【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11月27日(2024.11.27)

【国際公開番号】WO2022/140160
【公表番号】特表2024-501154(P2024-501154A)
【公表日】令和6年1月11日(2024.1.11)
【年通号数】公開公報(特許)2024-005
【出願番号】特願2023-533329(P2023-533329)
【国際特許分類】
H04N 19/577(2014.01)
H04N 19/105(2014.01)
H04N 19/159(2014.01)
H04N 19/176(2014.01)
H04N 19/46(2014.01)
【ＦＩ】
H04N 19/577
H04N 19/105
H04N 19/159
H04N 19/176
H04N 19/46

【手続補正書】
【提出日】令和6年11月18日(2024.11.18)
【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】
ビデオデータを復号する方法であって、前記方法は、
符号化されたビデオデータを含むビットストリームを受信することと、
前記符号化されたビデオデータに基づいて、第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定することと、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なることに基づいて、前記現在ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであると決定することと、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定することと、
前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成することと、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成することと、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成することと、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号することと
を備える、方法。
【請求項２】

前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することは、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないと決定することを備える、請求項１に記載の方法。
【請求項３】
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号することと、
前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号することと、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号することと
をさらに備え、
ここにおいて、前記第１の予測ブロックを生成することが、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成することと、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成することと、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用することと、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用することと、
前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせることと
を備え、
ここにおいて、前記第２の予測ブロックを生成することが、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成することを備える、請求項１に記載の方法。
【請求項４】
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（ＭＶＤ）解像度を表すデータを復号することと、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定することと
をさらに備える、請求項３に記載の方法。
【請求項５】
前記最終予測ブロックを生成することが、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定することと、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用することと、
第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用することと、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせることと
を備える、請求項１に記載の方法。
【請求項６】
前記第３の重みを決定することは、
インデックス値を復号することと、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定することと
を備え、
前記第４の重みを決定することが、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算することを備える、請求項５に記載の方法。
【請求項７】
前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化することをさらに備える、請求項１に記載の方法。
【請求項８】

ビデオデータを復号するためのデバイスであって、前記デバイスが、
ビデオデータを記憶するように構成されたメモリと、
回路中に実装された１つまたは複数のプロセッサと
を備え、前記１つまたは複数のプロセッサは、
符号化されたビデオデータを含むビットストリームを受信することと、
前記符号化されたビデオデータに基づいて、第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定することと、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なることに基づいて、前記現在ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであると決定することと、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定することと、
前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成することと、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成することと、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成することと、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号することと
を行うように構成された、デバイス。
【請求項９】
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することは、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないと決定することを備える、請求項８に記載のデバイス。
【請求項１０】
前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号することと、
前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号することと、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号することと
を行うようにさらに構成され、
ここにおいて、前記第１の予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成することと、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成することと、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用することと、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用することと、
前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせることと
を行うように構成され、
ここにおいて、前記第２の予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成することを行うように構成された、請求項８に記載のデバイス。
【請求項１１】
前記１つまたは複数のプロセッサは、
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（Ｍ

ＶＤ）解像度を表すデータを復号することと、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定することと
を行うようにさらに構成された、請求項１０に記載のデバイス。
【請求項１２】
前記最終予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定することと、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用することと、
第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用することと、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせることと
を行うように構成され、
好ましくは、前記第３の重みを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサは、
インデックス値を復号することと、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定することと
を行うように構成され、
前記第４の重みを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算することを行うように構成された、請求項８に記載のデバイス。
【請求項１３】
前記１つまたは複数のプロセッサが、前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化することを行うように構成された、請求項８に記載のデバイス。
【請求項１４】
前記復号されたビデオデータを表示するように構成されたディスプレイをさらに備える、または、前記デバイスが、カメラ、コンピュータ、モバイルデバイス、ブロードキャスト受信機デバイス、またはセットトップボックスのうちの１つまたは複数を備える、請求項８に記載のデバイス。
【請求項１５】
命令を記憶したコンピュータ可読記憶媒体であって、前記命令は、実行されたとき、プロセッサに、請求項１乃至７のいずれか一項に記載の方法を実行させる、コンピュータ可読記憶媒体。
【手続補正２】
【補正対象書類名】明細書
【補正対象項目名】０２６９
【補正方法】変更
【補正の内容】
【０２６９】
［0269］ 様々な例が説明された。これらおよび他の例は以下の特許請求の範囲内に入る。
以下に本願の出願当初の特許請求の範囲に記載された発明を付記する。
［Ｃ１］
ビデオデータを復号する方法であって、前記方法は、
第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定することと、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記現在

ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することと、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定することと、
前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成することと、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成することと、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成することと、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号することと
を備える、方法。
［Ｃ２］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することは、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを備える、Ｃ１に記載の方法。
［Ｃ３］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することは、前記第１の重みが前記第２の重みに等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを備える、Ｃ１に記載の方法。
［Ｃ４］
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号することと、
前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号することと、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号することと
をさらに備え、
ここにおいて、前記第１の予測ブロックを生成することが、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成することと、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成することと、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用することと、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用することと、
前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせることと
を備え、
ここにおいて、前記第２の予測ブロックを生成することが、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成することを備える、Ｃ１に記載の方法。
［Ｃ５］
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（ＭＶＤ）解像度を表すデータを復号することと、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定することと
をさらに備える、Ｃ４に記載の方法。
［Ｃ６］
前記最終予測ブロックを生成することが、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定することと、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用することと、

第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用することと、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせることと
を備える、Ｃ１に記載の方法。
［Ｃ７］
前記第３の重みを決定することは、
インデックス値を復号することと、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定することと
を備え、
前記第４の重みを決定することが、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算することを備える、Ｃ６に記載の方法。
［Ｃ８］
前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化することをさらに備える、Ｃ１に記載の方法。
［Ｃ９］
ビデオデータを復号するためのデバイスであって、前記デバイスが、
ビデオデータを記憶するように構成されたメモリと、
回路中に実装された１つまたは複数のプロセッサと
を備え、前記１つまたは複数のプロセッサは、
第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定することと、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記現在ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することと、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定することと、
前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成することと、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成することと、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成することと、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号することと
を行うように構成された、デバイス。
［Ｃ１０］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサは、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを行うように構成された、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１１］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサは、前記第１の重みが前記第２の重みに等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを行うように構成された、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１２］
前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号することと、

前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号することと、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号することと
を行うようにさらに構成され、
ここにおいて、前記第１の予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成することと、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成することと、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用することと、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用することと、
前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせることと
を行うように構成され、
ここにおいて、前記第２の予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成することを行うように構成された、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１３］
前記１つまたは複数のプロセッサは、
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（ＭＶＤ）解像度を表すデータを復号することと、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定することと
を行うようにさらに構成された、Ｃ１２に記載のデバイス。
［Ｃ１４］
前記最終予測ブロックを生成するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定することと、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用することと、
第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用することと、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせることと
を行うように構成された、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１５］
前記第３の重みを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサは、
インデックス値を復号することと、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定することと
を行うように構成され、
前記第４の重みを決定するために、前記１つまたは複数のプロセッサが、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算することを行うように構成された、Ｃ１４に記載のデバイス。
［Ｃ１６］
前記１つまたは複数のプロセッサが、前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化することを行うように構成された、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１７］
前記復号されたビデオデータを表示するように構成されたディスプレイをさらに備える

、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１８］
前記デバイスが、カメラ、コンピュータ、モバイルデバイス、ブロードキャスト受信機デバイス、またはセットトップボックスのうちの１つまたは複数を備える、Ｃ９に記載のデバイス。
［Ｃ１９］
命令を記憶したコンピュータ可読記憶媒体であって、前記命令は、実行されたとき、プロセッサに、
第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定することと、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記現在ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することと、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定することと、
前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成することと、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成することと、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成することと、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号することと
を行わせる、コンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２０］
前記プロセッサに、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することを行わせる前記命令は、前記プロセッサに、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを行わせる命令を備える、Ｃ１９に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２１］
前記プロセッサに、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定することを行わせる前記命令は、前記プロセッサに、前記第１の重みが前記第２の重みに等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定することを行わせる命令を備える、Ｃ１９に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２２］
前記プロセッサに、
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号することと、
前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号することと、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号することと
を行わせる命令をさらに備え、
ここにおいて、前記プロセッサに、前記第１の予測ブロックを生成することを行わせる前記命令が、前記プロセッサに、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成することと、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成することと、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用することと、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用することと、

前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせることと
を行わせる命令を備え、
ここにおいて、前記プロセッサに、前記第２の予測ブロックを生成することを行わせる前記命令が、前記プロセッサに、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成することを行わせる命令を備える、Ｃ１９に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２３］
前記プロセッサに、
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（ＭＶＤ）解像度を表すデータを復号することと、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定することと
を行わせる命令をさらに備える、Ｃ２２に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２４］
前記プロセッサに、前記最終予測ブロックを生成することを行わせる前記命令が、前記プロセッサに、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定することと、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用することと、
第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用することと、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせることと
を行わせる命令を備える、Ｃ１９に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２５］
前記プロセッサに、前記第３の重みを決定することを行わせる前記命令は、前記プロセッサに、
インデックス値を復号することと、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定することと
を行わせる命令を備え、
前記プロセッサに、前記第４の重みを決定することを行わせる前記命令が、前記プロセッサに、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算することを行わせる命令を備える、Ｃ２４に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２６］
前記プロセッサに、前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化することを行わせる命令をさらに備える、Ｃ１９に記載のコンピュータ可読記憶媒体。
［Ｃ２７］
ビデオデータを復号するためのデバイスであって、前記デバイスは、
第１の重みと第２の重みとが、双予測モードを使用してインター予測コーディングされたビデオデータの現在ブロックについて指定されると決定するための手段と、ここにおいて、前記第１の重みが前記第２の重みとは異なる、
前記第１の重みと前記第２の重みとが指定されると決定したことに応答して、前記現在ブロックが、前記双予測モードをベースモードとして複数仮説予測（ＭＨＰ）モードを使用して予測されるべきであるかどうかを決定するための手段と、
前記現在ブロックが、前記双予測モードを前記ベースモードとして前記ＭＨＰモードを使用して予測されるべきであると決定したことに応答して、前記ＭＨＰモードの追加のインター予測モードを決定するための手段と、

前記双予測モードに従って第１の予測ブロックを生成するための手段と、
前記追加のインター予測モードに従って第２の予測ブロックを生成するための手段と、
前記第１の予測ブロックと前記第２の予測ブロックとを使用して前記ＭＨＰモードに従って前記現在ブロックについての最終予測ブロックを生成するための手段と、
前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを復号するための手段と
を備える、デバイス。
［Ｃ２８］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定するための前記手段は、前記第１の重みが４に等しくない、および前記第２の重みが４に等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定するための手段を備える、Ｃ２７に記載のデバイス。
［Ｃ２９］
前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであるかどうかを決定するための前記手段は、前記第１の重みが前記第２の重みに等しくないとき、前記現在ブロックが、ＭＨＰを使用して予測されるべきであると決定するための手段を備える、Ｃ２７に記載のデバイス。
［Ｃ３０］
前記双予測モードについて高度動きベクトル予測（ＡＭＶＰ）モードを使用して第１の動きベクトルを復号するための手段と、
前記双予測モードについて前記ＡＭＶＰモードを使用して第２の動きベクトルを復号するための手段と、
前記追加のインター予測モードについて第３の動きベクトルを復号するための手段とをさらに備え、
ここにおいて、前記第１の予測ブロックを生成するための前記手段が、
前記第１の動きベクトルを使用して第１の中間予測ブロックを生成するための手段と、
前記第２の動きベクトルを使用して第２の中間予測ブロックを生成するための手段と、
第１の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第１の中間予測ブロックに前記第１の重みを適用するための手段と、
第２の重み付けされた中間予測ブロックを形成するために、前記第２の中間予測ブロックに前記第２の重みを適用するための手段と、
前記第１の予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた中間予測ブロックを前記第２の重み付けされた中間予測ブロックと組み合わせるための手段と
を備え、
ここにおいて、前記第２の予測ブロックを生成するための前記手段が、前記第３の動きベクトルを使用して前記第２の予測ブロックを生成するための手段を備える、Ｃ２７に記載のデバイス。
［Ｃ３１］
前記第１の動きベクトルと前記第２の動きベクトルとについての動きベクトル差分（ＭＶＤ）解像度を表すデータを復号するための手段と、
前記第３の動きベクトルについての前記ＭＶＤ解像度を表す追加のデータを復号することなしに、前記第３の動きベクトルが前記ＭＶＤ解像度を有すると決定するための手段とをさらに備える、Ｃ３０に記載のデバイス。
［Ｃ３２］
前記最終予測ブロックを生成するための前記手段が、
前記ＭＨＰモードについて第３の重みと第４の重みとを決定するための手段と、
第１の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第１の予測ブロックに前記第３の重みを適用するための手段と、
第２の重み付けされた予測ブロックを形成するために、前記第２の予測ブロックに前記第４の重みを適用するための手段と、
前記最終予測ブロックを形成するために、前記第１の重み付けされた予測ブロックを前

記第２の重み付けされた予測ブロックと組み合わせるための手段と
を備える、Ｃ２７に記載のデバイス。
［Ｃ３３］
前記第３の重みを決定するための前記手段は、
インデックス値を復号するための手段と、
前記インデックス値がマッピングテーブルにおいてマッピングされる前記第３の重みを決定するための手段と
を備え、
前記第４の重みを決定するための前記手段が、１－前記第３の重みとして、前記第４の重みを計算するための手段を備える、Ｃ３２に記載のデバイス。
［Ｃ３４］
前記現在ブロックを復号することより前に、前記最終予測ブロックを使用して前記現在ブロックを符号化するための手段をさらに備える、Ｃ２７に記載のデバイス。