、したがって、相関値の高い回復値の使用に最良の評価を与える。これにより、境界データは、対応する方向（例えば、垂直、水平、フィールド間）に含まれ、相関測定値に基づいて重み付けされ、最終的な回復値が得られる。

50

【0196】

この処理の一具体例を、F I G . 2 7 aを参照して説明する。ステップ2710において、D R又はM I Nの回復値を一方向について生成し、ステップ2715において、他の方向の回復値を生成する。例えば、この処理を空間的に適用する場合、水平方向の境界に沿う境界画素を用いて第1の回復値h e s tを生成し、垂直方向の境界に沿う境界画素を用いて第2の回復値v e s tを生成する。これに代えて、処理を時間的に適用する場合、隣接するフィールド間の境界画素を用いて第1の回復値を生成し、隣接するフレーム間の境界画素を用いて第2の回復値を生成する。

【0197】

ステップ2720において、各方向における相関レベルを示す相関演算に基づいて回復値の重み付けを行う。続いてステップ2725において、重み付けされた第1及び第2の回復値を結合して結合回復値を生成する。なお、この処理は、2方向の回復値に対する重み付けのみに限定されるわけではない。すなわち、重み付けされ、結合される回復値の数は、アプリケーションに応じて変更できることは明らかである。特定の方向における相関レベルを示す相関値を算出するために、様々な手法を用いることができる。さらに、様々な判定基準を用いて、相関レベルに関する重み係数を選択することができる。通常、一方の相関値が他方の相関値よりかなり大きい場合、結合された回復値は、主に対応する回復値に基づくものである必要がある。一具体例において、結合された回復値は、以下の式により求められる。

【0198】

【数13】

$$val = \begin{cases} \alpha hest + (1-\alpha)vest & : hc \geq vc \\ (1-\alpha)hest + \alpha vest & : hc < vc \end{cases}$$

【0199】

ここで、h cは、水平相関を表し、v cは、垂直相関を表し、h e s tは、左右の境界情報のみに基づくD R回復値を表し、v e s tは、上下の境界情報のみに基づく回復値を表し、αは、重みを表す。重みの値は、様々な方法で決定できる。F I G . 2 7 bは、水平相関と垂直相関との差分の関数として重みの値を決定する一具体例を説明する図である。具体的には、αは、以下の式を満たすように選択される。

【0200】

【数14】

$$\alpha(|hc-vc|) = \begin{cases} 0.5 + 0.25 \cdot e^{-8(0.35-|hc-vc|)} & : |hc-vc| < 0.35 \\ 1 - 0.25 \cdot e^{-8(|hc-vc|-0.35)} & : |hc-vc| \geq 0.35 \end{cases}$$

【0201】

上述のように、適応相関処理は、D R及びM I Nのいずれの回復にも用いることができる。しかしながら、好ましくは、M I N + D Rが255になるように、M I N回復処理においてクリッピングを行う。したがって、関数 $val = \max(\min(val', 255 - MIN), 0)$ を用いることができる。さらに、上述の通り、時間的相関を評価し、これにより、回復値の重み付けを行うこともできる。また、時間的相関と空間的相関を組み合わせて利用してもよい。例えば、フィールド間のある回復値を時間的回復値として生成する。他方の回復値を1フィールド内の空間的回復値として生成する。最終的な回復値は、時間的相関及び空間的相関を組み合わせて算出される。相関の組み合わせを動きの量に置換してもよい。他の変形例も可能である。この手法をオーディオデータに対して適用しもよい。

10

20

30

40

50

【0202】

一変形例として、最小自乗法に単純な修正を加えた手法を用いることができる。この具体例により、回復されたDR値に起因するちらつきを低減することができる。以下の説明においては、QVは、画像部分又は点 q_i の集合を有し、DRを回復するADRCブロックを表し、Yは、QV内の垂直方向又は水平方向に隣接する点から得られた復号値のリストを表し、 y_i は、 q_i の垂直方向又は水平方向の隣接点を表す。各点 q_i は、最大4個の復号された隣接点を有するので、1画素又は点について(q_i, y_i)の組み合わせは最大4つとなる。DRの無制約の最小自乗評価値(DR_{u1s})は、以下の通りである。

【0203】

【数15】

10

$$(DR)_{u1s} = \frac{2^Q \cdot \sum_i (y_i - \text{MIN}) \cdot (0.5 + q_i)}{\sum_i (0.5 + q_i)^2}$$

【0204】

20

ここで、Qは、量子化ビットのビット数であり、MINは、ブロック属性として伝送された最小値を表す。上述の式は、ノンエッジマッチングADRCに対応するものであり、エッジマッチングADRCの場合は、 2^Q を 2^{Q-1} に置き換え、($0.5 + q_i$)を q_i に置き換える。

【0205】

好みしくは、無制約の最小自乗評価値をクリップし、閾値テーブル及び等式MIN+DR = 255に整合させる。この条件は、符号化処理中に行わなければならない(通常、ノンエッジマッチングADRCの場合、DR値として許容される範囲は、1~256である)。すなわち、最小自乗評価値は、以下の式に基づいてクリップされる。

【0206】

30

$$(DR)_{1sc} = \max(\min(UB, DR_{u1s}), LB)$$

ここで、UBは、上限を表し、LBは、下限を表し、min及びmaxは、それぞれ最小関数及び最大関数を表す。

【0207】

変形例として、DR評価値に最も適合する画素を選択することにより、評価を高めて、DRの評価値を算出することもできる。例えば、画像内の変化の少ない領域の画素に対するDR評価値は、変化が多い領域の画素に対するDR評価値より適合性が高くなる。具体的には、画像の輪郭が鋭ければ、評価の精度が低くなる。以下、DR評価値を算出するために用いる画素を選択する簡易な計算手法の具体例を説明する。

【0208】

40

この具体例では、最小自乗評価値(DR_{1se})、例えば DR_{u1s} 又は DR_{1sc} を算出する。この評価値を用いて、符号化値QVのリストを候補復号値Xに変換する。ここで、 x_i は、 q_i に由来するXの構成要素を表す。 x_i の値は、DRの第1の評価値を用いて生成された、回復された復号値である。 x_i の値は、以下の式により定義される。

【0209】

【数16】

$$\text{エッジマッチング ADRC: } x_i = \text{MIN} + \left(0.5 + \frac{q_i \cdot DR_{ke}}{2^Q-1} \right)$$

$$\text{ノンエッジマッチング ADRC: } x_i = \text{MIN} + \left(\frac{(q_i+0.5) \cdot DR_{ke}}{2^Q} \right)$$

【0210】

DR_{1 se} が真の DR の正当な評価値であると仮定すると、いかなる場合も x_i は y_i に比較的近似し、したがって 变化の少ない領域 と判断され、望ましい適合性が得られる。新たな X 及び Y のリストは、x_i と y_i が近似しており、最小自乗評価値が再計算されて評価値が更新される。 10

【0211】

「近似」しているか否かを決定するために、様々な判定基準を設けることができる。一具体例においては、誤差関数の ADC 符号化を用いる。この手法は、計算が低コストであるという利点を有する。処理においては、点 e_i | y_i - x_i | から構成されるリスト E を定義する。min 及び max をそれぞれリストの最大値及び最小値として定義すると、EDR = max - min となる。したがって、符号化された誤差値は、以下のように定義される。

【0212】

$$g_i = (e_i - \text{min}) n1 / \text{EDR}$$

20

ここで、n1 は、上述した ADC 処理と同様の手法により、e_i を再量子化する際の量子化レベルの数を表す。

【0213】

g_i がある閾値以下であるという条件に合致するもののみを選択することにより、新たなリスト X、Y が生成される。これらの新たなリストが十分長ければ、これらのリストを用いて精密な最小自乗評価値 DR_{r1s} を生成できる。最小自乗評価値を精密化するためには、必要とされる g_i の閾値及び合致数は、好ましくは、経験的に求められる。例えば、n1 を 10 とした $8 \times 8 \times 2$ の水平サブサンプルブロックに対する具体例では、g_i = 0 に対応する合致数のみを用い、評価値は、新たなリストが少なくとも 30 個以上の合致数を含む場合にのみ精密化される。 30

【0214】

変形例として、潜在的な DR 値をクリッピングし、DR 評価値を再計算することにより、DR 評価値の精度を高めることができる。詳しくは、一具体例において、リスト D は、構成要素 d_i から構成され、d_i は、x_i を y_i に一致させる DR 値を含む。より具体的には、以下の式の通りとなる。

【0215】

$$d_i = 2^Q (y_i - \text{MIN}) / (0.5 + q_i)$$

以下に示すように、各 d_i をクリッピングすることにより精度が高められる。

【0216】

$$d_i' = \text{max}(\text{min}(\text{UB}, d_i), \text{LB})$$

40

ここで、DR_{c1s} は、d_i' の平均値となるように算出される。加重平均において、クリップ処理 (DR_{c1s}) を他の DR 評価、例えば DR_{1se} と組み合わせて、最終の DR 値を求めるようにしてもよい。例えば、加重平均 DR_{est} を以下の式に基づいて算出する。

【0217】

$$DR_{est} = w_1 (DR_{c1s}) + w_2 (DR_{1se})$$

重み w₁、w₂ は、好ましくは、結果として得られた評価値及び特定の重みから生成された画像に基づいて経験的に決定される。一具体例においては、w₁ = 0.22513 とし、w₂ = 0.80739 とする。

【0218】

50

本発明を好ましい実施の形態に基づいて説明した。上述の説明から、多数の代替、修正、変形及び用法が実現できることは当業者にとって明らかである。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 FIG. 1 は、信号の符号化、伝送、復号の処理を包括的に示す図である。

【図 2】 FIG. 2 は、パケット構造の具体例を示す図である。

【図 3】 FIG. 3 は、本発明に基づく符号化処理の一例を説明するフローチャートである。

【図 4】 FIG. 4 は、本発明に基づく復号処理の一例を説明するフローチャートである。

【図 5】 FIG. 5 は、本発明に基づく画像 - ブロックマッピングの一例を示す図である。 10

【図 6】 FIG. 5 a は、画像 - ブロックマッピングにおいて用いられるシャッフリングパターンの一例を示す図である。

【図 7】 FIG. 6 は、相補的及び連鎖的なブロック構造の例を示す図である。

【図 8】 FIG. 7 a 及び FIG. 7 b は、フレームセット内の Y ブロックのシャッフリングパターンの具体例を説明する図である。

【図 9】 FIG. 7 c は、フレームセット内の Y ブロックのシャッフリングパターンの具体例を説明する図である。

【図 10】 FIG. 7 d は、フレームセット内の Y ブロックのシャッフリングパターンの具体例を説明する図である。 20

【図 11】 FIG. 8 は、バッファ 0 内の累積的 DR 分布の具体例を示す図である。

【図 12】 FIG. 8 a は、本発明に基づく部分バッファリング処理の具体例を示す図である。

【図 13】 FIG. 9 は、本発明に基づくバッファ内 YUV ブロックシャッフリング処理の具体例を示す図である。

【図 14】 FIG. 10 は、本発明に基づくグループ内 VL データシャッフリング処理の具体例を示す図である。

【図 15】 FIG. 11 は、本発明に基づく 3 ブロックのグループ内における Q コードの結合の具体例を示す図である。

【図 16】 FIG. 11 a は、本発明に基づく動ブロックを含むフレーム対における Q コードの結合の具体例を示す図である。 30

【図 17】 FIG. 12 は、1/6 バーストエラー欠落に起因する画素データエラーの具体例を示す図である。

【図 18】 FIG. 12 a は、本発明に基づく Q コードのシャッフリング及び Q コードのビットの分散の具体例を示す図である。

【図 19】 FIG. 12 b は、Q コードを再分散した場合における 1/6 バーストエラーに起因する画素データエラーの具体例を示す図である。

【図 20】 FIG. 12 c は、Q コードを再割当てした場合における 1/6 バーストエラーに起因する画素データエラーの具体例を示す図である。

【図 21】 FIG. 13 は、本発明に基づく MIN シャッフリングの具体例を示す図である。 40

【図 22】 FIG. 13 a は、モーションフラグシャッフリング及び 1 フレーム対内における固定長データ欠落を示す図である。

【図 23】 FIG. 14 は、モジュールシャッフリングの具体例を示す図である。

【図 24】 FIG. 14 a は、モジュールシャッフリングの結果及びモジュールシャッフリングに関連する固定長データ欠落を示す図である。

【図 25】 FIG. 14 b は、変形されたモジュールシャッフリングの結果及びこのモジュールシャッフリングに関連する固定長データ欠落を示す図である。

【図 26】 FIG. 14 c は、変形されたモジュールシャッフリングの結果及びこのモジュールシャッフリングに関連する固定長データ欠落を示す図である。 50

【図27】 FIG. 15は、フレームセット内の可変長データバッファリングの具体例を示す図である。

【図28】 FIG. 16は、本発明に基づくセグメント間VLデータシャッフリングを説明する図である。

【図29】 FIG. 17は、本発明に基づくデータ回復処理の具体例を示すフローチャートである。

【図30】 FIG. 18は、本発明に基づくQビット及びモーションフラグの回復処理の具体例を示すフローチャートである。

【図31】 FIG. 19は、復号候補の具体例を示す図である。

【図32】 FIG. 20a及びFIG. 20bは、FIG. 18に示すQビット及びモーションフラグの回復処理において用いられる測定を説明する図である。 10

【図33】 FIG. 20c及びFIG. 20dは、FIG. 18に示すQビット及びモーションフラグの回復処理において用いられる測定を説明する図である。

【図34】 FIG. 21は、Qビット及びモーションフラグの回復処理において自乗誤差確率関数を求めるために用いられる表を示す図である。

【図35】 FIG. 22は、本発明に基づくQビット、モーションフラグ及び補助情報回復処理の具体例を示すフローチャートである。

【図36】 FIG. 23は、双方向Qビット及びモーションフラグの回復処理の具体例におけるポストアンブルの使用を説明する図である。 20

【図37】 FIG. 24a及びFIG. 24bは、復号候補を評価する変形例を説明する図である。

【図38】 FIG. 24cは、復号候補を評価する変形例を説明する図である。

【図39】 FIG. 25は、本発明に基づく平滑度測定の具体例を示す図である。

【図40】 FIG. 26a及びFIG. 26bは、復号候補の評価法の他の具体例を説明する図である。

【図41】 FIG. 26cは、復号候補の評価法の他の具体例を説明する図である。

【図42】 FIG. 26d及びFIG. 26eは、復号候補の評価法の他の具体例を説明する図である。

【図43】 FIG. 27aは、復号候補の評価処理の他の具体例を示す図である。

【図44】 FIG. 27bは、重み付けに用いる重みを決定するための具体例を示す図である。 30

【図1】



FIG.1

【図2】

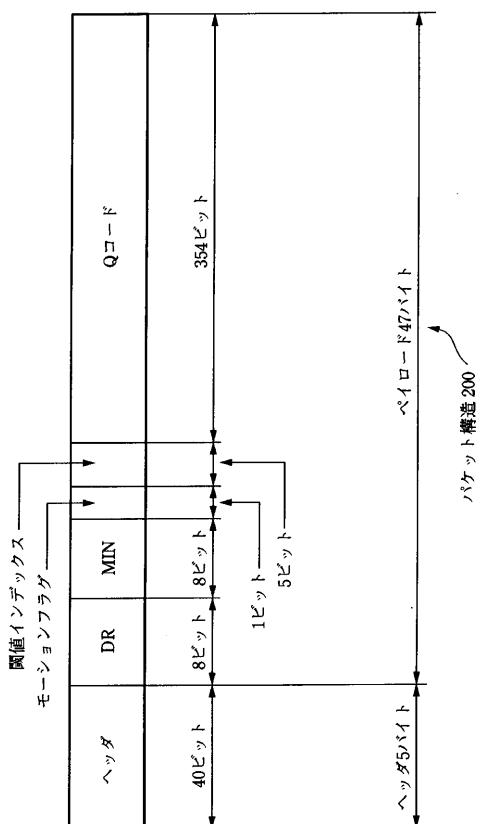


FIG.2

【図3】

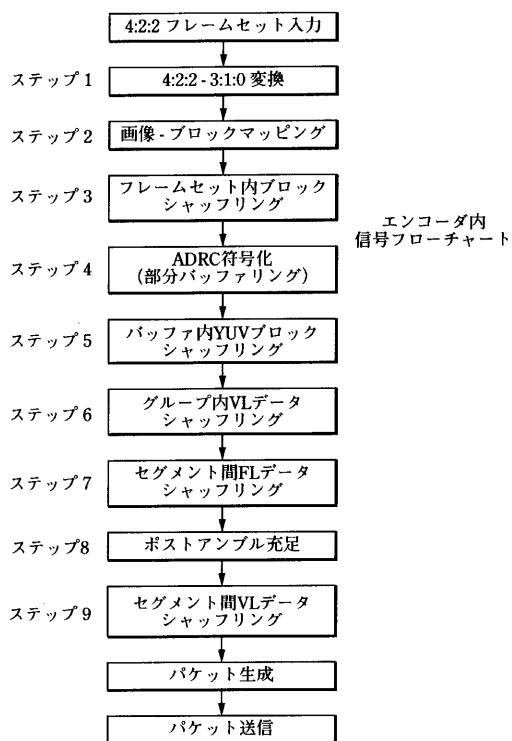


FIG.3

【図4】

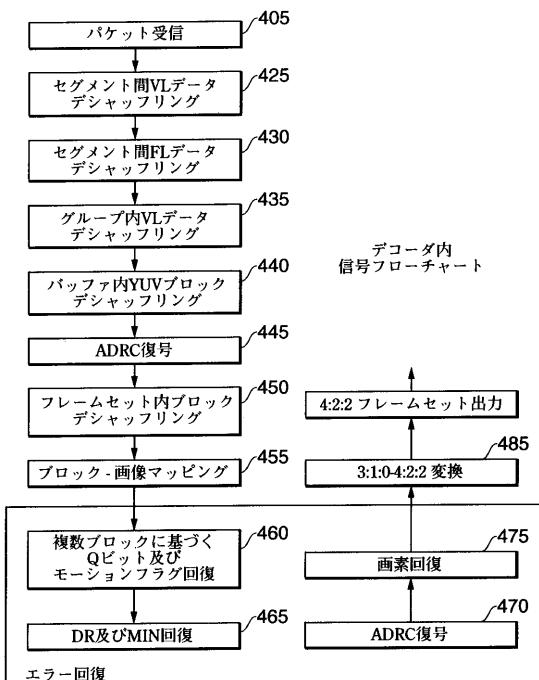


FIG.4

【図5】

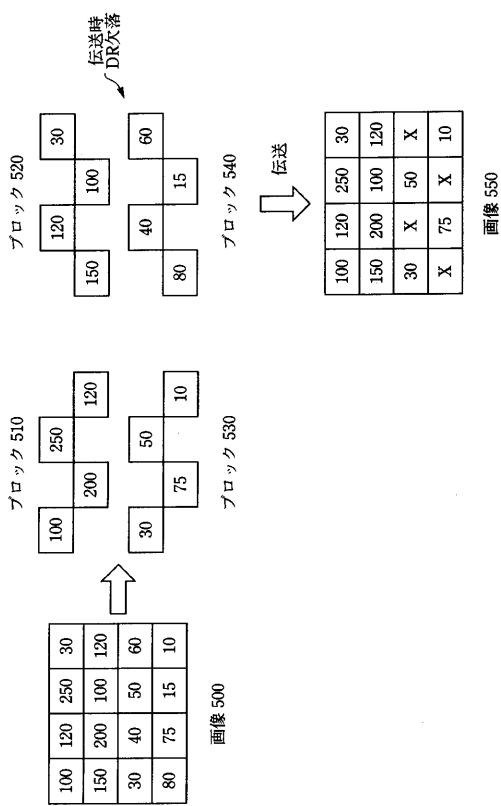
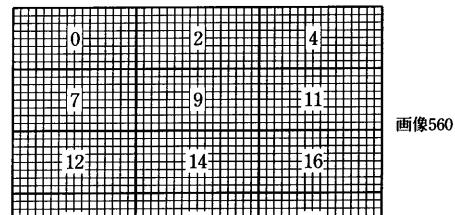
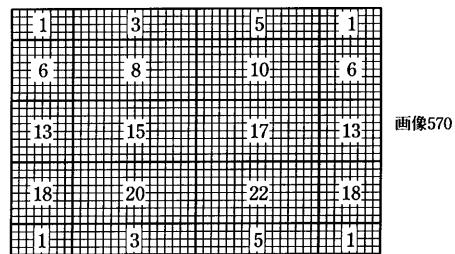


FIG.5

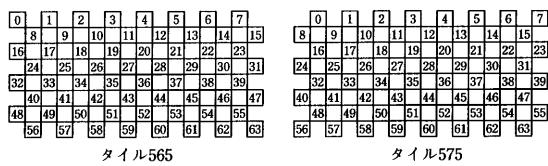
【図6】



画像560



画像570



タイル565

タイル575

FIG.5a

【図7】

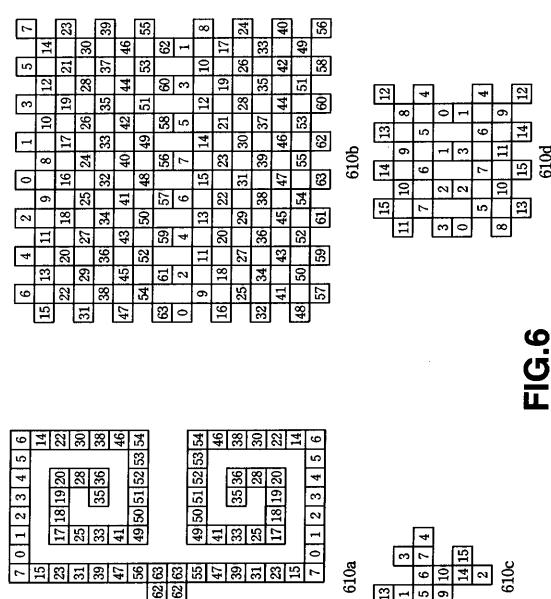


FIG.6

【図8】

フレームセット内ブロックシャッフリング
セグメント定義: Yブロック

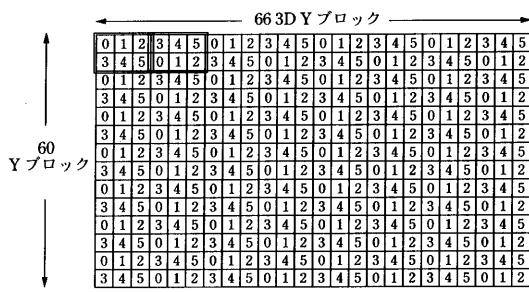


FIG.7a

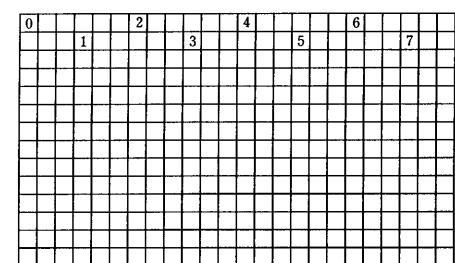


FIG.7b

【図 9】

フレームセット内ブロックシャッフリング

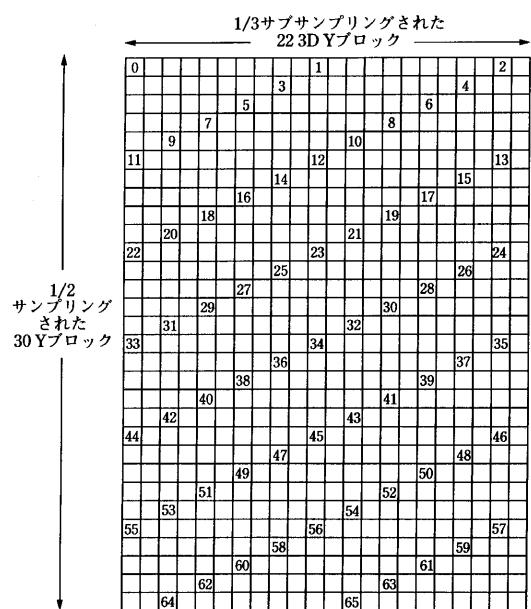


FIG.7c

【図 10】

フレームセット内ブロックシャッフリング

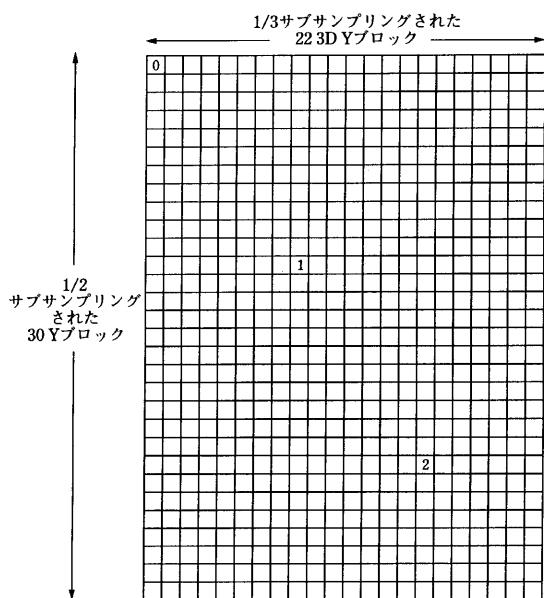


FIG.7d

【図 11】

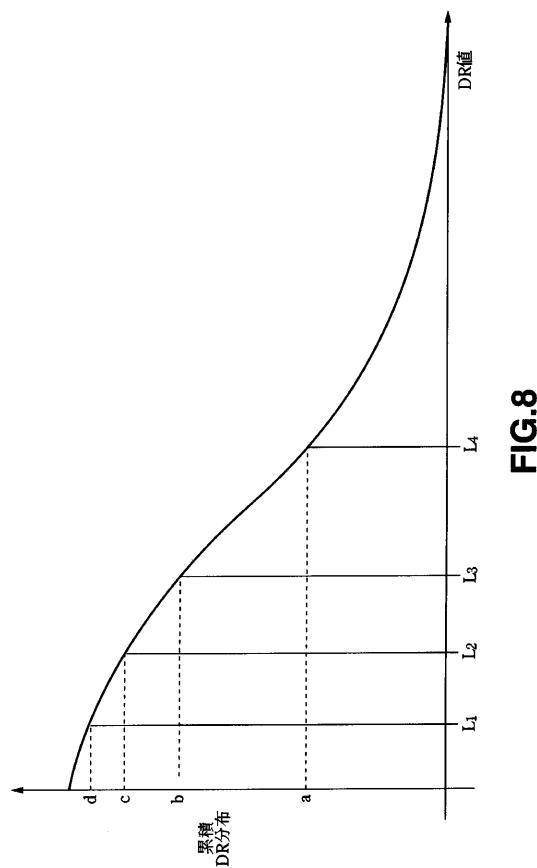


FIG.8

【図 12】

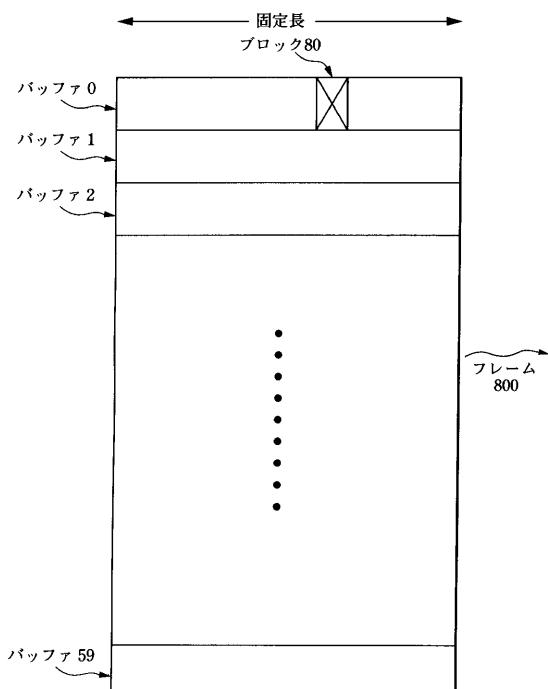
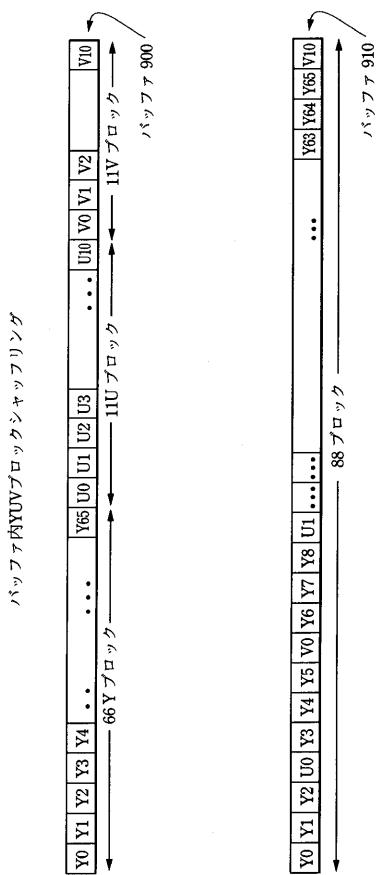


FIG.8a

【図 1 3】



【図 1 4】

グループ内VLデータ
シャッピング

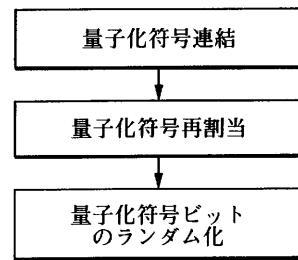


FIG.10

【図 1 5】

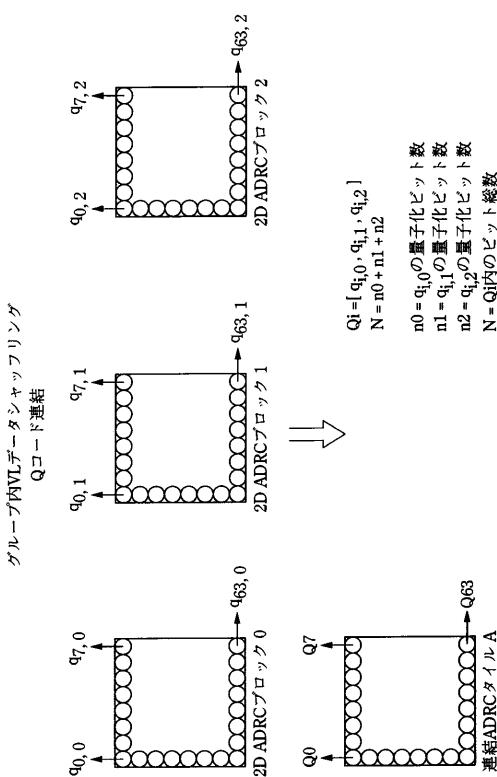


FIG.11

【図 1 6】

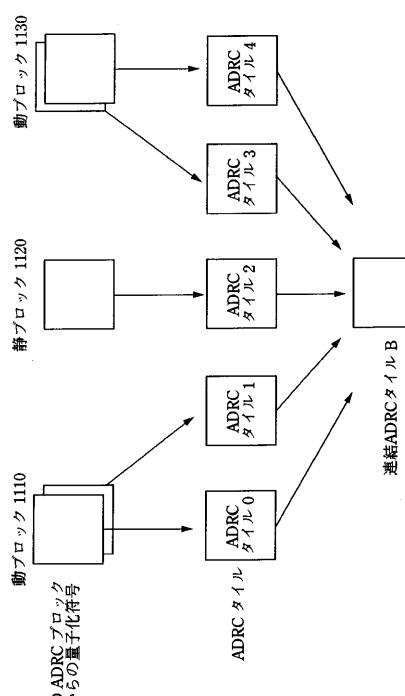
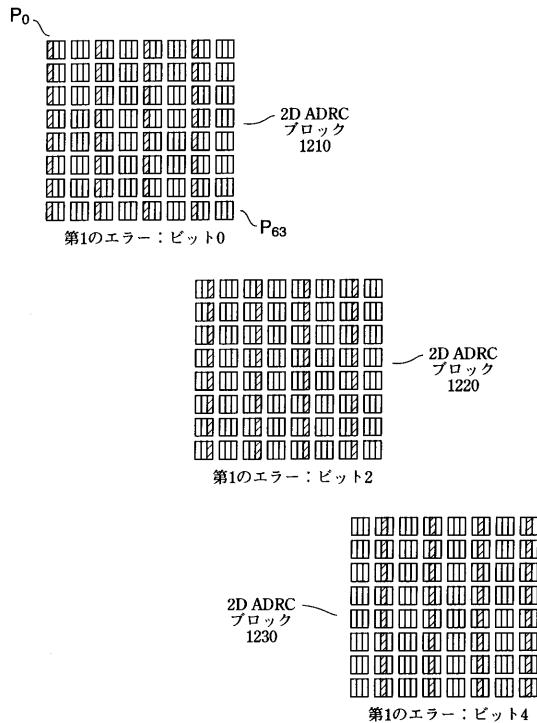


FIG.11a

【図17】



【図18】

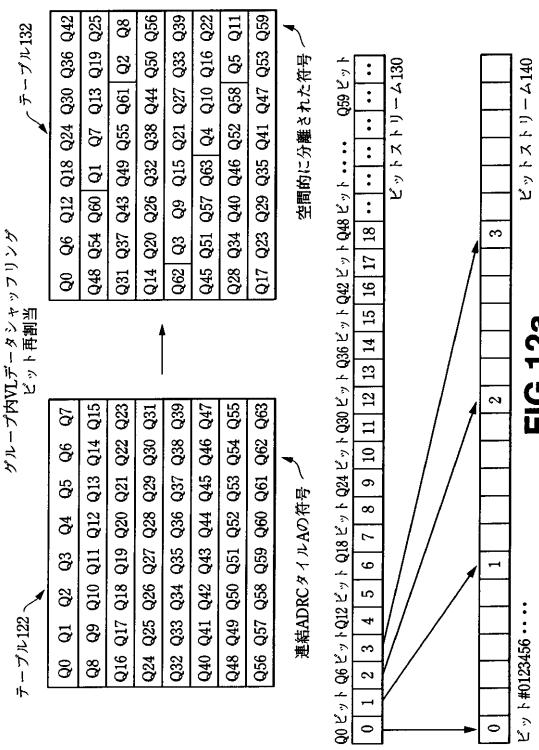
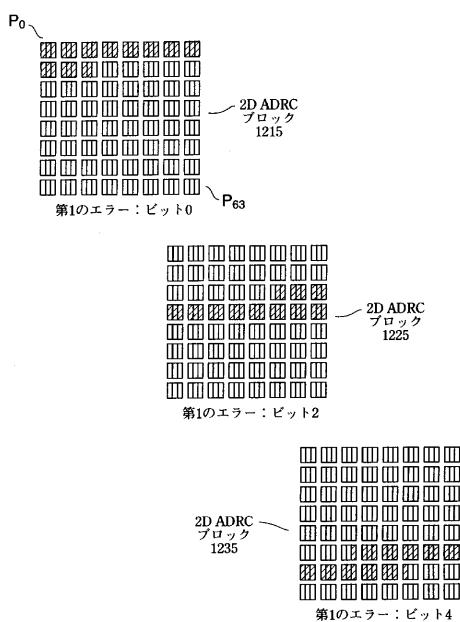


FIG.12

FIG.12a

【図19】



【図20】

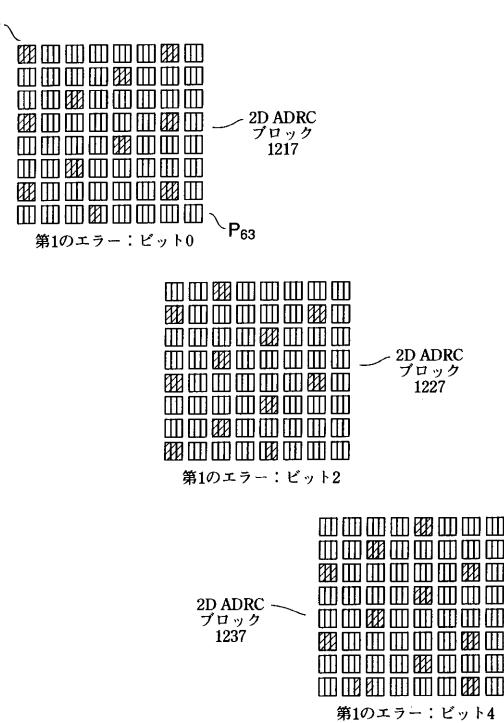
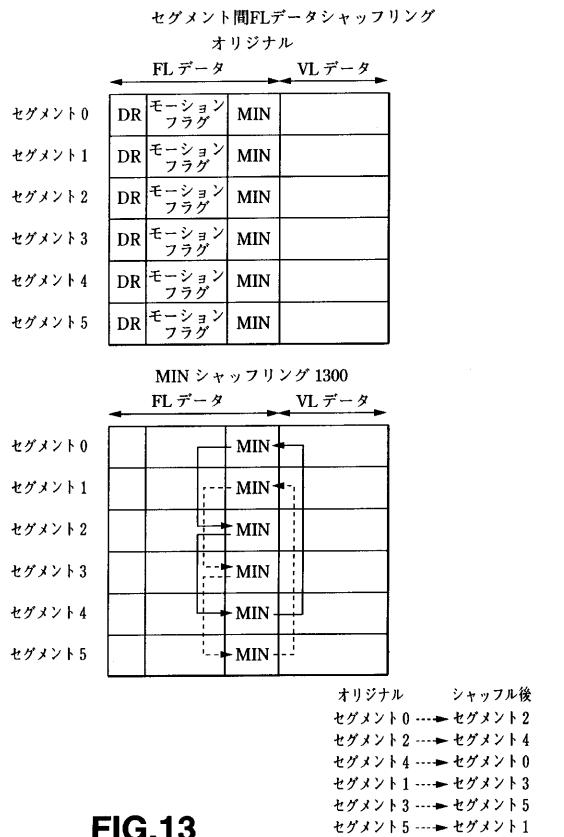


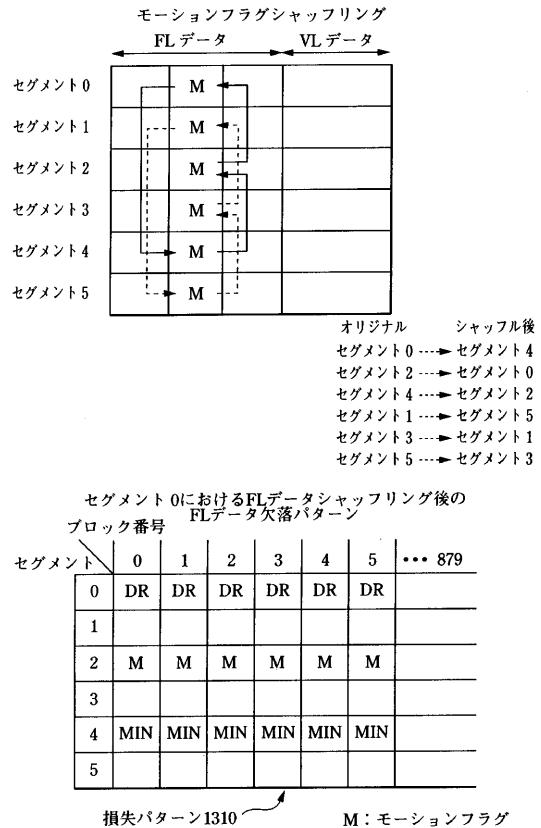
FIG.12b

FIG.12c

【図21】



【図22】



【図23】

DRモジュールシャッフル1410

ブロック番号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	...	879
カウント	0	1	2	0	1	2	0	1	2	...	
セグメントA	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	...	
セグメントB	○	○	○	○	○	○	○	○	○	...	
セグメントC	□	□	□	□	□	□	□	□	□	...	

DRモジュールシャッフル1410

MINモジュールシャッフル1420

ブロック番号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	...	879
カウント	0	1	2	0	1	2	0	1	2	...	
セグメントA	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	...	
セグメントB	○	○	○	○	○	○	○	○	○	...	
セグメントC	□	□	□	□	□	□	□	□	□	...	

MINモジュールシャッフル1420

モーションフラグモジュールシャッフル1430

ブロック番号	0	1	2	3	4	5	6	7	8	...	879
カウント	0	1	2	0	1	2	0	1	2	...	
セグメントA	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	◇	...	
セグメントB	○	○	○	○	○	○	○	○	○	...	
セグメントC	□	□	□	□	□	□	□	□	□	...	

モーションフラグモジュールシャッフル1430

FIG.14

【図24】

モジュールシャッフル結果1416 ↗

ブロック番号	0	1	2	3	4	5	...	879
カウント	0	1	2	0	1	2	...	
セグメント番号	0	DR	M	MIN	DR	M	MIN	...
0	DR	DR	DR	DR	DR	DR	DR	...
1								...
2	MIN	DR	M	MIN	DR	M	MIN	...
3								...
4	M	MIN	DR	M	MIN	DR	MIN	...
5								...

損失パターン1415 ↗

空間欠落パターン1417 ↗

DR	MIN	M	DR	MIN	M
M	DR	MIN	M	DR	MIN
DR	MIN	M	DR	MIN	M
M	DR	MIN	M	DR	MIN
DR	MIN	M	DR	MIN	M
M	DR	MIN	M	DR	MIN
DR	MIN	M	DR	MIN	M
M	DR	MIN	M	DR	MIN

FIG.14a

【図25】

ブロック番号 カウント データ	0	1	2	3	4	5	6	7	... 879
DR	0	1	2	3	4	5	0	1	...
MIN	2	3	4	5	0	1	2	3	...
M	4	5	0	1	2	3	4	5	...

モジュールシャッフル結果1421

ブロック番号 カウント データ	0	1	2	3	4	5	6	7	... 879
0 DR		M		MIN		DR			...
1 DR		M		MIN		DR			...
2 MIN		DR		M		MIN			...
3 MIN		DR		M		MIN			...
4 M		MIN		DR		M			...
5 M		MIN		DR		M			...

欠落パターン1420

FIG.14b

【図26】

ブロック番号 カウント データ	0	1	2	3	4	5	6	7	... 879
DR	0	1	2	3	4	5	0	1	...
MIN	0	1	2	3	4	5	0	1	...
M	0	1	2	3	4	5	0	1	...

モジュールシャッフル結果1426

ブロック番号 カウント データ	0	1	2	3	4	5	6	7	... 879
0 D.M. MIN	0	1	2	3	4	5	0	1	...
1 D.M. MIN									...
2 D.M. MIN									...
3 D.M. MIN									...
4 D.M. MIN									...
5 D.M. MIN									...

欠落パターン1425

D:DR
M:モーション フラグ

FIG.14c

【図27】

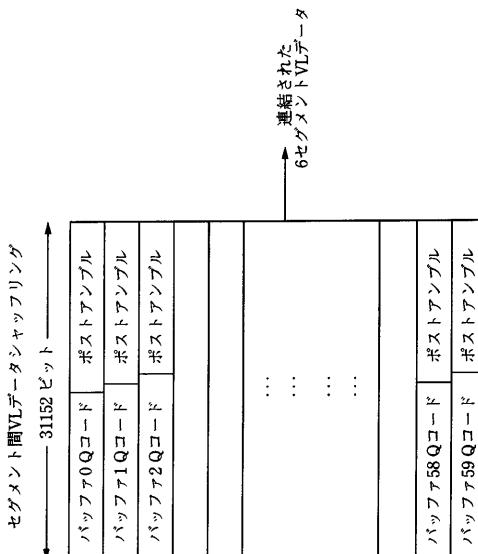
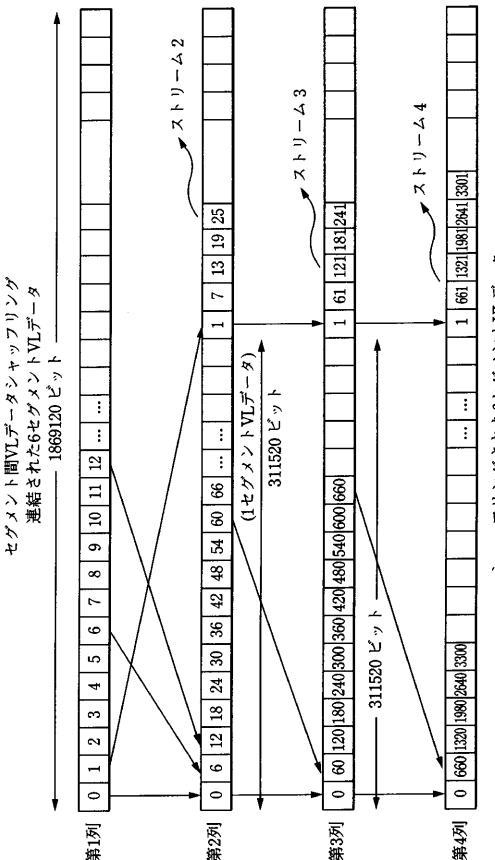


FIG.15

【図28】



シャッフルされた6セグメントVLデータ

FIG.16

【図29】

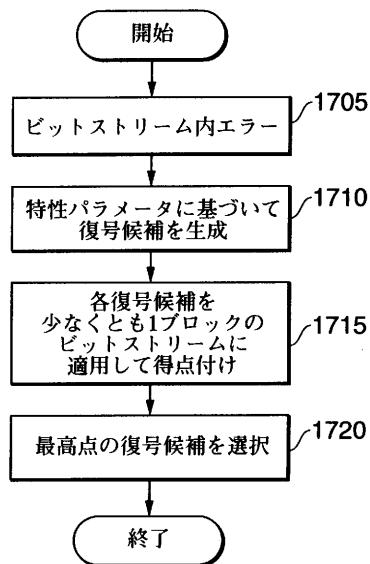


FIG.17

【図31】

(mi, qi)	diの可能な組み合せ	可能性のある事象の数 (ni)
(mi=m, qi=q)	{5m + q}	1
(mi=x, qi=0)	{0}	1
(mi=x, qi>0)	{qi, 5 + qi}	2
(mi=0, qi=x)	{0, 1, 2, 3, 4}	5
(mi=1, qi=x)	{6, 7, 8, 9}	4
(mi=x, qi=x)	{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9}	9

- 全てのM = n₂ × n₁ × n₀の可能なキーを生成

FIG.19

- (mi, qi)の可能な組み合せ (Xは未知の値を示す)

【図30】

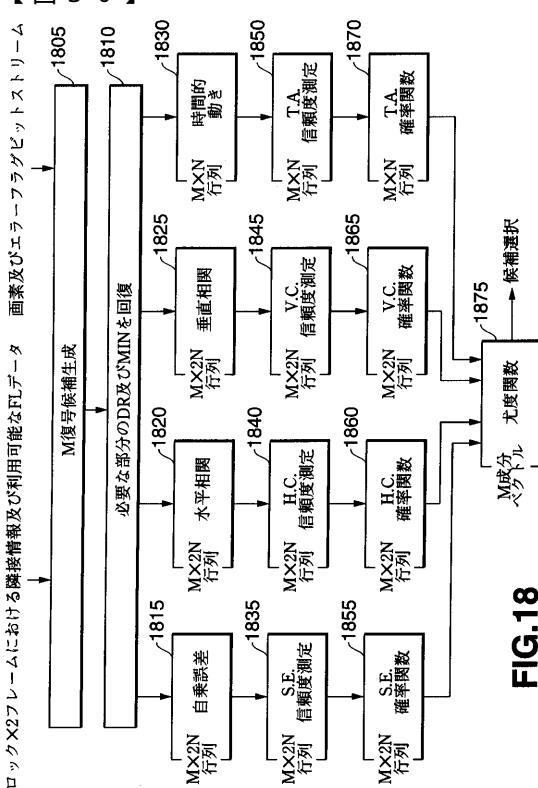


FIG.18

【図32】

測定：自乗誤差

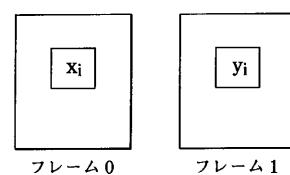
$$S.E. = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^{n_i} (x_{i,j} - y_{i,j})^2$$

ここで X_{i,j} は画素iの復号(候補)値である
Y_{i,j} は X_{i,j} に水平方向又は垂直方向に隣接する値である

注：この例では3つの最大項 (x_{i,j} - y_{i,j})²を除く

FIG.20a

測定：時間的動き



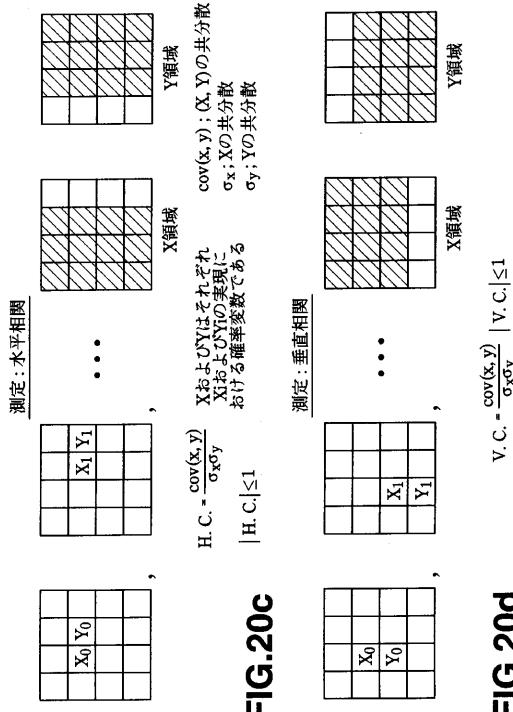
x_i と y_i はフレーム0と
フレーム1における
お互いに対応する
画素である

$$T.A. = \max_{i,j} |y_{i,j} - x_{i,j}|$$

iはブロック j内にある

FIG.20b

【 図 3 3 】



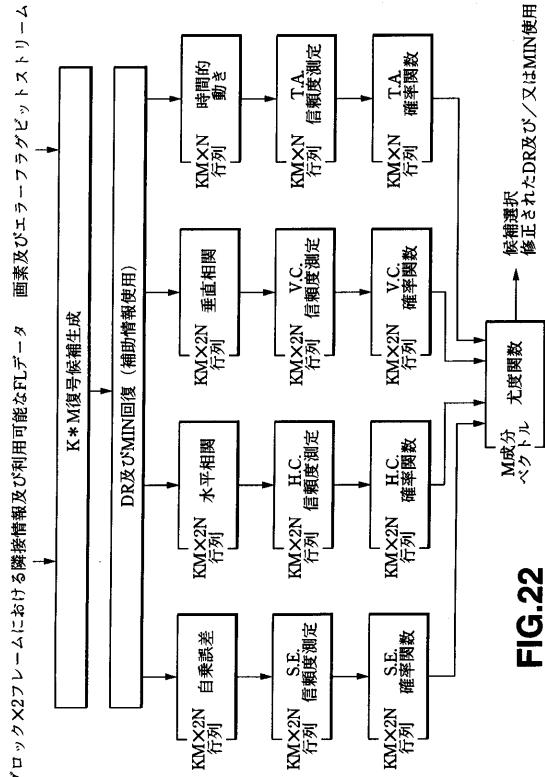
【図3-4】

S.E.確率(測定9/97)				
$<2^8(9)$	$2^8(9) < S.E.$ $<2^8(11)$	$2^8(11) < S.E.$ $<2^8(13)$	$2^8(13) < S.E.$ $<2^8(15)$	
0.00607	0.486165	0.497679	0.499834	
0.08873	0.097436	0.089769	0.102244	
0.44734	0.014264	0.014457	0.004728	
0.16635	0.001637	0.001385	0.001193	
0.74149	0.000513	0.000001	0.000001	
0.03137	0.000018	0.000022	0.000001	
0.00264	0.000026	0.000001	0.000008	
0.00141	0.000031	0.000001	0.000001	
0.00078	0.000001	0.000001	0.000001	
0.00001	0.000001	0.000001	0.000001	
0.00001	0.000001	0.000001	0.000001	

FIG.20d

FIG.21

【図35】



【図36】

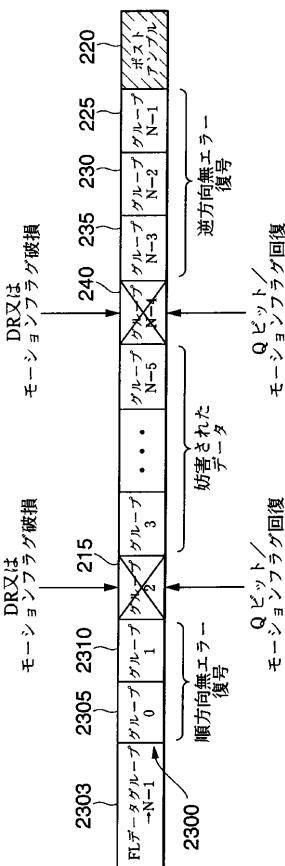


FIG.23

【図 3 7】

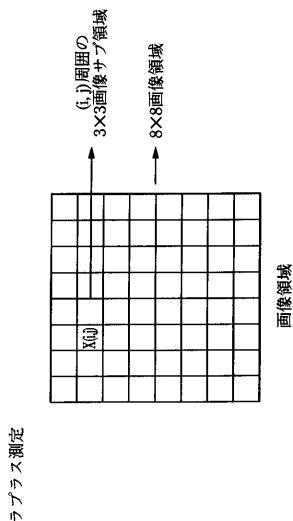


FIG.24b

【図 3 8】

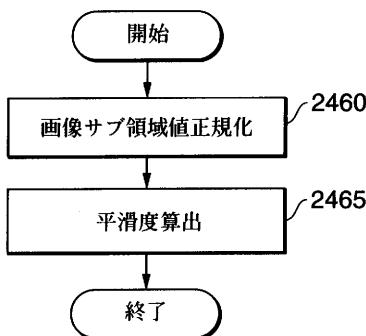


FIG.24c

【図 3 9】

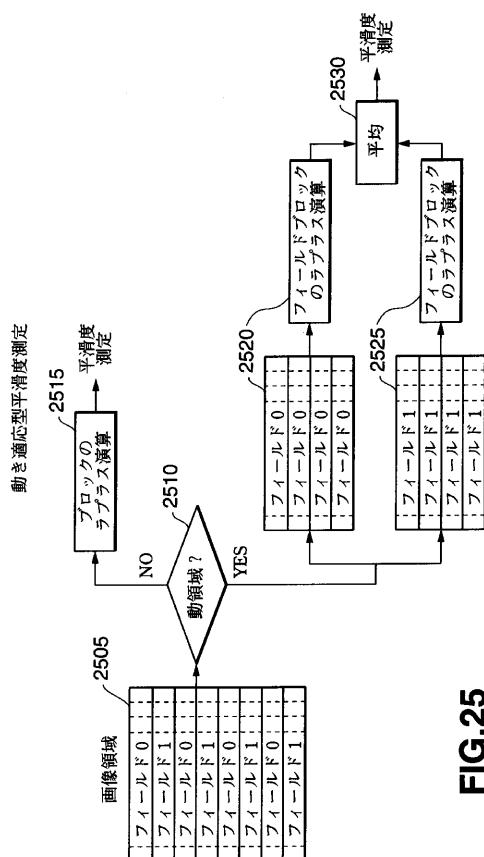
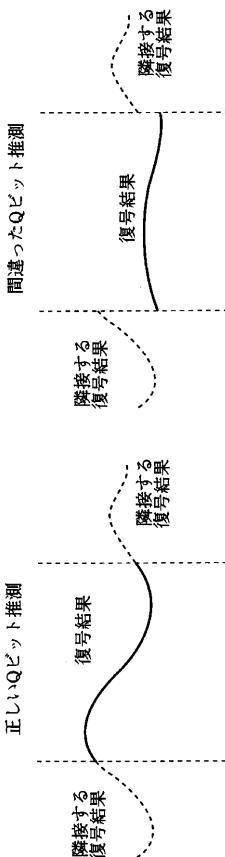


FIG.25

【図 4 0】

FIG.26a
FIG.26b

【図41】

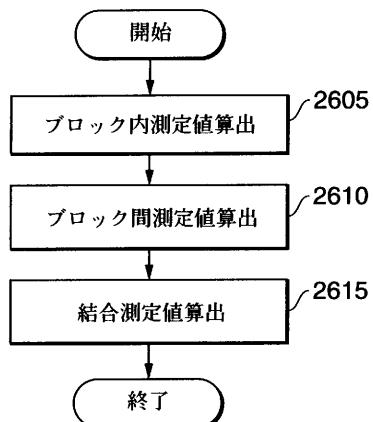


FIG.26c

【図42】

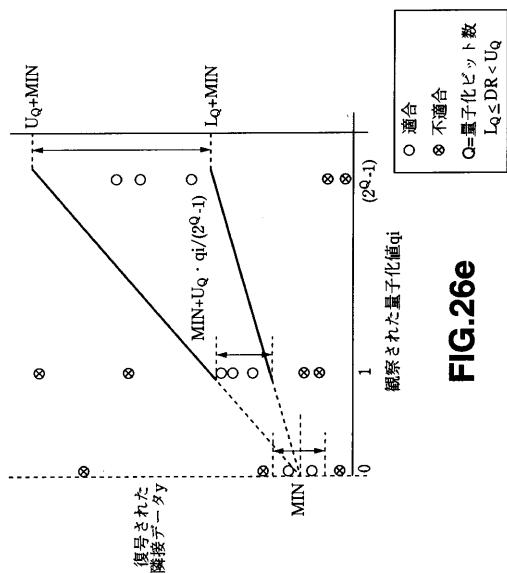


FIG.26e

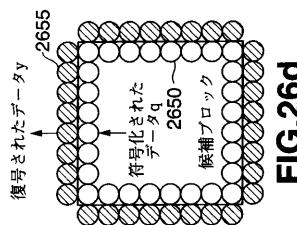


FIG.26d

【図43】

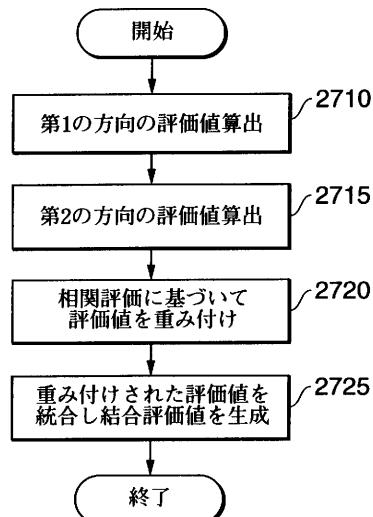


FIG.27a

【図44】

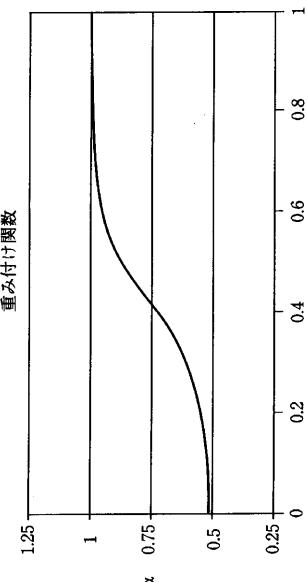


FIG.27b

フロントページの続き

(31)優先権主張番号 08/957,555
(32)優先日 平成9年10月23日(1997.10.23)
(33)優先権主張国 米国(US)
(31)優先権主張番号 09/002,553
(32)優先日 平成10年1月2日(1998.1.2)
(33)優先権主張国 米国(US)
(31)優先権主張番号 09/002,547
(32)優先日 平成10年1月2日(1998.1.2)
(33)優先権主張国 米国(US)
(31)優先権主張番号 09/002,470
(32)優先日 平成10年1月2日(1998.1.2)
(33)優先権主張国 米国(US)
(31)優先権主張番号 09/016,083
(32)優先日 平成10年1月30日(1998.1.30)
(33)優先権主張国 米国(US)

(72)発明者 近藤 哲二郎
日本国神奈川県厚木市妻田北1-14-12-1255

(72)発明者 藤森 泰弘
アメリカ合衆国 カリフォルニア州 95014 クパーティノ ウエストショア コート 116
93

(72)発明者 ジェームス ジェイ カリグ
アメリカ合衆国 カリフォルニア州 95125 サン ホセ ミネソタ アベニュー 1555

(72)発明者 スガタ ゴサール
アメリカ合衆国 カリフォルニア州 95131 サン ホセ バーチミードウ コート 155
9

審査官 矢頭 尚之

(56)参考文献 特開平09-214473(JP, A)
国際公開第96/008930(WO, A1)
特開平08-275166(JP, A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)

H03M 13/27
H03M 13/01
H04N 7/26