

(19)



SUOMI - FINLAND
(FI)

PATENTTI- JA REKISTERIHALLITUS
PATENT- OCH REGISTERSTYRELSEN
FINNISH PATENT AND REGISTRATION OFFICE

(10)

FI/EP4120685 T3

(12)

**EUROOPPAPATENTIN KÄÄNNÖS
ÖVERSÄTTNING AV EUROPEISKT PATENT
TRANSLATION OF EUROPEAN PATENT SPECIFICATION**

(45)

Käännöksen kuuluspäivä - Kungörelsedag av översättning -
Translation available to the public

04.11.2024

(97)

Eurooppapatentin myöntämispäivä - Meddelandedatum för
det europeiska patentet - Date of grant of European patent

02.10.2024

(51)

Kansainvälinen patenttiluokitus - Internationell patentklassificering -
International patent classification
H04N 19/52 (2014 . 01)
H04N 19/61 (2014 . 01)

(96)

Eurooppapatenttihakemus - Europeisk patentansökan -
European patent application

EP22194608.0

(22)

Tekemispäivä - Ingivningsdag - Filing date

20.12.2011

(97)

Patenttihakemuksen julkiseksitulospäivä - Patentansökans
publiceringsdag - Patent application available to the public

18.01.2023

(30)

Etuoikeus - Prioritet - Priority

07.01.2011 JP JP2011002205

(73)

Haltija - Innehavare - Holder

1• NTT DOCOMO, INC., 11-1 Nagatacho 2-chome , Chiyoda-Ku Tokyo 100-6150 , (JP)

(72)

Keksijä - Uppfinnare - Inventor

1• FUJIBAYASHI, Akira, Tokyo, 100-6150 , (JP)

2• SUZUKI, Yoshinori, Tokyo, 100-6150 , (JP)

3• BOON, Choong Seng, Tokyo, 100-6150 , (JP)

(74)

Asiamies - Ombud - Agent

Papula Oy , P.O.Box 981 , 00101 Helsinki , (FI)

(54)

Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning - Title of the invention

**ENNAKOIVA KOODAUSMENETELMÄ, ENNAKOIVA KOODAUSLAITE JA LIIKEVEKTORIN ENNAKOIVA KOODAUSOHJELMA, JA ENNAKOIVA
DEKOODAUSMENETELMÄ, ENNAKOIVA DEKOODAUSLAITE JA LIIKEVEKTORIN ENNAKOIVA DEKOODAUSOHJELMA**

**PREDICTIVE ENCODING METHOD, PREDICTIVE ENCODING DEVICE, AND PREDICTIVE ENCODING PROGRAM OF MOTION VECTOR, AND,
PREDICTIVE DECODING METHOD, PREDICTIVE DECODING DEVICE, AND PREDICTIVE DECODING PROGRAM OF MOTION VECTOR**

PATENTTIVAATIMUKSET

1. Menetelmä, jolla dekodataan ennakoivasti liikevektoria, jota käytetään liikekompensoidussa ennustuksessa, jolla palautetaan videosekvenssi, joka koostuu
5 useiden ruutukuvien ajallisesta sekvenssistä, ja joka käsittää:

10 vaihe (S302), jossa määritetään ensimmäinen liikevektorin ennustajaehdokaas (PMV1), joka täyttää liikevektorin ennustajaehdokkaiden määrittämissä käytettävän ennalta määrätyn kriteerin, osioiden (BD, BL2, BU, BL) liikevektoreista, jotka kuuluvat vasemmanpuoleiseen naapurialueeseen, joka sijaitsee kohdeosion vasemmalla puolella dekodauskohteen kehysku-
15 vassa;

20 vaihe (S303), jossa määritetään toinen liikevektorin ennustajaehdokaas (PMV2), joka täyttää liikevektorin ennustajaehdokkaiden määrittämissä käytettävän ennalta määrätyn kriteerin, osioiden (BRA, BA2, BA1, BA, BE) liikevektoreista, jotka kuuluvat kohdeosion (BT) yläpuolella sijaitsevaan yläpuoliseen naapurialueeseen;

25 vaihe (S806), jossa dekodataan koodattua dataa ja palautetaan liikevektorin ennustajan indikaatioinformaatio, joka määrittää kohdeosion (BT) optimaalisen liikevektorin; ja

30 vaihe (S807), jossa valitaan optimaalinen liikevektorin ennustaja, joka on määritetty liikevektorin ennusteen osoitustiedon avulla, liikevektorin ennustajaehdokkaista, joihin kuuluvat ainakin ensimmäinen liikevektorin ennustajaehdokaas (PMV1) ja toinen liikevektorin ennustajaehdokaas (PVM2);

35 **tunnettu siitä, että**

vaihe (S303), jossa määritetään toinen liikevektorin ennustajaehdokaas (PMV2), määritetään

osioiden liikevektoreista liikevektori, joka täyttää liikevektorin ennustajaehdokkaiden määrittämisessä käytetyn ennalta määritetyn kriteerin toisena liikevektorin ennustajaehdokkaana (PMV2), skannaamalla edellä mainittuun naapurialueeseen kuuluvia osioita (BRA, BA2, BA1, BA, BE) oikeasta suunnasta vasempaan suuntaan, ja desimoiden skannattavien osioiden lukumäärää oikeasta suunnasta vasempaan suuntaan skannatut osiot ovat supistettu joukko osioita.