

【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】平成29年2月9日 (2017.2.9)

【公表番号】特表2016-512939(P2016-512939A)

【公表日】平成28年5月9日 (2016.5.9)

【年通号数】公開・登録公報2016-027

【出願番号】特願2016-504289(P2016-504289)

【国際特許分類】

H 0 4 N 19/597 (2014.01)

H 0 4 N 19/96 (2014.01)

H 0 4 N 19/513 (2014.01)

H 0 4 N 19/553 (2014.01)

【 F I 】

H 0 4 N 19/597

H 0 4 N 19/96

H 0 4 N 19/513

H 0 4 N 19/553

【手続補正書】

【提出日】平成29年1月6日 (2017.1.6)

【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】

マルチビュービデオデータを復号するための方法であって、

前記マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行することと、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定することと、

前記可用性値が、前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成することと、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持することと、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にすることと、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、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】

マルチビュービデオデータを符号化するための方法であって、

前記マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行することと、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定することと、

前記可用性値が、前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成することと、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持することと、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にすることと、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、前記現在ブロックを符号化することと

を備える方法。

【請求項 3】

前記現在ブロックについての前記視差ベクトルが利用可能であることを示すように、前記可用性値を設定すること

をさらに備える、請求項 1 または 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記視差ベクトル導出プロセスが隣接ブロック視差ベクトル (NB DV) 導出プロセスであり、

前記視差ベクトルリファインメントプロセスが隣接ブロック視差ベクトルリファインメント (NB DV - R) プロセスである

請求項 1 または 2 に記載の方法。

【請求項 5】

前記現在ブロックについての前記視差ベクトルに基づいて前記現在ブロックを復号することが、ビュー間動き予測、または後方ビュー合成予測のうちの少なくとも 1 つについての
前記視差ベクトルを使用することを備える、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 6】

前記現在ブロックについての前記視差ベクトルに基づいて前記現在ブロックを符号化することが、ビュー間動き予測、または後方ビュー合成予測のうちの少なくとも 1 つについての前記視差ベクトルを使用することを備える、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 7】

前記マルチビュービデオデータが 3D - HEVC ビデオデータである、請求項 1 または 2 に記載の方法。

【請求項 8】

マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行するための手段と、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定するための手段と、

前記可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成するための手段と、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参

照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持するための手段と、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にするための手段と、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、前記現在ブロックを復号するための手段と

を備えるビデオ復号デバイス。

【請求項 9】

マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行するための手段と、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定するための手段と、

前記可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成するための手段と、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持するための手段と、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にするための手段と、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、前記現在ブロックを符号化するための手段と

を備えるビデオ符号化デバイス。

【請求項 10】

実行されると、

マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行し、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定し、

前記可用性値が、前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出しなかったことを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成し、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持し、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にし、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、前記現在ブロックを復号する

ように1つまたは複数のプロセッサを構成する命令を記憶した、非一時的コンピュータ可読データ記憶媒体。

【請求項11】

実行されると、

マルチビュービデオデータの現在ブロックについての視差ベクトル導出プロセスを実行し、前記現在ブロックは現在ビュー中にある、

前記視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であるとき、可用性値が前記現在ブロックについての視差ベクトルが利用不可能であることを示すように、前記可用性値を設定し、

前記可用性値が、視差ベクトル導出プロセスが前記現在ブロックについての前記視差ベクトルを導出しなかったことを示すことに基づいて、視差ベクトルリファインメントプロセスをゼロ視差ベクトルに適用することによって、前記現在ブロックについてのリファインメントされた視差ベクトルを生成し、ここにおいて、前記視差ベクトルリファインメントプロセスは、参照ビューの深度ビューコンポーネントにアクセスし、前記参照ビューは、前記現在ビューとは異なる、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが可能であったかどうかを示すための変数を維持し、

前記視差ベクトル導出プロセスが、前記現在ブロックについての視差ベクトルを導出することが不可能であったことを示す前記変数に基づいて、前記現在ブロックについてのビュー間残差予測を無効にし、

前記現在ブロックについての前記リファインメントされた視差ベクトルに基づいて、前記現在ブロックを符号化する

ように1つまたは複数のプロセッサを構成する命令を記憶した、非一時的コンピュータ可読データ記憶媒体。