

【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9月9日(2021.9.9)

【公表番号】特表2020-529778(P2020-529778A)

【公表日】令和2年10月8日(2020.10.8)

【年通号数】公開・登録公報2020-041

【出願番号】特願2020-505788(P2020-505788)

【国際特許分類】

H04N 19/52 (2014.01)

H04N 19/70 (2014.01)

【F I】

H04N 19/52

H04N 19/70

【手続補正書】

【提出日】令和3年7月29日(2021.7.29)

【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】

アフィン動き予測モード(AFモード)に基づいて現在ブロックを含むビデオ信号をデコードする方法において、

前記ビデオ信号からマージフラグを取得するステップであって、前記マージフラグは、動きパラメータが隣接ブロックから推測されるか否かを表す、ステップと、

前記動きパラメータが前記隣接ブロックから推測されないことに基づいて、前記現在ブロックの幅と高さが所定値と等しいか、又は所定値より大きいか否かを検査するステップと、

前記現在ブロックの前記幅と前記高さが前記所定値と等しいか、又は前記所定値より大きいことに基づいて、前記ビデオ信号からアフィンフラグを取得するステップであって、前記アフィンフラグは、前記AFモードが前記現在ブロックに適用されるか否かを表し、前記AFモードは、アフィン動きモデルを用いた動き予測モードを表す、ステップと、

前記AFモードが前記現在ブロックに適用されることに基づいて、前記アフィン動きモデルに対して4つのパラメータ又は6つのパラメータが使用されるか否かを表すアフィンパラメータフラグを取得するステップと、

前記アフィン動きモデルに対して前記4つのパラメータ又は前記6つのパラメータが使用されることに基づいて、動きベクトル予測子を取得するステップと、

前記動きベクトル予測子に基づいて、前記現在ブロックに対する予測を行うステップと、を含み、

前記動きパラメータが前記隣接ブロックから推測されないことを前記マージフラグが表示することに基づいて、前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグが取得される方法。

【請求項2】

前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグは、コーディングユニットのレベルにおいて定義される、請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記現在ブロックの前記幅と前記高さが前記所定値より小さいことに基づいて、前記現

在プロックは、前記 AF モード以外のコーディングモードに基づいてデコードされる、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 4】

アフィン動き予測モード（AF モード）に基づいて現在プロックを含むビデオ信号をデコードする装置において、

前記ビデオ信号からマージフラグを取得し、前記マージフラグは、動きパラメータが隣接プロックから推測されるか否かを表し、

前記動きパラメータが前記隣接プロックから推測されないことに基づいて、前記現在プロックの幅と高さが所定値と等しいか、又は所定値より大きいか否かを検査し、

前記現在プロックの前記幅と前記高さが前記所定値と等しいか、又は前記所定値より大きいことに基づいて、前記ビデオ信号からアフィンフラグを取得し、前記アフィンフラグは、前記 AF モードが前記現在プロックに適用されるか否かを表し、前記 AF モードは、アフィン動きモデルを用いた動き予測モードを表し、

前記 AF モードが前記現在プロックに適用されることに基づいて、前記アフィン動きモデルに対して 4 つのパラメータ又は 6 つのパラメータが使用されるか否かを表すアフィンパラメータフラグを取得し、

前記アフィン動きモデルに対して前記 4 つのパラメータ又は前記 6 つのパラメータが使用されることに基づいて、動きベクトル予測子を取得し、

前記動きベクトル予測子に基づいて、前記現在プロックに対する予測を行うよう構成されたプロセッサを含み、

前記動きパラメータが前記隣接プロックから推測されないことを前記マージフラグが表すことに基づいて、前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグが取得される装置。

【請求項 5】

前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグは、コーディングユニットのレベルにおいて定義される、請求項 4 に記載の装置。

【請求項 6】

前記現在プロックの前記幅と前記高さが前記所定値より小さいことに基づいて、前記現在プロックは、前記 AF モード以外のコーディングモードに基づいてデコードされる、請求項 4 に記載の装置。

【請求項 7】

アフィン動き予測モード（AF モード）に基づいて現在プロックを含むビデオ信号をエンコードする方法において、

動きパラメータが隣接プロックから推測されるか否かを表すマージフラグを生成するステップと、

前記動きパラメータが前記隣接プロックから推測されないことに基づいて、前記現在プロックの幅と高さが所定値と等しいか、又は所定値より大きいか否かを検査するステップと、

前記現在プロックの前記幅と前記高さが前記所定値と等しいか、又は前記所定値より大きいことに基づいて、前記ビデオ信号からアフィンフラグを生成するステップであって、前記アフィンフラグは、前記 AF モードが前記現在プロックに適用されるか否かを表し、前記 AF モードは、アフィン動きモデルを用いた動き予測モードを表す、ステップと、

前記 AF モードが前記現在プロックに適用されることに基づいて、前記アフィン動きモデルに対して 4 つのパラメータ又は 6 つのパラメータが使用されるか否かを表すアフィンパラメータフラグを生成するステップと、

前記アフィン動きモデルに対して前記 4 つのパラメータ又は前記 6 つのパラメータが使用されることに基づいて、動きベクトル予測子を取得するステップと、

前記動きベクトル予測子に基づいて、前記現在プロックに対する予測を行うステップと、を含み、

前記動きパラメータが前記隣接プロックから推測されないことを前記マージフラグが表

すことに基づいて、前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグが生成される
、方法。

【請求項 8】

非一時的デコーダ読み取り可能記憶媒体において、
動きパラメータが隣接ブロックから推測されるか否かを表すマージフラグを生成するス
テップと、

前記動きパラメータが前記隣接ブロックから推測されないことに基づいて、現在ブロッ
クの幅と高さが所定値と等しいか、又は所定値より大きいか否かを検査するステップと、

前記現在ブロックの前記幅と前記高さが前記所定値と等しいか、又は前記所定値より大
きいことに基づいて、ビデオ信号からアフィンフラグを生成するステップであって、前記
アフィンフラグは、アフィン動き予測モード（AFモード）が前記現在ブロックに適用さ
れるか否かを表し、前記AFモードは、アフィン動きモデルを用いた動き予測モードを表
す、ステップと、

前記AFモードが前記現在ブロックに適用されることに基づいて、前記アフィン動きモ
デルに対して4つのパラメータ又は6つのパラメータが使用されるか否かを表すアフィン
パラメータフラグを生成するステップと、

前記アフィン動きモデルに対して前記4つのパラメータ又は前記6つのパラメータが使
用されることに基づいて、動きベクトル予測子を取得するステップと、

前記動きベクトル予測子に基づいて、前記現在ブロックに対する予測を行うステップと
、を行うことにより生成されるエンコードされた画像情報を格納し、

前記動きパラメータが前記隣接ブロックから推測されないことを前記マージフラグが表
すことに基づいて、前記アフィンフラグ及び前記アフィンパラメータフラグが生成される
、記憶媒体。