

【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 6 年 5 月 30 日 (2024.5.30)

【公開番号】 特開 2024-50800 (P2024-50800A)
【公開日】 令和 6 年 4 月 10 日 (2024.4.10)
【年通号数】 公開公報 (特許) 2024-066
【出願番号】 特願 2024-15726 (P2024-15726)
【国際特許分類】

H 0 4 N 19/70 (2014.01)

H 0 4 N 19/96 (2014.01)

【F I】

H 0 4 N 19/70

H 0 4 N 19/96

【手続補正書】

【提出日】 令和 6 年 5 月 22 日 (2024.5.22)

【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】

ビデオデコードのためのデバイスであって、

パーティション化深さ閾値を取得し、

ビデオブロックに関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定し、

水平バイナリツリー (B T) パーティション化が前記ビデオブロックについて選択されているパーティション化スキームでないと決定し、

前記ビデオブロックに関連付けられた前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定すること及び前記水平 B T パーティション化が前記ビデオブロックについて選択されている前記パーティション化スキームでないと決定することに基づいて、前記ビデオブロックと関連付けられた水平トリプルツリー (T T) パーティション化確率の値を決定し、

前記水平 T T パーティション化確率の前記値に基づいて前記ビデオブロックをデコードする

ように構成されたプロセッサを備えた、デバイス。

【請求項 2】

前記パーティション化深さ閾値は前記ビデオブロックについての最大 T T パーティション化深さを示す T T パーティション化深さ閾値である、請求項 1 に記載のデバイス。

【請求項 3】

前記プロセッサは、前記水平 B T パーティション化と異なるパーティション化スキームが前記ビデオブロックについて選択されていると決定するようにさらに構成されており、前記ビデオブロックは、前記水平 B T パーティション化と異なる前記パーティション化スキームを用いてデコードされる、請求項 1 に記載のデバイス。

【請求項 4】

前記ビデオブロックは、第 1 のビデオブロックであり、前記プロセッサは、

第 2 のビデオブロックと関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値以下であると決定し又は前記水平 B T パーティション化が前記第 2 のビデオブ

10

20

30

40

50

ックについて選択されているパーティション化スキームであると決定し、

前記第2のビデオブロックに関連付けられた水平TTパーティション化確率の値が前記第1のビデオブロックに関連付けられた前記水平TTパーティション化確率の前記値より高いと決定し、

前記第2のビデオブロックに関連付けられた前記水平TTパーティション化確率の前記値が前記第1のビデオブロックに関連付けられた前記水平TTパーティション化確率の前記値より高いと決定することに基づいて、前記第2のビデオブロックをデコードするようにさらに構成されている、請求項1に記載のデバイス。

【請求項5】

前記プロセッサは、

垂直BTパーティション化が前記ビデオブロックについて選択されている前記パーティション化スキームでないと決定し、

前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きい決定すること及び前記垂直BTパーティション化が前記ビデオブロックについて選択されている前記パーティション化スキームでないと決定することに基づいて、前記ビデオブロックと関連付けられた垂直TTパーティション化確率の値を決定するようにさらに構成されており、前記ビデオブロックは前記垂直TTパーティション化確率の前記値に基づいてデコードされる、請求項1に記載のデバイス。

【請求項6】

ビデオエンコードのためのデバイスであって、

パーティション化深さ閾値を取得し、

ビデオブロックに関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定し、

水平バイナリツリー（BT）パーティション化が前記ビデオブロックについてのパーティション化スキームとして選択されないと決定し、

前記ビデオブロックに関連付けられた前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定すること及び前記水平BTパーティション化が前記ビデオブロックについての前記パーティション化スキームとして選択されないと決定することに基づいて、水平トリプルツリー（TT）パーティション化についてのレート歪み（RD）チェックのインジケーションの値を設定し、

前記水平TTパーティション化についてのRDチェックの前記インジケーションの前記値に基づいて前記ビデオブロックをエンコードするように構成されたプロセッサを備えた、デバイス。

【請求項7】

前記パーティション化深さ閾値は前記ビデオブロックについての最大TTパーティション化深さを示すTTパーティション化深さ閾値である、請求項6に記載のデバイス。

【請求項8】

前記プロセッサは、前記ビデオブロックについて、前記水平BTパーティション化と異なるパーティション化スキームを選択するようにさらに構成されており、前記ビデオブロックは、前記水平BTパーティション化と異なる前記パーティション化スキームを用いてエンコードされる、請求項6に記載のデバイス。

【請求項9】

前記ビデオブロックは、第1のビデオブロックであり、前記プロセッサは、

第2のビデオブロックと関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値以下であると決定し又は前記水平BTパーティション化が前記第2のビデオブロックについてのパーティション化スキームとして選択されていると決定し、

前記第2のビデオブロックに関連付けられた水平TTパーティション化についてのRDチェックのインジケーションの値を、前記第1のビデオブロックに関連付けられた前記水平TTパーティション化についてRDチェックの前記インジケーションの前記値より高い値に設定する

10

20

30

40

50

ようにさらに構成されている、請求項 6 に記載のデバイス。

【請求項 10】

前記プロセッサは、

垂直 B T パーティション化が前記ビデオブロックについての前記パーティション化スキームとして選択されないと決定し、

前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きい決定すること及び前記垂直 B T パーティション化が前記ビデオブロックについての前記パーティション化スキームとして選択されないと決定することに基づいて、前記ビデオブロックと関連付けられた垂直 T T パーティション化確率についての R D チェックの前記インジケーションの値を設定し、

10

前記垂直 T T パーティション化確率についての R D チェックの前記インジケーションの前記値に基づいて前記ビデオブロックをエンコードする、
ように構成されている、請求項 6 に記載のデバイス。

【請求項 11】

ビデオデコードのための方法であって、

パーティション化深さ閾値を取得することと、

ビデオブロックに関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定することと、

水平バイナリツリー (B T) パーティション化が前記ビデオブロックについて選択されているパーティション化スキームでないと決定することと、

20

前記ビデオブロックに関連付けられた前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定すること及び前記水平 B T パーティション化が前記ビデオブロックについて選択されている前記パーティション化スキームでないと決定することに基づいて、前記ビデオブロックと関連付けられた水平トリプルツリー (T T) パーティション化確率の値を決定することと、

前記水平 T T パーティション化確率の前記値に基づいて前記ビデオブロックをデコードすることと

を含む、方法。

【請求項 12】

前記パーティション化深さ閾値は前記ビデオブロックについての最大 T T パーティション化深さを示す T T パーティション化深さ閾値である、請求項 11 に記載の方法。

30

【請求項 13】

前記水平 B T パーティション化と異なるパーティション化スキームが前記ビデオブロックについて選択されていると決定することをさらに含み、前記ビデオブロックは、前記水平 B T パーティション化と異なる前記パーティション化スキームを用いてデコードされる、請求項 11 に記載の方法。

【請求項 14】

ビデオエンコードのための方法であって、

パーティション化深さ閾値を取得することと、

ビデオブロックに関連付けられたパーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定することと、

40

水平バイナリツリー (B T) パーティション化が前記ビデオブロックについてのパーティション化スキームとして選択されないと決定することと、

前記ビデオブロックに関連付けられた前記パーティション化深さが前記パーティション化深さ閾値より大きいと決定すること及び前記水平 B T パーティション化が前記ビデオブロックについての前記パーティション化スキームとして選択されないと決定することに基づいて、水平トリプルツリー (T T) パーティション化についてのレート歪み (R D) チェックのインジケーションの値を設定することと、

前記水平 T T パーティション化についての R D チェックの前記インジケーションの前記値に基づいて前記ビデオブロックをエンコードすることと

50

を含む、方法。

【請求項 15】

前記パーティション化深さ閾値は前記ビデオブロックについての最大 T T パーティション化深さを示す T T パーティション化深さ閾値である、請求項 14 に記載の方法。

10

20

30

40

50