

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載  
【部門区分】第 7 部門第 3 区分  
【発行日】令和 3 年 5 月 20 日 (2021.5.20)

【公表番号】特表 2020-533839 (P2020-533839A)  
【公表日】令和 2 年 11 月 19 日 (2020.11.19)  
【年通号数】公開・登録公報 2020-047  
【出願番号】特願 2020-511422 (P2020-511422)  
【国際特許分類】

H 0 4 N 19/52 (2014.01)  
H 0 4 N 19/105 (2014.01)  
H 0 4 N 19/139 (2014.01)  
H 0 4 N 19/176 (2014.01)  
H 0 4 N 19/463 (2014.01)

【F I】

H 0 4 N 19/52  
H 0 4 N 19/105  
H 0 4 N 19/139  
H 0 4 N 19/176  
H 0 4 N 19/463

【手続補正書】  
【提出日】令和 3 年 4 月 9 日 (2021.4.9)  
【手続補正 1】  
【補正対象書類名】特許請求の範囲  
【補正対象項目名】全文  
【補正方法】変更  
【補正の内容】  
【特許請求の範囲】  
【請求項 1】

動き情報の復号方法において、  
ビットストリームから獲得した変移距離インデックスと変移方向インデックスから第 1 方向のための第 1 残差動きベクトルを獲得する段階と、  
現在ブロックの予測方向が双方向であれば、前記第 1 残差動きベクトル、現在ピクチャの P O C (picture order count)、第 1 参照ピクチャの P O C 及び第 2 参照ピクチャの P O C に基づいて第 2 方向のための第 2 残差動きベクトルを導出する段階と、  
前記第 1 残差動きベクトルと前記第 1 方向のための第 1 基本動きベクトルを用いて前記第 1 方向のための第 1 動きベクトルを獲得する段階と、  
前記第 2 残差動きベクトルと前記第 2 方向のための第 2 基本動きベクトルを用いて前記第 2 方向のための第 2 動きベクトルを獲得する段階と、  
前記第 1 動きベクトル、前記第 1 参照ピクチャ、前記第 2 動きベクトル、及び前記第 2 参照ピクチャを用いて前記現在ブロックを復元する段階と、を含む、動き情報の復号方法。

【請求項 2】

前記第 2 方向のための第 2 残差動きベクトルを導出する段階は、  
前記現在ピクチャと前記第 1 参照ピクチャとの P O C 差と、前記現在ピクチャと前記第 2 参照ピクチャとの P O C 差に基づいて、前記第 1 残差動きベクトルをスケールリングして前記第 2 残差動きベクトルを導出する段階を含む、請求項 1 に記載の動き情報の復号方法。

【請求項 3】

前記現在ピクチャと前記第 1 参照ピクチャとの POC 差が、前記現在ピクチャと前記第 2 参照ピクチャとの POC 差と同一であれば、前記第 2 残差動きベクトルは、前記第 1 残差動きベクトルと同一である、請求項 2 に記載の動き情報の復号方法。

【請求項 4】

前記現在ピクチャの POC が、前記第 1 参照ピクチャの POC と前記第 2 参照ピクチャの POC との間の値を有する場合、前記第 1 残差動きベクトルの符号と前記第 2 残差動きベクトルの符号は、反対である、請求項 1 に記載の動き情報の復号方法。

【請求項 5】

前記変移距離インデックスは、複数の変移距離のうち、いずれか 1 つを指し、  
前記変移方向インデックスは、複数の変移方向のうち、いずれか 1 つを指す、請求項 1 に記載の動き情報の復号方法。

【請求項 6】

前記第 1 方向は、前記第 1 参照ピクチャを含むリスト 0 方向であり、前記第 2 方向は、前記第 2 参照ピクチャを含むリスト 1 方向である、請求項 1 に記載の動き情報の復号方法。

【請求項 7】

変移距離インデックス及び変移方向インデックスをビットストリームから獲得する獲得部と、  
前記変移距離インデックスと前記変移方向インデックスから第 1 方向のための第 1 残差動きベクトルを獲得し、現在ブロックの予測方向が双方向であれば、前記第 1 残差動きベクトル、現在ピクチャの POC (picture order count)、第 1 参照ピクチャの POC 及び第 2 参照ピクチャの POC に基づいて第 2 方向のための第 2 残差動きベクトルを導出し、前記第 1 残差動きベクトルと前記第 1 方向のための第 1 基本動きベクトルを用いて前記第 1 方向のための第 1 動きベクトルを獲得し、前記第 2 残差動きベクトルと前記第 2 方向のための第 2 基本動きベクトルを用いて前記第 2 方向のための第 2 動きベクトルを獲得し、前記第 1 動きベクトル、前記第 1 参照ピクチャ、前記第 2 動きベクトル、及び前記第 2 参照ピクチャを用いて前記現在ブロックを復元する動き情報復号部と、を含む、動き情報の復号装置。