

【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 04 N 19/52 (2014.01)

H 04 N 19/105 (2014.01)

H 04 N 19/139 (2014.01)

H 04 N 19/176 (2014.01)

H 04 N 19/463 (2014.01)

【F I】

H 04 N 19/52

H 04 N 19/105

H 04 N 19/139

H 04 N 19/176

H 04 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。