

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2020년 1월 2일 (02.01.2020)



(10) 국제공개번호
WO 2020/005035 A1

(51) 국제특허분류:

H04N 19/103 (2014.01) H04N 19/105 (2014.01)
H04N 19/122 (2014.01) H04N 19/132 (2014.01)
H04N 19/119 (2014.01) H04N 19/139 (2014.01)
H04N 19/176 (2014.01) H04N 19/184 (2014.01)

(21) 국제출원번호: PCT/KR2019/007930

(22) 국제출원일: 2019년 6월 28일 (28.06.2019)

(25) 출원언어: 한국어

(26) 공개언어: 한국어

(30) 우선권정보:

10-2018-0075705 2018년 6월 29일 (29.06.2018) KR
10-2018-0108548 2018년 9월 11일 (11.09.2018) KR
10-2019-0024880 2019년 3월 4일 (04.03.2019) KR

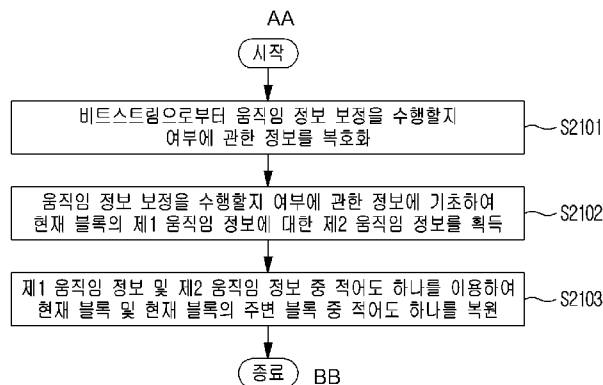
(71) 출원인: 한국전자통신연구원 (ELECTRONICS AND
TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTI-

TUTE) [KR/KR]; 34129 대전시 유성구 가정
로 218, Daejeon (KR). 주식회사 칩스앤미디어
(CHIPS&MEDIA,INC) [KR/KR]; 06194 서울시 강남구
삼성로85길 26 V&S타워 13층, Seoul (KR).

(72) 발명자: 임성창 (LIM, Sung Chang); 34085 대전시 유
성구 은구비남로 55 707동 1103호, Daejeon (KR). 강정
원 (KANG, Jung Won); 34076 대전시 유성구 지족로
362 303동 303호, Daejeon (KR). 이하현 (LEE, Ha Hyun);
02142 서울시 중랑구 동일로102길 34-8 402호, Seoul
(KR). 이진호 (LEE, Jin Ho); 34075 대전시 유성구 지족
동로 124 102동 1904호, Daejeon (KR). 김휘용 (KIM, Hui
Yong); 34090 대전시 유성구 은구비남로 34 810동 201
호, Daejeon (KR). 김대연 (KIM, Dae Yeon); 02639 서울
시 동대문구 장한로 26다길 84 201동 104호, Seoul (KR).
박동진 (PARK, Dong Jin); 05240 서울시 강동구 상암
로3길 77 104동 1304호, Seoul (KR). 장명훈 (JANG, My-
oung Hun); 13337 경기도 성남시 수정구 탄리로5번길

(54) Title: IMAGE ENCODING/DECODING METHOD AND APPARATUS FOR THROUGHPUT ENHANCEMENT, AND
RECORDING MEDIUM STORING BITSTREAM

(54) 발명의 명칭: 처리율 향상을 위한 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체



S2101 ... Decode, from bitstream, information about whether to
perform motion information correction

S2102 ... Obtain, on basis of information about whether to perform
motion information correction, second motion information
about first motion information of current block

S2103 ... Restore, by using at least one from among first motion
information and second motion information, current block and
at least one neighboring block of current block

AA ... Start

BB ... End

(57) Abstract: Provided are a method and an apparatus for image encoding/decoding. An image decoding method of the present disclosure comprises the steps of: decoding, from a bitstream, information about whether to perform motion information correction; obtaining, on the basis of said information, second motion information about first motion information of a current block; and restoring, by using at least one from among said first motion information and said second motion information, said current block and at least one neighboring block of the current block.

26 2층, Gyeonggi-do (KR). 정옥제 (JEONG, Wook Je);
13826 경기도 과천시 새빛로 3-3, Gyeonggi-do (KR).

(74) 대리인: 성병기 (SUNG, Byung Kee); 06654 서울시 서초
구 서초중앙로 43 9층 마루특허법률사무소, Seoul (KR).

(81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국
내 권리의 보호를 위하여): AE, AG, AL, AM, AO, AT,
AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,
CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC,
EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU,
ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KW, KZ,
LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK,
MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA,
PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD,
SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR,
TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 역
내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, GH, GM, KE,
LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM,
ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 유
럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI,
FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK,
MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI
(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML,
MR, NE, SN, TD, TG).

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))

(57) 요약서: 영상 부호화/복호화 방법 및 장치가 제공된다. 본 개시의 영상 복호화 방법은 비트스트림으로부터 움직임
정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화하는 단계, 상기 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한
제2 움직임 정보를 획득하는 단계 및 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 상기 현재
블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는 단계를 포함한다.

명세서

발명의 명칭: 처리율 향상을 위한 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체

기술분야

- [1] 본 발명은 영상의 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체에 관한 것이다. 구체적으로, 본 발명은 처리율 향상을 위한 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체에 관한 것이다.

배경기술

- [2] 최근 HD(High Definition) 영상 및 UHD(Ultra High Definition) 영상과 같은 고해상도, 고품질의 영상에 대한 수요가 다양한 응용 분야에서 증가하고 있다. 영상 데이터가 고해상도, 고품질이 될수록 기존의 영상 데이터에 비해 상대적으로 데이터량이 증가하기 때문에 기존의 유무선 광대역 회선과 같은 매체를 이용하여 영상 데이터를 전송하거나 기존의 저장 매체를 이용해 저장하는 경우, 전송 비용과 저장 비용이 증가하게 된다. 영상 데이터가 고해상도, 고품질화 됨에 따라 발생하는 이러한 문제들을 해결하기 위해서는 더 높은 해상도 및 화질을 갖는 영상에 대한 고효율 영상 부호화(encoding)/복호화(decoding) 기술이 요구된다.
- [3] 영상 압축 기술로 현재 픽처의 이전 또는 이후 픽처로부터 현재 픽처에 포함된 화소값을 예측하는 화면 간 예측 기술, 현재 픽처 내의 화소 정보를 이용하여 현재 픽처에 포함된 화소값을 예측하는 화면 내 예측 기술, 잔여 신호의 에너지를 압축하기 위한 변환 및 양자화 기술, 출현 빈도가 높은 값에 짧은 부호를 할당하고 출현 빈도가 낮은 값에 긴 부호를 할당하는 엔트로피 부호화 기술 등 다양한 기술이 존재하고 이러한 영상 압축 기술을 이용해 영상 데이터를 효과적으로 압축하여 전송 또는 저장할 수 있다.
- [4] 종래의 영상 부호화/복호화에서는 주변 블록이 부호화/복호화가 완료되어야 현재 블록의 움직임 예측 및 보정, 화면 내 예측을 수행할 수 있기 때문에 처리율을 향상시키는 데 한계가 있다.

발명의 상세한 설명

기술적 과제

- [5] 본 발명은 처리율 향상을 위한 영상 부호화/복호화 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.
- [6] 또한, 본 발명은 부호화기/복호화기의 처리율을 향상시키기 위해, 주변 블록이 부호화/복호화가 완료되기 전에 현재 블록의 부호화/복호화를 수행할 수 있도록 주변 블록과 현재 블록의 의존성을 최소화하는 방법, 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.
- [7] 또한, 본 발명은 본 발명의 영상 부호화/복호화 방법 또는 장치에 의해 생성된

비트스트림을 저장한 기록 매체를 제공하는 것을 목적으로 한다.

과제 해결 수단

- [8] 본 발명에 따르면, 비트스트림으로부터 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화하는 단계; 상기 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하는 단계; 및 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는 단계를 포함하는 영상 복호화 방법이 제공될 수 있다.
- [9] 일 실시예에 따른 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 될 수 있다.
- [10] 일 실시예에 따른 상기 제1 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보이고, 상기 제2 움직임 정보는 상기 제1 움직임 정보를 보정함으로써 획득되는 정보일 수 있다.
- [11] 일 실시예에 따른 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록이 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [12] 일 실시예에 따른 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록의 가로 길이 및 세로 길이 중 적어도 하나가 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [13] 일 실시예에 따른 상기 소정의 블록 크기는 16일 수 있다.
- [14] 일 실시예에 따른 상기 분할된 서브 블록의 초기 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보로 대체할 수 있다.
- [15] 일 실시예에 따른 상기 제2 움직임 정보는, 상기 현재 블록에 대한 LO 참조 픽처 내 영역에서의 후보 움직임 벡터가 나타내는 화소값 및 상기 현재 블록에 대한 L1 참조 픽처 내 영역에서의 상기 후보 움직임 벡터와 방향이 반대인 벡터가 나타내는 화소값을 이용하여 획득될 수 있다.
- [16] 일 실시예에 따른 상기 현재 블록의 제1 움직임 정보는, 상기 현재 블록의 주변 블록의 공간적 움직임 벡터 예측 및 디블로킹 필터링의 경계 강도 결정 중 적어도 하나를 수행하는데 이용될 수 있다.
- [17] 일 실시예에 따른 상기 현재 블록의 제2 움직임 정보는, 상기 현재 블록에 대한 주변 블록의 콜 블록의 움직임 정보를 예측하는데 이용될 수 있다.

- [18] 또한, 본 발명에 따르면, 움직임 정보 보정을 수행할지 여부를 결정하는 단계; 및 상기 결정에 기초하여 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 부호화하는 단계를 포함하는 영상 부호화 방법이 제공될 수 있다.
- [19] 일 실시예에 따른 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나에 시그널링 될 수 있다.
- [20] 또한, 본 발명에 따르면, 비트스트림으로부터 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화하고, 상기 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하고, 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는 영상 복호화 장치가 제공될 수 있다.
- [21] 일 실시예에 따른 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 될 수 있다.
- [22] 일 실시예에 따른 상기 제1 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보이고, 상기 제2 움직임 정보는 상기 제1 움직임 정보를 보정함으로써 획득되는 정보일 수 있다.
- [23] 일 실시예에 따른 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록이 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [24] 일 실시예에 따른 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록의 가로 길이 및 세로 길이 중 적어도 하나가 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [25] 일 실시예에 따른 상기 소정의 블록 크기는 16일 수 있다.
- [26] 일 실시예에 따른 상기 분할된 서브 블록의 초기 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보로 대체할 수 있다.
- [27] 또한, 본 발명에 따르면, 영상 복호화 방법에 사용되는 영상 데이터를 저장하는 컴퓨터 판독가능한 비일시적 기록 매체에 있어서, 상기 영상 데이터는 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 포함하고, 상기 영상 복호화 방법에서, 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는 현재 블록의

제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하는데 이용되고, 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나는 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는데 이용될 수 있다.

발명의 효과

- [28] 본 발명에 따르면, 처리율 향상을 위한 영상 부호화/복호화 방법 및 장치가 제공될 수 있다.
- [29] 또한, 본 발명에 따르면, 부호화기/복호화기의 처리율을 향상시키기 위해, 주변 블록이 부호화/복호화가 완료되기 전에 현재 블록의 부호화/복호화를 수행할 수 있도록 주변 블록과 현재 블록의 의존성을 최소화하는 방법, 장치가 제공될 수 있다.
- [30] 또한, 본 발명에 따르면, 본 발명의 영상 부호화/복호화 방법 또는 장치에 의해 생성된 비트스트림을 저장한 기록 매체가 제공될 수 있다.

도면의 간단한 설명

- [31] 도 1은 본 발명이 적용되는 부호화 장치의 일 실시예에 따른 구성을 나타내는 블록도이다.
- [32] 도 2는 본 발명이 적용되는 복호화 장치의 일 실시예에 따른 구성을 나타내는 블록도이다.
- [33] 도 3은 영상을 부호화 및 복호화할 때의 영상의 분할 구조를 개략적으로 나타내는 도면이다.
- [34] 도 4는 화면 내 예측 과정의 실시예를 설명하기 위한 도면이다.
- [35] 도 5는 화면 간 예측 과정의 실시예를 설명하기 위한 도면이다.
- [36] 도 6은 변환 및 양자화의 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [37] 도 7은 화면 내 예측에 이용 가능한 참조 샘플들을 설명하기 위한 도면이다.
- [38] 도 8은 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체를 설명하기 위한 흐름도이다.
- [39] 도 9a는 본 발명의 일 실시예에 따른 현재 블록의 움직임 정보 예측을 설명하기 위한 도면이다.
- [40] 도 9b는 본 발명의 다른 실시예에 따른 현재 블록의 움직임 정보 예측을 설명하기 위한 도면이다.
- [41] 도 10은 본 발명의 일 실시예에 따른 참조 영역을 패딩하는 과정을 나타내는 도면이다.
- [42] 도 11은 본 발명의 일 실시예에 따른 보간 필터의 길이를 조정하는 과정을 나타내는 도면이다.
- [43] 도 12a는 본 발명의 일 실시예에 따른 움직임 벡터 후보가 움직임 정보 보정 과정에서 최소 움직임 벡터 범위를 벗어나는 경우의 동작을 설명하기 위한 도면이다.
- [44] 도 12b는 본 발명의 일 실시예에 따른 움직임 벡터 후보가 움직임 정보 보정

과정에서 MCTS에 대한 제한을 벗어나는 경우의 동작을 설명하기 위한 도면이다.

[45] 도 13a 내지 도 13c는 본 발명의 일 실시예에 따른 현재 블록의 부호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[46] 도 14는 본 발명의 일 실시예에 따른 머지 후보 리스트를 생성하는 과정을 설명하기 위한 흐름도이다.

[47] 도 15a 내지 도 15c는 본 발명의 일 실시예에 따라 생성된 머지 후보 리스트를 나타내는 도면이다.

[48] 도 16은 본 발명의 일 실시예에 따른 부호화기에서 다양한 크기의 블록에 대한 움직임 정보 예측 시, 이용할 수 없는 주변 블록의 위치를 나타내는 도면이다.

[49] 도 17a 및 도 17b는 본 발명의 일 실시예에 따른 가상 인코딩 영역을 지정하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[50] 도 18은 본 발명의 일 실시예에 따른 2개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 이용하여 복호화를 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[51] 도 19는 본 발명의 일 실시예에 따른 3개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[52] 도 20은 본 발명의 다른 실시예에 따른 3개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[53] 도 21은 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 복호화 방법을 나타내는 흐름도이다.

[54] 도 22는 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 부호화 방법을 나타내는 흐름도이다.

발명의 실시를 위한 형태

[55] 본 발명은 다양한 변경을 가할 수 있고 여러 가지 실시예를 가질 수 있는 바, 특정 실시예들을 도면에 예시하고 상세한 설명에 상세하게 설명하고자 한다. 그러나, 이는 본 발명을 특정한 실시 형태에 대해 한정하려는 것이 아니며, 본 발명의 사상 및 기술 범위에 포함되는 모든 변경, 균등물 내지 대체물을 포함하는 것으로 이해되어야 한다. 도면에서 유사한 참조부호는 여러 측면에 걸쳐서 동일하거나 유사한 기능을 지칭한다. 도면에서의 요소들의 형상 및 크기 등은 보다 명확한 설명을 위해 과장될 수 있다. 후술하는 예시적 실시예들에 대한 상세한 설명은, 특정 실시예를 예시로서 도시하는 첨부 도면을 참조한다. 이들 실시예는 당업자가 실시예를 실시할 수 있기에 충분하도록 상세히 설명된다. 다양한 실시예들은 서로 다르지만 상호 배타적일 필요는 없음이 이해되어야 한다. 예를 들어, 여기에 기재되어 있는 특정 형상, 구조 및 특성은 일 실시예에 관련하여 본 발명의 정신 및 범위를 벗어나지 않으면서 다른 실시예로 구현될 수 있다. 또한, 각각의 개시된 실시예 내의 개별 구성요소의 위치 또는 배치는 실시예의 정신 및 범위를 벗어나지 않으면서 변경될 수 있음이 이해되어야 한다. 따라서, 후술하는 상세한 설명은 한정적인 의미로서 취하려는

것이 아니며, 예시적 실시예들의 범위는, 적절하게 설명된다면, 그 청구항들이 주장하는 것과 균등한 모든 범위와 더불어 첨부된 청구항에 의해서만 한정된다.

[56] 본 발명에서 제1, 제2 등의 용어는 다양한 구성요소들을 설명하는데 사용될 수 있지만, 상기 구성요소들은 상기 용어들에 의해 한정되어서는 안 된다. 상기 용어들은 하나의 구성요소를 다른 구성요소로부터 구별하는 목적으로만 사용된다. 예를 들어, 본 발명의 권리 범위를 벗어나지 않으면서 제1 구성요소는 제2 구성요소로 명명될 수 있고, 유사하게 제2 구성요소도 제1 구성요소로 명명될 수 있다. 및/또는 이라는 용어는 복수의 관련된 기재된 항목들의 조합 또는 복수의 관련된 기재된 항목들 중의 어느 항목을 포함한다.

[57] 본 발명의 어떤 구성 요소가 다른 구성 요소에 “연결되어” 있다거나 “접속되어” 있다고 언급된 때에는, 그 다른 구성 요소에 직접적으로 연결되어 있거나 또는 접속되어 있을 수도 있으나, 중간에 다른 구성 요소가 존재할 수도 있다고 이해되어야 할 것이다. 반면에, 어떤 구성 요소가 다른 구성 요소에 “직접 연결되어” 있다거나 “직접 접속되어” 있다고 언급된 때에는, 중간에 다른 구성 요소가 존재하지 않는 것으로 이해되어야 할 것이다.

[58] 본 발명의 실시예에 나타나는 구성부들은 서로 다른 특징적인 기능들을 나타내기 위해 독립적으로 도시되는 것으로, 각 구성부들이 분리된 하드웨어나 하나의 소프트웨어 구성단위로 이루어짐을 의미하지 않는다. 즉, 각 구성부는 설명의 편의상 각각의 구성부로 나열하여 포함한 것으로 각 구성부 중 적어도 두 개의 구성부가 합쳐져 하나의 구성부로 이루어지거나, 하나의 구성부가 복수 개의 구성부로 나뉘어져 기능을 수행할 수 있고 이러한 각 구성부의 통합된 실시예 및 분리된 실시예도 본 발명의 본질에서 벗어나지 않는 한 본 발명의 권리범위에 포함된다.

[59] 본 발명에서 사용한 용어는 단지 특정한 실시예를 설명하기 위해 사용된 것으로, 본 발명을 한정하려는 의도가 아니다. 단수의 표현은 문맥상 명백하게 다르게 뜻하지 않는 한, 복수의 표현을 포함한다. 본 발명에서, “포함하다” 또는 “가지다” 등의 용어는 명세서상에 기재된 특징, 숫자, 단계, 동작, 구성요소, 부품 또는 이들을 조합한 것이 존재함을 지정하려는 것이지, 하나 또는 그 이상의 다른 특징들이나 숫자, 단계, 동작, 구성요소, 부품 또는 이들을 조합한 것들의 존재 또는 부가 가능성을 미리 배제하지 않는 것으로 이해되어야 한다. 즉, 본 발명에서 특정 구성을 “포함”한다고 기술하는 내용은 해당 구성 이외의 구성을 배제하는 것이 아니며, 추가적인 구성이 본 발명의 실시 또는 본 발명의 기술적 사상의 범위에 포함될 수 있음을 의미한다.

[60] 본 발명의 일부의 구성 요소는 본 발명에서 본질적인 기능을 수행하는 필수적인 구성 요소는 아니고 단지 성능을 향상시키기 위한 선택적 구성 요소일 수 있다. 본 발명은 단지 성능 향상을 위해 사용되는 구성 요소를 제외한 본 발명의 본질을 구현하는데 필수적인 구성부만을 포함하여 구현될 수 있고, 단지 성능 향상을 위해 사용되는 선택적 구성 요소를 제외한 필수 구성 요소만을

포함한 구조도 본 발명의 권리범위에 포함된다.

- [61] 이하, 도면을 참조하여 본 발명의 실시 형태에 대하여 구체적으로 설명한다. 본 명세서의 실시예를 설명함에 있어, 관련된 공지 구성 또는 기능에 대한 구체적인 설명이 본 명세서의 요지를 흐릴 수 있다고 판단되는 경우에는 그 상세한 설명은 생략하고, 도면상의 동일한 구성요소에 대해서는 동일한 참조부호를 사용하고 동일한 구성요소에 대해서 중복된 설명은 생략한다.
- [62] 이하에서 영상은 동영상(video)을 구성하는 하나의 픽처(picture)를 의미할 수 있으며, 동영상 자체를 나타낼 수도 있다. 예를 들면, "영상의 부호화 및/또는 복호화"는 "동영상의 부호화 및/또는 복호화"를 의미할 수 있으며, "동영상을 구성하는 영상들 중 하나의 영상의 부호화 및/또는 복호화"를 의미할 수도 있다.
- [63] 이하에서, 용어들 "동영상" 및 "비디오"는 동일한 의미로 사용될 수 있으며, 서로 교체되어 사용될 수 있다.
- [64] 이하에서, 대상 영상은 부호화의 대상인 부호화 대상 영상 및/또는 복호화의 대상인 복호화 대상 영상일 수 있다. 또한, 대상 영상은 부호화 장치로 입력된 입력 영상일 수 있고, 복호화 장치로 입력된 입력 영상일 수 있다. 여기서, 대상 영상은 현재 영상과 동일한 의미를 가질 수 있다.
- [65] 이하에서, 용어들 "영상", "픽처", "프레임(frame)" 및 "스크린(screen)"은 동일한 의미로 사용될 수 있으며, 서로 교체되어 사용될 수 있다.
- [66] 이하에서, 대상 블록은 부호화의 대상인 부호화 대상 블록 및/또는 복호화의 대상인 복호화 대상 블록일 수 있다. 또한, 대상 블록은 현재 부호화 및/또는 복호화의 대상인 현재 블록일 수 있다. 예를 들면, 용어들 "대상 블록" 및 "현재 블록"은 동일한 의미로 사용될 수 있으며, 서로 교체되어 사용될 수 있다.
- [67] 이하에서, 용어들 "블록" 및 "유닛"은 동일한 의미로 사용될 수 있으며, 서로 교체되어 사용될 수 있다. 또는 "블록"은 특정한 유닛을 나타낼 수 있다.
- [68] 이하에서, 용어들 "영역(region)" 및 "세그먼트(segment)"는 서로 교체되어 사용될 수 있다.
- [69] 이하에서, 특정한 신호는 특정한 블록을 나타내는 신호일 수 있다. 예를 들면, 원(original) 신호는 대상 블록을 나타내는 신호일 수 있다. 예측(prediction) 신호는 예측 블록을 나타내는 신호일 수 있다. 잔여(residual) 신호는 잔여 블록(residual block)을 나타내는 신호일 수 있다.
- [70] 실시예들에서, 특정된 정보, 데이터, 플래그(flag), 색인(index) 및 요소(element), 속성(attribute) 등의 각각은 값을 가질 수 있다. 정보, 데이터, 플래그, 색인 및 요소, 속성 등의 값 "0"은 논리 거짓(logical false) 또는 제1 기정의된(predefined) 값을 나타낼 수 있다. 말하자면, 값 "0", 거짓, 논리 거짓 및 제1 기정의된 값은 서로 대체되어 사용될 수 있다. 정보, 데이터, 플래그, 색인 및 요소, 속성 등의 값 "1"은 논리 참(logical true) 또는 제2 기정의된 값을 나타낼 수 있다. 말하자면, 값 "1", 참, 논리 참 및 제2 기정의된 값은 서로 대체되어 사용될 수 있다.
- [71] 행, 열 또는 색인(index)을 나타내기 위해 i 또는 j 등의 변수가 사용될 때, i의

값은 0 이상의 정수일 수 있으며, 1 이상의 정수일 수도 있다. 말하자면, 실시예들에서 행, 열 및 색인 등은 0에서부터 카운트될 수 있으며, 1에서부터 카운트될 수 있다.

[72]

[73] 용어 설명

[74] 부호화기(Encoder): 부호화(Encoding)를 수행하는 장치를 의미한다. 즉, 부호화 장치를 의미할 수 있다.

[75] 복호화기(Decoder): 복호화(Decoding)를 수행하는 장치를 의미한다. 즉, 복호화 장치를 의미할 수 있다.

[76] 블록(Block): 샘플(Sample)의 $M \times N$ 배열이다. 여기서 M 과 N 은 양의 정수 값을 의미할 수 있으며, 블록은 흔히 2차원 형태의 샘플 배열을 의미할 수 있다. 블록은 유닛을 의미할 수 있다. 현재 블록은 부호화 시 부호화의 대상이 되는 부호화 대상 블록, 복호화 시 복호화의 대상이 되는 복호화 대상 블록을 의미할 수 있다. 또한, 현재 블록은 부호화 블록, 예측 블록, 잔여 블록, 변환 블록 중 적어도 하나일 수 있다.

[77] 샘플(Sample): 블록을 구성하는 기본 단위이다. 비트 깊이 (bit depth, B_d)에 따라 0부터 $2^{B_d} - 1$ 까지의 값으로 표현될 수 있다. 본 발명에서 샘플은 화소 또는 픽셀과 같은 의미로 사용될 수 있다. 즉, 샘플, 화소, 픽셀은 서로 같은 의미를 가질 수 있다.

[78] 유닛(Unit): 영상 부호화 및 복호화의 단위를 의미할 수 있다. 영상의 부호화 및 복호화에 있어서, 유닛은 하나의 영상을 분할한 영역일 수 있다. 또한, 유닛은 하나의 영상을 세분화 된 유닛으로 분할하여 부호화 혹은 복호화 할 때 그 분할된 단위를 의미할 수 있다. 즉, 하나의 영상은 복수의 유닛들로 분할될 수 있다. 영상의 부호화 및 복호화에 있어서, 유닛 별로 기정의된 처리가 수행될 수 있다. 하나의 유닛은 유닛에 비해 더 작은 크기를 갖는 하위 유닛으로 더 분할될 수 있다. 기능에 따라서, 유닛은 블록(Block), 매크로블록(Macroblock), 부호화 트리 유닛(Coding Tree Unit), 부호화 트리 블록(Coding Tree Block), 부호화 유닛(Coding Unit), 부호화 블록(Coding Block), 예측 유닛(Prediction Unit), 예측 블록(Prediction Block), 잔여 유닛(Residual Unit), 잔여 블록(Residual Block), 변환 유닛(Transform Unit), 변환 블록(Transform Block) 등을 의미할 수 있다. 또한, 유닛은 블록과 구분하여 지칭하기 위해 휘도(Luma) 성분 블록과 그에 대응하는 색차(Chroma) 성분 블록 그리고 각 블록에 대한 구문 요소를 포함한 것을 의미할 수 있다. 유닛은 다양한 크기와 형태를 가질 수 있으며, 특히 유닛의 형태는 정사각형뿐만 아니라 직사각형, 사다리꼴, 삼각형, 오각형 등 2차원으로 표현될 수 있는 기하학적 도형을 포함할 수 있다. 또한, 유닛 정보는 부호화 유닛, 예측 유닛, 잔여 유닛, 변환 유닛 등을 가리키는 유닛의 타입, 유닛의 크기, 유닛의 깊이, 유닛의 부호화 및 복호화 순서 등 중 적어도 하나 이상을 포함할 수 있다.

[79] 부호화 트리 유닛(Coding Tree Unit): 하나의 휘도 성분(Y) 부호화 트리 블록과

관련된 두 색차 성분(Cb, Cr) 부호화 트리 블록들로 구성된다. 또한, 상기 블록들과 각 블록에 대한 구문 요소를 포함한 것을 의미할 수도 있다. 각 부호화 트리 유닛은 부호화 유닛, 예측 유닛, 변환 유닛 등의 하위 유닛을 구성하기 위하여 쿼드트리(quad tree), 이진트리(binary tree), 3분할트리(ternary tree) 등 하나 이상의 분할 방식을 이용하여 분할될 수 있다. 입력 영상의 분할처럼 영상의 복/부호화 과정에서 처리 단위가 되는 샘플 블록을 지칭하기 위한 용어로 사용될 수 있다. 여기서, 쿼드트리는 4분할트리(quarternary tree)를 의미할 수 있다.

- [80] 부호화 블록의 크기가 소정의 범위 내에 속하는 경우에는 쿼드트리로만 분할이 가능할 수 있다. 여기서, 소정의 범위는 쿼드트리만으로 분할이 가능한 부호화 블록의 최대 크기 및 최소 크기 중 적어도 하나로 정의될 수 있다. 쿼드트리 형태의 분할이 허용되는 부호화 블록의 최대/최소 크기를 나타내는 정보는 비트스트림을 통해 시그널링될 수 있고, 해당 정보는 시퀀스, 픽처 파라미터, 타일 그룹, 또는 슬라이스(세그먼트) 중 적어도 하나의 단위로 시그널링될 수 있다. 또는, 부호화 블록의 최대/최소 크기는 부호화기/복호화기에 기-설정된 고정된 크기일 수도 있다. 예를 들어, 부호화 블록의 크기가 256x256 내지 64x64에 해당하는 경우에는 쿼드트리로만 분할이 가능할 수 있다. 또는 부호화 블록의 크기가 최대 변환 블록의 크기 보다 큰 경우에는 쿼드트리로만 분할이 가능할 수 있다. 이때, 상기 분할되는 블록은 부호화 블록 또는 변환 블록 중 적어도 하나일 수 있다. 이러한 경우에 부호화 블록의 분할을 나타내는 정보(예컨대, split_flag)는 쿼드트리 분할 여부를 나타내는 플래그일 수 있다. 부호화 블록의 크기가 소정의 범위 내에 속하는 경우에는 이진트리 또는 3분할트리로만 분할이 가능할 수 있다. 이 경우, 쿼드트리에 관한 상기 설명은 이진트리 또는 3분할트리에 대해서도 동일하게 적용될 수 있다.

- [81] 부호화 트리 블록(Coding Tree Block): Y 부호화 트리 블록, Cb 부호화 트리 블록, Cr 부호화 트리 블록 중 어느 하나를 지칭하기 위한 용어로 사용될 수 있다.

- [82] 주변 블록(Neighbor block): 현재 블록에 인접한 블록을 의미할 수 있다. 현재 블록에 인접한 블록은 현재 블록에 경계가 맞닿은 블록 또는 현재 블록으로부터 소정의 거리 내에 위치한 블록을 의미할 수 있다. 주변 블록은 현재 블록의 꼭지점에 인접한 블록을 의미할 수 있다. 여기에서, 현재 블록의 꼭지점에 인접한 블록이란, 현재 블록에 가로로 인접한 이웃 블록에 세로로 인접한 블록 또는 현재 블록에 세로로 인접한 이웃 블록에 가로로 인접한 블록일 수 있다. 주변 블록은 복원된 주변 블록을 의미할 수도 있다.

- [83] 복원된 주변 블록(Reconstructed Neighbor Block): 현재 블록 주변에 공간적(Spatial)/시간적(Temporal)으로 이미 부호화 혹은 복호화된 주변 블록을 의미할 수 있다. 이때, 복원된 주변 블록은 복원된 주변 유닛을 의미할 수 있다. 복원된 공간적 주변 블록은 현재 픽처 내의 블록이면서 부호화 및/또는 복호화를 통해 이미 복원된 블록일 수 있다. 복원된 시간적 주변 블록은 참조 영상 내에서 현재 픽처의 현재 블록과 대응하는 위치의 복원된 블록 또는 그 주변 블록일 수

있다.

- [84] 유닛 깊이(Depth): 유닛이 분할된 정도를 의미할 수 있다. 트리 구조(Tree Structure)에서 가장 상위 노드(Root Node)는 분할되지 않은 최초의 유닛에 대응할 수 있다. 가장 상위 노드는 루트 노드로 칭해질 수 있다. 또한, 가장 상위 노드는 최소의 깊이 값을 가질 수 있다. 이때, 가장 상위 노드는 레벨(Level) 0의 깊이를 가질 수 있다. 레벨 1의 깊이를 갖는 노드는 최초의 유닛이 한 번 분할됨에 따라 생성된 유닛을 나타낼 수 있다. 레벨 2의 깊이를 갖는 노드는 최초의 유닛이 두 번 분할됨에 따라 생성된 유닛을 나타낼 수 있다. 레벨 n의 깊이를 갖는 노드는 최초의 유닛이 n번 분할됨에 따라 생성된 유닛을 나타낼 수 있다. 리프 노드(Leaf Node)는 가장 하위의 노드일 수 있으며, 더 분할될 수 없는 노드일 수 있다. 리프 노드의 깊이는 최대 레벨일 수 있다. 예를 들면, 최대 레벨의 기정의된 값은 3일 수 있다. 루트 노드는 깊이가 가장 얇고, 리프 노드는 깊이가 가장 깊다고 할 수 있다. 또한, 유닛을 트리 구조로 표현했을 때 유닛이 존재하는 레벨이 유닛 깊이를 의미할 수 있다.
- [85] 비트스트림(Bitstream): 부호화된 영상 정보를 포함하는 비트의 열을 의미할 수 있다.
- [86] 파라미터 세트(Parameter Set): 비트스트림 내의 구조 중 헤더(header) 정보에 해당한다. 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set) 중 적어도 하나가 파라미터 세트에 포함될 수 있다. 또한, 파라미터 세트는 타일 그룹, 슬라이스(slice) 헤더 및 타일(tile) 헤더 정보를 포함할 수도 있다. 또한, 상기 타일 그룹은 여러 타일을 포함하는 그룹을 의미할 수 있으며, 슬라이스와 동일한 의미일 수 있다.
- [87] 파싱(Parsing): 비트스트림을 엔트로피 복호화하여 구문 요소(Syntax Element)의 값을 결정하는 것을 의미하거나, 엔트로피 복호화 자체를 의미할 수 있다.
- [88] 심볼(Symbol): 부호화/복호화 대상 유닛의 구문 요소, 부호화 파라미터(coding parameter), 변환 계수(Transform Coefficient)의 값 등 중 적어도 하나를 의미할 수 있다. 또한, 심볼은 엔트로피 부호화의 대상 혹은 엔트로피 복호화의 결과를 의미할 수 있다.
- [89] 예측 모드(Prediction Mode): 화면 내 예측으로 부호화/복호화되는 모드 또는 화면 간 예측으로 부호화/복호화되는 모드를 지시하는 정보일 수 있다.
- [90] 예측 유닛(Prediction Unit): 화면 간 예측, 화면 내 예측, 화면 간 보상, 화면 내 보상, 움직임 보상 등 예측을 수행할 때의 기본 단위를 의미할 수 있다. 하나의 예측 유닛은 더 작은 크기를 가지는 복수의 파티션(Partition) 또는 복수의 하위 예측 유닛들로 분할 될 수도 있다. 복수의 파티션들 또한 예측 또는 보상의 수행에 있어서의 기본 단위일 수 있다. 예측 유닛의 분할에 의해 생성된 파티션 또한 예측 유닛일 수 있다.
- [91] 예측 유닛 파티션(Prediction Unit Partition): 예측 유닛이 분할된 형태를 의미할

수 있다.

- [92] 참조 영상 리스트(Reference Picture List): 화면 간 예측 혹은 움직임 보상에 사용되는 하나 이상의 참조 영상들을 포함하는 리스트를 의미할 수 있다. 참조 영상 리스트의 종류는 LC (List Combined), L0 (List 0), L1 (List 1), L2 (List 2), L3 (List 3) 등이 있을 수 있으며, 화면 간 예측에는 1개 이상의 참조 영상 리스트들이 사용될 수 있다.
- [93] 화면 간 예측 지시자(Inter Prediction Indicator): 현재 블록의 화면 간 예측 방향(단방향 예측, 쌍방향 예측 등)을 의미할 수 있다. 또는, 현재 블록의 예측 블록을 생성할 때 사용되는 참조 영상의 개수를 의미할 수 있다. 또는, 현재 블록에 대해 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 수행할 때 사용되는 예측 블록의 개수를 의미할 수 있다.
- [94] 예측 리스트 활용 플래그(prediction list utilization flag): 특정 참조 영상 리스트 내 적어도 하나의 참조 영상을 이용하여 예측 블록을 생성하는지 여부를 나타낸다. 예측 리스트 활용 플래그를 이용하여 화면 간 예측 지시자를 도출할 수 있고, 반대로 화면 간 예측 지시자를 이용하여 예측 리스트 활용 플래그를 도출할 수 있다. 예를 들어, 예측 리스트 활용 플래그가 제1 값인 0을 지시하는 경우, 해당 참조 영상 리스트 내 참조 영상을 이용하여 예측 블록을 생성하지 않는 것을 나타낼 수 있고, 제2 값인 1을 지시하는 경우, 해당 참조 영상 리스트를 이용하여 예측 블록을 생성할 수 있는 것을 나타낼 수 있다.
- [95] 참조 영상 색인(Reference Picture Index): 참조 영상 리스트에서 특정 참조 영상을 지시하는 색인을 의미할 수 있다.
- [96] 참조 영상(Reference Picture): 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 위해서 특정 블록이 참조하는 영상을 의미할 수 있다. 또는, 참조 영상은 화면 간 예측 또는 움직임 보상을 위해 현재 블록이 참조하는 참조 블록을 포함하는 영상일 수 있다. 이하, 용어 "참조 픽처" 및 "참조 영상"은 동일한 의미로 사용될 수 있으며, 서로 교체되어 사용될 수 있다.
- [97] 움직임 벡터(Motion Vector): 화면 간 예측 혹은 움직임 보상에 사용되는 2차원 벡터일 수 있다. 움직임 벡터는 부호화/복호화 대상 블록과 참조 블록 사이의 오프셋을 의미할 수 있다. 예를 들어, (mvX, mvY)는 움직임 벡터를 나타낼 수 있다. mvX는 수평(horizontal) 성분, mvY는 수직(vertical) 성분을 나타낼 수 있다.
- [98] 탐색 영역(Search Range): 탐색 영역은 화면 간 예측 중 움직임 벡터에 대한 탐색이 이루어지는 2차원의 영역일 수 있다. 예를 들면, 탐색 영역의 크기는 MxN일 수 있다. M 및 N은 각각 양의 정수일 수 있다.
- [99] 움직임 벡터 후보(Motion Vector Candidate): 움직임 벡터를 예측할 때 예측 후보가 되는 블록 혹은 그 블록의 움직임 벡터를 의미할 수 있다. 또한, 움직임 벡터 후보는 움직임 벡터 후보 리스트에 포함될 수 있다.
- [100] 움직임 벡터 후보 리스트(Motion Vector Candidate List): 하나 이상의 움직임 벡터 후보들을 이용하여 구성된 리스트를 의미할 수 있다.

- [101] 움직임 벡터 후보 색인(Motion Vector Candidate Index): 움직임 벡터 후보 리스트 내의 움직임 벡터 후보를 가리키는 지시자를 의미할 수 있다. 움직임 벡터 예측기(Motion Vector Predictor)의 색인(index)일 수 있다.
- [102] 움직임 정보(Motion Information): 움직임 벡터, 참조 영상 색인, 화면 간 예측 지시자 뿐만 아니라 예측 리스트 활용 플래그, 참조 영상 리스트 정보, 참조 영상, 움직임 벡터 후보, 움직임 벡터 후보 색인, 머지 후보, 머지 색인 등 중 적어도 하나를 포함하는 정보를 의미할 수 있다.
- [103] 머지 후보 리스트(Merge Candidate List): 하나 이상의 머지 후보들을 이용하여 구성된 리스트를 의미할 수 있다.
- [104] 머지 후보(Merge Candidate): 공간적 머지 후보, 시간적 머지 후보, 조합된 머지 후보, 조합 양예측 머지 후보, 제로 머지 후보 등을 의미할 수 있다. 머지 후보는 화면 간 예측 지시자, 각 리스트에 대한 참조 영상 색인, 움직임 벡터, 예측 리스트 활용 플래그, 화면 간 예측 지시자 등의 움직임 정보를 포함할 수 있다.
- [105] 머지 색인(Merge Index): 머지 후보 리스트 내 머지 후보를 가리키는 지시자를 의미할 수 있다. 또한, 머지 색인은 공간적/시간적으로 현재 블록과 인접하게 복원된 블록들 중 머지 후보를 유도한 블록을 지시할 수 있다. 또한, 머지 색인은 머지 후보가 가지는 움직임 정보 중 적어도 하나를 지시할 수 있다.
- [106] 변환 유닛(Transform Unit): 변환, 역변환, 양자화, 역양자화, 변환 계수 부호화/복호화와 같이 잔여 신호(residual signal) 부호화/복호화를 수행할 때의 기본 단위를 의미할 수 있다. 하나의 변환 유닛은 분할되어 더 작은 크기를 가지는 복수의 하위 변환 유닛들로 분할될 수 있다. 여기서, 변환/역변환은 1차 변환/역변환 및 2차 변환/역변환 중 적어도 하나 이상을 포함할 수 있다.
- [107] 스케일링(Scaling): 양자화된 레벨에 인수를 곱하는 과정을 의미할 수 있다. 양자화된 레벨에 대한 스케일링의 결과로 변환 계수를 생성할 수 있다. 스케일링을 역양자화(dequantization)라고도 부를 수 있다.
- [108] 양자화 매개변수(Quantization Parameter): 양자화에서 변환 계수를 이용하여 양자화된 레벨(quantized level)을 생성할 때 사용하는 값을 의미할 수 있다. 또는, 역양자화에서 양자화된 레벨을 스케일링하여 변환 계수를 생성할 때 사용하는 값을 의미할 수도 있다. 양자화 매개변수는 양자화 스텝 크기(step size)에 매핑된 값일 수 있다.
- [109] 잔여 양자화 매개변수(Delta Quantization Parameter): 예측된 양자화 매개변수와 부호화/복호화 대상 유닛의 양자화 매개변수의 차분(difference) 값을 의미할 수 있다.
- [110] 스캔(Scan): 유닛, 블록 혹은 행렬 내 계수의 순서를 정렬하는 방법을 의미할 수 있다. 예를 들어, 2차원 배열을 1차원 배열 형태로 정렬하는 것을 스캔이라고 한다. 또는, 1차원 배열을 2차원 배열 형태로 정렬하는 것도 스캔 혹은 역스캔(Inverse Scan)이라고 부를 수 있다.
- [111] 변환 계수(Transform Coefficient): 부호화기에서 변환을 수행하고 나서 생성된

계수 값을 의미할 수 있다. 또는, 복호화기에서 엔트로피 복호화 및 역양자화 중 적어도 하나를 수행하고 나서 생성된 계수 값을 의미할 수도 있다. 변환 계수 또는 잔여 신호에 양자화를 적용한 양자화된 레벨 또는 양자화된 변환 계수 레벨도 변환 계수의 의미에 포함될 수 있다.

- [112] 양자화된 레벨(Quantized Level): 부호화기에서 변환 계수 또는 잔여 신호에 양자화를 수행하여 생성된 값을 의미할 수 있다. 또는, 복호화기에서 역양자화를 수행하기 전 역양자화의 대상이 되는 값을 의미할 수도 있다. 유사하게, 변환 및 양자화의 결과인 양자화된 변환 계수 레벨도 양자화된 레벨의 의미에 포함될 수 있다.
- [113] ненулевой коэффициент преобразования(Non-zero Transform Coefficient): 값의 크기가 0이 아닌 변환 계수 혹은 값의 크기가 0이 아닌 변환 계수 레벨 혹은 양자화된 레벨을 의미할 수 있다.
- [114] 양자화 행렬(Quantization Matrix): 영상의 주관적 화질 혹은 객관적 화질을 향상시키기 위해서 양자화 혹은 역양자화 과정에서 이용하는 행렬을 의미할 수 있다. 양자화 행렬을 스케일링 리스트(scaling list)라고도 부를 수 있다.
- [115] 양자화 행렬 계수(Quantization Matrix Coefficient): 양자화 행렬 내의 각 원소(element)를 의미할 수 있다. 양자화 행렬 계수를 행렬 계수(matrix coefficient)라고도 할 수 있다.
- [116] 기본 행렬(Default Matrix): 부호화기와 복호화기에서 미리 정의되어 있는 소정의 양자화 행렬을 의미할 수 있다.
- [117] 비 기본 행렬(Non-default Matrix): 부호화기와 복호화기에서 미리 정의되지 않고, 사용자에게 의해서 시그널링되는 양자화 행렬을 의미할 수 있다.
- [118] 통계값(statistic value): 연산 가능한 특정 값들을 가지는 변수, 부호화 파라미터, 상수 등 적어도 하나에 대한 통계값은 해당 특정 값들의 평균값, 가중평균값, 가중합값, 최소값, 최대값, 최빈값, 중간값, 보간값 중 적어도 하나 이상일 수 있다.
- [119] 도 1은 본 발명이 적용되는 부호화 장치의 일 실시예에 따른 구성을 나타내는 블록도이다.
- [120] 부호화 장치(100)는 인코더, 비디오 부호화 장치 또는 영상 부호화 장치일 수 있다. 비디오는 하나 이상의 영상들을 포함할 수 있다. 부호화 장치(100)는 하나 이상의 영상들을 순차적으로 부호화할 수 있다.
- [121] 도 1을 참조하면, 부호화 장치(100)는 움직임 예측부(111), 움직임 보상부(112), 인트라 예측부(120), 스위치(115), 감산기(125), 변환부(130), 양자화부(140), 엔트로피 부호화부(150), 역양자화부(160), 역변환부(170), 가산기(175), 필터부(180) 및 참조 픽처 버퍼(190)를 포함할 수 있다.
- [122] 부호화 장치(100)는 입력 영상에 대해 인트라 모드 및/또는 인터 모드로 부호화를 수행할 수 있다. 또한, 부호화 장치(100)는 입력 영상에 대한 부호화를 통해 부호화된 정보를 포함하는 비트스트림을 생성할 수 있고, 생성된

비트스트림을 출력할 수 있다. 생성된 비트스트림은 컴퓨터 판독가능한 기록 매체에 저장될 수 있거나, 유/무선 전송 매체를 통해 스트리밍될 수 있다. 예측 모드로 인트라 모드가 사용되는 경우 스위치(115)는 인트라로 전환될 수 있고, 예측 모드로 인터 모드가 사용되는 경우 스위치(115)는 인터로 전환될 수 있다. 여기서 인트라 모드는 화면 내 예측 모드를 의미할 수 있으며, 인터 모드는 화면 간 예측 모드를 의미할 수 있다. 부호화 장치(100)는 입력 영상의 입력 블록에 대한 예측 블록을 생성할 수 있다. 또한, 부호화 장치(100)는 예측 블록이 생성된 후, 입력 블록 및 예측 블록의 차분(residual)을 사용하여 잔여 블록을 부호화할 수 있다. 입력 영상은 현재 부호화의 대상인 현재 영상으로 칭해질 수 있다. 입력 블록은 현재 부호화의 대상인 현재 블록 혹은 부호화 대상 블록으로 칭해질 수 있다.

[123] 예측 모드가 인트라 모드인 경우, 인트라 예측부(120)는 현재 블록의 주변에 이미 부호화/복호화된 블록의 샘플을 참조 샘플로서 이용할 수 있다. 인트라 예측부(120)는 참조 샘플을 이용하여 현재 블록에 대한 공간적 예측을 수행할 수 있고, 공간적 예측을 통해 입력 블록에 대한 예측 샘플들을 생성할 수 있다. 여기서 인트라 예측은 화면 내 예측을 의미할 수 있다.

[124] 예측 모드가 인터 모드인 경우, 움직임 예측부(111)는, 움직임 예측 과정에서 참조 영상으로부터 입력 블록과 가장 매치가 잘 되는 영역을 검색할 수 있고, 검색된 영역을 이용하여 움직임 벡터를 도출할 수 있다. 이때, 상기 영역으로 탐색 영역을 사용할 수 있다. 참조 영상은 참조 픽처 버퍼(190)에 저장될 수 있다. 여기서, 참조 영상에 대한 부호화/복호화가 처리되었을 때 참조 픽처 버퍼(190)에 저장될 수 있다.

[125] 움직임 보상부(112)는 움직임 벡터를 이용하는 움직임 보상을 수행함으로써 현재 블록에 대한 예측 블록을 생성할 수 있다. 여기서 인터 예측은 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 의미할 수 있다.

[126] 상기 움직임 예측부(111)와 움직임 보상부(112)는 움직임 벡터의 값이 정수 값을 가지지 않을 경우에 참조 영상 내의 일부 영역에 대해 보간 필터(Interpolation Filter)를 적용하여 예측 블록을 생성할 수 있다. 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 수행하기 위해 부호화 유닛을 기준으로 해당 부호화 유닛에 포함된 예측 유닛의 움직임 예측 및 움직임 보상 방법이 스킵 모드(Skip Mode), 머지 모드(Merge Mode), 향상된 움직임 벡터 예측(Advanced Motion Vector Prediction; AMVP) 모드, 현재 픽처 참조 모드 중 어떠한 방법인지 여부를 판단할 수 있고, 각 모드에 따라 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 수행할 수 있다.

[127] 감산기(125)는 입력 블록 및 예측 블록의 차분을 사용하여 잔여 블록을 생성할 수 있다. 잔여 블록은 잔여 신호로 칭해질 수도 있다. 잔여 신호는 원 신호 및 예측 신호 간의 차이(difference)를 의미할 수 있다. 또는, 잔여 신호는 원신호 및 예측 신호 간의 차이를 변환(transform)하거나, 양자화하거나, 또는 변환 및 양자화함으로써 생성된 신호일 수 있다. 잔여 블록은 블록 단위의 잔여 신호일

수 있다.

- [128] 변환부(130)는 잔여 블록에 대해 변환(transform)을 수행하여 변환 계수(transform coefficient)를 생성할 수 있고, 생성된 변환 계수를 출력할 수 있다. 여기서, 변환 계수는 잔여 블록에 대한 변환을 수행함으로써 생성된 계수 값일 수 있다. 변환 생략(transform skip) 모드가 적용되는 경우, 변환부(130)는 잔여 블록에 대한 변환을 생략할 수도 있다.
- [129] 변환 계수 또는 잔여 신호에 양자화를 적용함으로써 양자화된 레벨(quantized level)이 생성될 수 있다. 이하, 실시예들에서는 양자화된 레벨도 변환 계수로 칭해질 수 있다.
- [130] 양자화부(140)는 변환 계수 또는 잔여 신호를 양자화 매개변수에 따라 양자화함으로써 양자화된 레벨을 생성할 수 있고, 생성된 양자화된 레벨을 출력할 수 있다. 이때, 양자화부(140)에서는 양자화 행렬을 사용하여 변환 계수를 양자화할 수 있다.
- [131] 엔트로피 부호화부(150)는, 양자화부(140)에서 산출된 값들 또는 부호화 과정에서 산출된 부호화 파라미터(Coding Parameter) 값들 등에 대하여 확률 분포에 따른 엔트로피 부호화를 수행함으로써 비트스트림(bitstream)을 생성할 수 있고, 비트스트림을 출력할 수 있다. 엔트로피 부호화부(150)는 영상의 샘플에 관한 정보 및 영상의 복호화를 위한 정보에 대한 엔트로피 부호화를 수행할 수 있다. 예를 들면, 영상의 복호화를 위한 정보는 구문 요소(syntax element) 등을 포함할 수 있다.
- [132] 엔트로피 부호화가 적용되는 경우, 높은 발생 확률을 갖는 심볼(symbol)에 적은 수의 비트가 할당되고 낮은 발생 확률을 갖는 심볼에 많은 수의 비트가 할당되어 심볼이 표현됨으로써, 부호화 대상 심볼들에 대한 비트열의 크기가 감소될 수 있다. 엔트로피 부호화부(150)는 엔트로피 부호화를 위해 지수 골롬(exponential Golomb), CAVLC(Context-Adaptive Variable Length Coding), CABAC(Context-Adaptive Binary Arithmetic Coding)과 같은 부호화 방법을 사용할 수 있다. 예를 들면, 엔트로피 부호화부(150)는 가변 길이 부호화(Variable Length Coding/Code; VLC) 테이블을 이용하여 엔트로피 부호화를 수행할 수 있다. 또한 엔트로피 부호화부(150)는 대상 심볼의 이진화(binization) 방법 및 대상 심볼/빈(bin)의 확률 모델(probability model)을 도출한 후, 도출된 이진화 방법, 확률 모델, 문맥 모델(Context Model)을 사용하여 산술 부호화를 수행할 수도 있다.
- [133] 엔트로피 부호화부(150)는 변환 계수 레벨(양자화된 레벨)을 부호화하기 위해 변환 계수 스캐닝(Transform Coefficient Scanning) 방법을 통해 2차원의 블록 형태(form) 계수를 1차원의 벡터 형태로 변경할 수 있다.
- [134] 부호화 파라미터(Coding Parameter)는 구문 요소와 같이 부호화기에서 부호화되어 복호화기로 시그널링되는 정보(플래그, 색인 등)뿐만 아니라, 부호화 과정 혹은 복호화 과정에서 유도되는 정보를 포함할 수 있으며, 영상을

부호화하거나 복호화할 때 필요한 정보를 의미할 수 있다. 예를 들어, 유닛/블록 크기, 유닛/블록 깊이, 유닛/블록 분할 정보, 유닛/블록 형태, 유닛/블록 분할 구조, 쿼드트리 형태의 분할 여부, 이진트리 형태의 분할 여부, 이진트리 형태의 분할 방향(가로 방향 혹은 세로 방향), 이진트리 형태의 분할 형태(대칭 분할 혹은 비대칭 분할), 3분할트리 형태의 분할 여부, 3분할트리 형태의 분할 방향(가로 방향 혹은 세로 방향), 3분할트리 형태의 분할 형태(대칭 분할 혹은 비대칭 분할), 복합형트리 형태의 분할 여부, 복합형트리 형태의 분할 방향(가로 방향 혹은 세로 방향), 복합형트리 형태의 분할 형태(대칭 분할 혹은 비대칭 분할), 복합형트리 형태의 분할 트리(이진트리 혹은 3분할 트리), 예측 모드(화면 내 예측 또는 화면 간 예측), 화면 내 휘도 예측 모드/방향, 화면 내 색차 예측 모드/방향, 화면 내 분할 정보, 화면 간 분할 정보, 부호화 블록 분할 플래그, 예측 블록 분할 플래그, 변환 블록 분할 플래그, 참조 샘플 필터링 방법, 참조 샘플 필터 탭, 참조 샘플 필터 계수, 예측 블록 필터링 방법, 예측 블록 필터 탭, 예측 블록 필터 계수, 예측 블록 경계 필터링 방법, 예측 블록 경계 필터 탭, 예측 블록 경계 필터 계수, 화면 내 예측 모드, 화면 간 예측 모드, 움직임 정보, 움직임 벡터, 움직임 벡터 차분, 참조 영상 색인, 화면 간 예측 방향, 화면 간 예측 지시자, 예측 리스트 활용 플래그, 참조 영상 리스트, 참조 영상, 움직임 벡터 예측 색인, 움직임 벡터 예측 후보, 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 모드 사용 여부, 머지 색인, 머지 후보, 머지 후보 리스트, 스킵(skip) 모드 사용 여부, 보간 필터 종류, 보간 필터 탭, 보간 필터 계수, 움직임 벡터 크기, 움직임 벡터 표현 정확도, 변환 종류, 변환 크기, 1차 변환 사용 여부 정보, 2차 변환 사용 여부 정보, 1차 변환 색인, 2차 변환 색인, 잔여 신호 유무 정보, 부호화 블록 패턴(Coded Block Pattern), 부호화 블록 플래그(Coded Block Flag), 양자화 매개변수, 잔여 양자화 매개변수, 양자화 행렬, 화면 내 루프 필터 적용 여부, 화면 내 루프 필터 계수, 화면 내 루프 필터 탭, 화면 내 루프 필터 모양/형태, 디블록킹 필터 적용 여부, 디블록킹 필터 계수, 디블록킹 필터 탭, 디블록킹 필터 강도, 디블록킹 필터 모양/형태, 적응적 샘플 오프셋 적용 여부, 적응적 샘플 오프셋 값, 적응적 샘플 오프셋 카테고리, 적응적 샘플 오프셋 종류, 적응적 루프 필터 적용 여부, 적응적 루프 필터 계수, 적응적 루프 필터 탭, 적응적 루프 필터 모양/형태, 이진화/역이진화 방법, 문맥 모델 결정 방법, 문맥 모델 업데이트 방법, 레귤러 모드 수행 여부, 바이패스 모드 수행 여부, 문맥 빈, 바이패스 빈, 중요 계수 플래그, 마지막 중요 계수 플래그, 계수 그룹 단위 부호화 플래그, 마지막 중요 계수 위치, 계수 값이 1보다 큰지에 대한 플래그, 계수 값이 2보다 큰지에 대한 플래그, 계수 값이 3보다 큰지에 대한 플래그, 나머지 계수 값 정보, 부호(sign) 정보, 복원된 휘도 샘플, 복원된 색차 샘플, 잔여 휘도 샘플, 잔여 색차 샘플, 휘도 변환 계수, 색차 변환 계수, 휘도 양자화된 레벨, 색차 양자화된 레벨, 변환 계수 레벨 스캐닝 방법, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 영역의 크기, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 영역의 형태, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 횟수, CTU 크기

정보, 최소 블록 크기 정보, 최대 블록 크기 정보, 최대 블록 깊이 정보, 최소 블록 깊이 정보, 영상 디스플레이/출력 순서, 슬라이스 식별 정보, 슬라이스 타입, 슬라이스 분할 정보, 타일 그룹 식별 정보, 타일 그룹 타입, 타일 그룹 분할 정보, 타일 식별 정보, 타일 타입, 타일 분할 정보, 픽처 타입, 입력 샘플 비트 심도, 복원 샘플 비트 심도, 잔여 샘플 비트 심도, 변환 계수 비트 심도, 양자화된 레벨 비트 심도, 휘도 신호에 대한 정보, 색차 신호에 대한 정보 중 적어도 하나의 값 또는 조합된 형태가 부호화 파라미터에 포함될 수 있다.

- [135] 여기서, 플래그 혹은 색인을 시그널링(signaling)한다는 것은 인코더에서는 해당 플래그 혹은 색인을 엔트로피 부호화(Entropy Encoding)하여 비트스트림(Bitstream)에 포함하는 것을 의미할 수 있고, 디코더에서는 비트스트림으로부터 해당 플래그 혹은 색인을 엔트로피 복호화(Entropy Decoding)하는 것을 의미할 수 있다.
- [136] 부호화 장치(100)가 인터 예측을 통한 부호화를 수행할 경우, 부호화된 현재 영상은 이후에 처리되는 다른 영상에 대한 참조 영상으로서 사용될 수 있다. 따라서, 부호화 장치(100)는 부호화된 현재 영상을 다시 복원 또는 복호화할 수 있고, 복원 또는 복호화된 영상을 참조 영상으로 참조 픽처 버퍼(190)에 저장할 수 있다.
- [137] 양자화된 레벨은 역양자화부(160)에서 역양자화(dequantization)될 수 있고, 역변환부(170)에서 역변환(inverse transform)될 수 있다. 역양자화 및/또는 역변환된 계수는 가산기(175)를 통해 예측 블록과 합해질 수 있다, 역양자화 및/또는 역변환된 계수와 예측 블록을 합함으로써 복원 블록(reconstructed block)이 생성될 수 있다. 여기서, 역양자화 및/또는 역변환된 계수는 역양자화 및 역변환 중 적어도 하나 이상이 수행된 계수를 의미하며, 복원된 잔여 블록을 의미할 수 있다.
- [138] 복원 블록은 필터부(180)를 거칠 수 있다. 필터부(180)는 디블록킹 필터(deblocking filter), 샘플 적응적 오프셋(Sample Adaptive Offset; SAO), 적응적 루프 필터(Adaptive Loop Filter; ALF) 등 적어도 하나를 복원 샘플, 복원 블록 또는 복원 영상에 적용할 수 있다. 필터부(180)는 루프내 필터(in-loop filter)로 칭해질 수도 있다.
- [139] 디블록킹 필터는 블록들 간의 경계에서 발생한 블록 왜곡을 제거할 수 있다. 디블록킹 필터를 수행할지 여부를 판단하기 위해 블록에 포함된 몇 개의 열 또는 행에 포함된 샘플을 기초로 현재 블록에 디블록킹 필터 적용할지 여부를 판단할 수 있다. 블록에 디블록킹 필터를 적용하는 경우 필요한 디블록킹 필터링 강도에 따라 서로 다른 필터를 적용할 수 있다.
- [140] 샘플 적응적 오프셋을 이용하여 부호화 에러를 보상하기 위해 샘플 값에 적정 오프셋(offset) 값을 더할 수 있다. 샘플 적응적 오프셋은 디블록킹을 수행한 영상에 대해 샘플 단위로 원본 영상과의 오프셋을 보정할 수 있다. 영상에 포함된 샘플을 일정한 수의 영역으로 구분한 후 오프셋을 수행할 영역을

결정하고 해당 영역에 오프셋을 적용하는 방법 또는 각 샘플의 에지 정보를 고려하여 오프셋을 적용하는 방법을 사용할 수 있다.

- [141] 적응적 루프 필터는 복원 영상 및 원래의 영상을 비교한 값에 기반하여 필터링을 수행할 수 있다. 영상에 포함된 샘플을 소정의 그룹으로 나눈 후 해당 그룹에 적용될 필터를 결정하여 그룹마다 차별적으로 필터링을 수행할 수 있다. 적응적 루프 필터를 적용할지 여부에 관련된 정보는 부호화 유닛(Coding Unit, CU) 별로 시그널링될 수 있고, 각각의 블록에 따라 적용될 적응적 루프 필터의 모양 및 필터 계수는 달라질 수 있다.
- [142] 필터부(180)를 거친 복원 블록 또는 복원 영상은 참조 픽처 버퍼(190)에 저장될 수 있다. 필터부(180)를 거친 복원 블록은 참조 영상의 일부일 수 있다. 말하자면, 참조 영상은 필터부(180)를 거친 복원 블록들로 구성된 복원 영상일 수 있다. 저장된 참조 영상은 이후 화면 간 예측 혹은 움직임 보상에 사용될 수 있다.
- [143] 도 2는 본 발명이 적용되는 복호화 장치의 일 실시예에 따른 구성을 나타내는 블록도이다.
- [144] 복호화 장치(200)는 디코더, 비디오 복호화 장치 또는 영상 복호화 장치일 수 있다.
- [145] 도 2를 참조하면, 복호화 장치(200)는 엔트로피 복호화부(210), 역양자화부(220), 역변환부(230), 인트라 예측부(240), 움직임 보상부(250), 가산기(255), 필터부(260) 및 참조 픽처 버퍼(270)를 포함할 수 있다.
- [146] 복호화 장치(200)는 부호화 장치(100)에서 출력된 비트스트림을 수신할 수 있다. 복호화 장치(200)는 컴퓨터 판독가능한 기록 매체에 저장된 비트스트림을 수신하거나, 유/무선 전송 매체를 통해 스트리밍되는 비트스트림을 수신할 수 있다. 복호화 장치(200)는 비트스트림에 대하여 인트라 모드 또는 인터 모드로 복호화를 수행할 수 있다. 또한, 복호화 장치(200)는 복호화를 통해 복원된 영상 또는 복호화된 영상을 생성할 수 있고, 복원된 영상 또는 복호화된 영상을 출력할 수 있다.
- [147] 복호화에 사용되는 예측 모드가 인트라 모드인 경우 스위치가 인트라로 전환될 수 있다. 복호화에 사용되는 예측 모드가 인터 모드인 경우 스위치가 인터로 전환될 수 있다.
- [148] 복호화 장치(200)는 입력된 비트스트림을 복호화하여 복원된 잔여 블록(reconstructed residual block)을 획득할 수 있고, 예측 블록을 생성할 수 있다. 복원된 잔여 블록 및 예측 블록이 획득되면, 복호화 장치(200)는 복원된 잔여 블록과 및 예측 블록을 더함으로써 복호화 대상이 되는 복원 블록을 생성할 수 있다. 복호화 대상 블록은 현재 블록으로 칭해질 수 있다.
- [149] 엔트로피 복호화부(210)는 비트스트림에 대한 확률 분포에 따른 엔트로피 복호화를 수행함으로써 심볼들을 생성할 수 있다. 생성된 심볼들은 양자화된 레벨 형태의 심볼을 포함할 수 있다. 여기에서, 엔트로피 복호화 방법은 상술된 엔트로피 부호화 방법의 역과정일 수 있다.

- [150] 엔트로피 복호화부(210)는 변환 계수 레벨(양자화된 레벨)을 복호화하기 위해 변환 계수 스캐닝 방법을 통해 1차원의 벡터 형태 계수를 2차원의 블록 형태로 변경할 수 있다.
- [151] 양자화된 레벨은 역양자화부(220)에서 역양자화될 수 있고, 역변환부(230)에서 역변환될 수 있다. 양자화된 레벨은 역양자화 및/또는 역변환이 수행된 결과로서, 복원된 잔여 블록으로 생성될 수 있다. 이때, 역양자화부(220)는 양자화된 레벨에 양자화 행렬을 적용할 수 있다.
- [152] 인트라 모드가 사용되는 경우, 인트라 예측부(240)는 복호화 대상 블록 주변의 이미 복호화된 블록의 샘플 값을 이용하는 공간적 예측을 현재 블록에 대해 수행함으로써 예측 블록을 생성할 수 있다.
- [153] 인터 모드가 사용되는 경우, 움직임 보상부(250)는 움직임 벡터 및 참조 픽처 버퍼(270)에 저장되어 있는 참조 영상을 이용하는 움직임 보상을 현재 블록에 대해 수행함으로써 예측 블록을 생성할 수 있다. 상기 움직임 보상부(250)는 움직임 벡터의 값이 정수 값을 가지지 않을 경우에 참조 영상 내의 일부 영역에 대해 보간 필터를 적용하여 예측 블록을 생성할 수 있다. 움직임 보상을 수행하기 위해 부호화 유닛을 기준으로 해당 부호화 유닛에 포함된 예측 유닛의 움직임 보상 방법이 스킵 모드, 머지 모드, AMVP 모드, 현재 픽처 참조 모드 중 어떠한 방법인지 여부를 판단할 수 있고, 각 모드에 따라 움직임 보상을 수행할 수 있다.
- [154] 가산기(255)는 복원된 잔여 블록 및 예측 블록을 가산하여 복원 블록을 생성할 수 있다. 필터부(260)는 디블록킹 필터, 샘플 적응적 오프셋 및 적응적 루프 필터 등 적어도 하나를 복원 블록 또는 복원 영상에 적용할 수 있다. 필터부(260)는 복원 영상을 출력할 수 있다. 복원 블록 또는 복원 영상은 참조 픽처 버퍼(270)에 저장되어 인터 예측에 사용될 수 있다. 필터부(260)를 거친 복원 블록은 참조 영상의 일부일 수 있다. 말하자면, 참조 영상은 필터부(260)를 거친 복원 블록들로 구성된 복원 영상일 수 있다. 저장된 참조 영상은 이후 화면 간 예측 혹은 움직임 보상에 사용될 수 있다.
- [155] 도 3은 영상을 부호화 및 복호화할 때의 영상의 분할 구조를 개략적으로 나타내는 도면이다. 도 3은 하나의 유닛이 복수의 하위 유닛으로 분할되는 실시예를 개략적으로 나타낸다.
- [156] 영상을 효율적으로 분할하기 위해, 부호화 및 복호화에 있어서, 부호화 유닛(Coding Unit; CU)이 사용될 수 있다. 영상 부호화/복호화의 기본 단위로서 부호화 유닛이 사용될 수 있다. 또한, 영상 부호화/복호화 시 화면 내 예측 모드 및 화면 간 예측 모드가 구분되는 단위로 부호화 유닛을 사용할 수 있다. 부호화 유닛은 예측, 변환, 양자화, 역변환, 역양자화, 또는 변환 계수의 부호화/복호화의 과정을 위해 사용되는 기본 단위일 수 있다.
- [157] 도 3을 참조하면, 영상(300)은 최대 부호화 유닛(Largest Coding Unit; LCU) 단위로 순차적으로 분할되고, LCU 단위로 분할 구조가 결정된다. 여기서,

LCU는 부호화 트리 유닛(Coding Tree Unit; CTU)과 동일한 의미로 사용될 수 있다. 유닛의 분할은 유닛에 해당하는 블록의 분할을 의미할 수 있다. 블록 분할 정보에는 유닛의 깊이(depth)에 관한 정보가 포함될 수 있다. 깊이 정보는 유닛이 분할되는 회수 및/또는 정도를 나타낼 수 있다. 하나의 유닛은 트리 구조(tree structure)를 기초로 깊이 정보를 가지고 계층적으로 복수의 하위 유닛들로 분할될 수 있다. 말하자면, 유닛 및 상기의 유닛의 분할에 의해 생성된 하위 유닛은 노드 및 상기의 노드의 자식 노드에 각각 대응할 수 있다. 각각의 분할된 하위 유닛은 깊이 정보를 가질 수 있다. 깊이 정보는 CU의 크기를 나타내는 정보일 수 있고, 각 CU마다 저장될 수 있다. 유닛 깊이는 유닛이 분할된 회수 및/또는 정도를 나타내므로, 하위 유닛의 분할 정보는 하위 유닛의 크기에 관한 정보를 포함할 수도 있다.

- [158] 분할 구조는 CTU(310) 내에서의 부호화 유닛(Coding Unit; CU)의 분포를 의미할 수 있다. 이러한 분포는 하나의 CU를 복수(2, 4, 8, 16 등을 포함하는 2 이상의 양의 정수)의 CU들로 분할할지 여부에 따라 결정할 수 있다. 분할에 의해 생성된 CU의 가로 크기 및 세로 크기는 각각 분할 전의 CU의 가로 크기의 절반 및 세로 크기의 절반이거나, 분할된 개수에 따라 분할 전의 CU의 가로 크기보다 작은 크기 및 세로 크기보다 작은 크기를 가질 수 있다. CU는 복수의 CU로 재귀적으로 분할될 수 있다. 재귀적 분할에 의해, 분할된 CU의 가로 크기 및 세로 크기 중 적어도 하나의 크기가 분할 전의 CU의 가로 크기 및 세로 크기 중 적어도 하나에 비해 감소될 수 있다. CU의 분할은 기정의된 깊이 또는 기정의된 크기까지 재귀적으로 이루어질 수 있다. 예컨대, CTU의 깊이는 0일 수 있고, 최소 부호화 유닛(Smallest Coding Unit; SCU)의 깊이는 기정의된 최대 깊이일 수 있다. 여기서, CTU는 상술된 것과 같이 최대의 부호화 유닛 크기를 가지는 부호화 유닛일 수 있고, SCU는 최소의 부호화 유닛 크기를 가지는 부호화 유닛일 수 있다. CTU(310)로부터 분할이 시작되고, 분할에 의해 CU의 가로 크기 및/또는 세로 크기가 줄어들 때마다 CU의 깊이는 1씩 증가한다. 예를 들면, 각각의 깊이 별로, 분할되지 않는 CU는 $2N \times 2N$ 크기를 가질 수 있다. 또한, 분할되는 CU의 경우, $2N \times 2N$ 크기의 CU가 $N \times N$ 크기를 가지는 4개의 CU들로 분할될 수 있다. N의 크기는 깊이가 1씩 증가할 때마다 절반으로 감소할 수 있다.

- [159] 또한, CU가 분할되는지 여부에 대한 정보는 CU의 분할 정보를 통해 표현될 수 있다. 분할 정보는 1비트의 정보일 수 있다. SCU를 제외한 모든 CU는 분할 정보를 포함할 수 있다. 예를 들면, 분할 정보의 값이 제1 값이면, CU가 분할되지 않을 수 있고, 분할 정보의 값이 제2 값이면, CU가 분할될 수 있다.

- [160] 도 3을 참조하면, 깊이가 0인 CTU는 64×64 블록일 수 있다. 0은 최소 깊이일 수 있다. 깊이가 3인 SCU는 8×8 블록일 수 있다. 3은 최대 깊이일 수 있다. 32×32 블록 및 16×16 블록의 CU는 각각 깊이 1 및 깊이 2로 표현될 수 있다.

- [161] 예를 들어, 하나의 부호화 유닛이 4개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 분할된 4개의 부호화 유닛의 가로 및 세로 크기는 분할되기 전 부호화 유닛의 가로 및

세로 크기와 비교하여 각각 절반의 크기를 가질 수 있다. 일 예로, 32x32 크기의 부호화 유닛이 4개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 분할된 4개의 부호화 유닛은 각각 16x16의 크기를 가질 수 있다. 하나의 부호화 유닛이 4개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 부호화 유닛은 쿼드트리(quad-tree) 형태로 분할(쿼드트리 분할, quad-tree partition)되었다고 할 수 있다.

- [162] 예를 들어, 하나의 부호화 유닛이 2개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 분할된 2개의 부호화 유닛의 가로 혹은 세로 크기는 분할되기 전 부호화 유닛의 가로 혹은 세로 크기와 비교하여 절반의 크기를 가질 수 있다. 일 예로, 32x32 크기의 부호화 유닛이 2개의 부호화 유닛으로 세로로 분할 될 경우, 분할된 2개의 부호화 유닛은 각각 16x32의 크기를 가질 수 있다. 일 예로, 8x32 크기의 부호화 유닛이 2개의 부호화 유닛으로 가로로 분할 될 경우, 분할된 2개의 부호화 유닛은 각각 8x16의 크기를 가질 수 있다. 하나의 부호화 유닛이 2개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 부호화 유닛은 이진트리(binary-tree) 형태로 분할(이진트리 분할, binary-tree partition)되었다고 할 수 있다.

- [163] 예를 들어, 하나의 부호화 유닛이 3개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 분할되기 전 부호화 유닛의 가로 혹은 세로 크기를 1:2:1의 비율로 분할함으로써, 3개의 부호화 유닛으로 분할 할 수 있다. 일 예로, 16x32 크기의 부호화 유닛이 3개의 부호화 유닛으로 가로로 분할 될 경우, 분할된 3개의 부호화 유닛은 상측부터 각각 16x8, 16x16 및 16x8의 크기를 가질 수 있다. 일 예로, 32x32 크기의 부호화 유닛이 3개의 부호화 유닛으로 세로로 분할 될 경우, 분할된 3개의 부호화 유닛은 좌측부터 각각 8x32, 16x32 및 8x32의 크기를 가질 수 있다. 하나의 부호화 유닛이 3개의 부호화 유닛으로 분할 될 경우, 부호화 유닛은 3분할트리(ternary-tree) 형태로 분할(3분할트리 분할, ternary-tree partition)되었다고 할 수 있다.

- [164] 도 3의 CTU(320)는 쿼드트리 분할, 이진트리 분할 및 3분할트리 분할이 모두 적용된 CTU의 일 예이다.

- [165] 전술한 바와 같이, CTU를 분할하기 위해, 쿼드트리 분할, 이진트리 분할 및 3분할트리 분할 중 적어도 하나가 적용될 수 있다. 각각의 분할은 소정의 우선 순위에 기초하여 적용될 수 있다. 예컨대, CTU에 대해 쿼드트리 분할이 우선적으로 적용될 수 있다. 더 이상 쿼드트리 분할될 수 없는 부호화 유닛은 쿼드트리의 리프 노드에 해당될 수 있다. 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛은 이진트리 및/또는 3분할트리의 루트 노드가 될 수 있다. 즉, 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛은 이진트리 분할되거나 3분할트리 분할되거나 또는 더 이상 분할되지 않을 수 있다. 이때, 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛을 이진트리 분할하거나 3분할트리 분할하여 생성된 부호화 유닛에 대해서는 다시 쿼드트리 분할이 수행되지 않도록 함으로써, 블록의 분할 및/또는 분할 정보의 시그널링을 효과적으로 수행할 수 있다.

- [166] 쿼드트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 분할은 쿼드 분할 정보를 이용하여 시그널링될 수 있다. 제1값(예컨대, '1')을 갖는 쿼드 분할 정보는 해당 부호화 유닛이 쿼드트리 분할됨을 지시할 수 있다. 제2값(예컨대, '0')을 갖는 쿼드 분할 정보는 해당 부호화 유닛이 쿼드트리 분할되지 않음을 지시할 수 있다. 쿼드 분할 정보는 소정의 길이(예컨대, 1비트)를 갖는 플래그일 수 있다.
- [167] 이진트리 분할과 3분할트리 분할 사이에는 우선순위가 존재하지 않을 수 있다. 즉, 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛은 이진트리 분할되거나 3분할트리 분할될 수 있다. 또한, 이진트리 분할 또는 3분할트리 분할에 의해 생성된 부호화 유닛은 다시 이진트리 분할 또는 3분할트리 분할되거나 또는 더 이상 분할되지 않을 수 있다.
- [168] 이진트리 분할과 3분할트리 분할 사이에 우선순위가 존재하지 않는 경우의 분할은 복합형트리 분할(multi-type tree partition)이라고 호칭할 수 있다. 즉, 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛은 복합형트리(multi-type tree)의 루트 노드가 될 수 있다. 복합형트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 분할은 복합형트리의 분할 여부 정보, 분할 방향 정보 및 분할 트리 정보 중 적어도 하나를 이용하여 시그널링될 수 있다. 상기 복합형트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 분할을 위해 순차적으로 분할 여부 정보, 분할 방향 정보 및 분할 트리 정보가 시그널링될 수도 있다.
- [169] 제1값(예컨대, '1')을 갖는 복합형트리의 분할 여부 정보는 해당 부호화 유닛이 복합형트리 분할됨을 지시할 수 있다. 제2값(예컨대, '0')을 갖는 복합형트리의 분할 여부 정보는 해당 부호화 유닛이 복합형트리 분할되지 않음을 지시할 수 있다.
- [170] 복합형트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛이 복합형트리 분할되는 경우, 해당 부호화 유닛은 분할 방향 정보를 더 포함할 수 있다. 분할 방향 정보는 복합형트리 분할의 분할 방향을 지시할 수 있다. 제1값(예컨대, '1')을 갖는 분할 방향 정보는 해당 부호화 유닛이 세로 방향으로 분할됨을 지시할 수 있다. 제2값(예컨대, '0')을 갖는 분할 방향 정보는 해당 부호화 유닛이 가로 방향으로 분할됨을 지시할 수 있다.
- [171] 복합형트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛이 복합형트리 분할되는 경우, 해당 부호화 유닛은 분할 트리 정보를 더 포함할 수 있다. 분할 트리 정보는 복합형트리 분할을 위해 사용된 트리를 지시할 수 있다. 제1값(예컨대, '1')을 갖는 분할 트리 정보는 해당 부호화 유닛이 이진트리 분할됨을 지시할 수 있다. 제2값(예컨대, '0')을 갖는 분할 트리 정보는 해당 부호화 유닛이 3분할트리 분할됨을 지시할 수 있다.
- [172] 분할 여부 정보, 분할 트리 정보 및 분할 방향 정보는 각각 소정의 길이(예컨대, 1비트)를 갖는 플래그일 수 있다.
- [173] 쿼드 분할 정보, 복합형트리의 분할 여부 정보, 분할 방향 정보 및 분할 트리 정보 중 적어도 하나는 엔트로피 부호화/복호화될 수 있다. 상기 정보들의

엔트로피 부호화/복호화를 위해, 현재 부호화 유닛에 인접한 주변 부호화 유닛의 정보가 이용될 수 있다. 예컨대, 좌측 부호화 유닛 및/또는 상측 부호화 유닛의 분할 형태(분할 여부, 분할 트리 및/또는 분할 방향)는 현재 부호화 유닛의 분할 형태와 유사할 확률이 높다. 따라서, 주변 부호화 유닛의 정보에 기초하여, 현재 부호화 유닛의 정보의 엔트로피 부호화/복호화를 위한 컨텍스트 정보를 유도할 수 있다. 이때, 주변 부호화 유닛의 정보에는 해당 부호화 유닛의 쿼드 분할 정보, 복합형트리의 분할 여부 정보, 분할 방향 정보 및 분할 트리 정보 중 적어도 하나가 포함될 수 있다.

- [174] 다른 실시예로서, 이진트리 분할과 3분할트리 분할 중, 이진트리 분할이 우선적으로 수행될 수 있다. 즉, 이진트리 분할이 먼저 적용되고, 이진트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛을 3분할트리의 루트 노드로 설정할 수도 있다. 이 경우, 3분할트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛에 대해서는 쿼드트리 분할 및 이진트리 분할이 수행되지 않을 수 있다.
- [175] 쿼드트리 분할, 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할에 의해 더 이상 분할되지 않는 부호화 유닛은 부호화, 예측 및/또는 변환의 단위가 될 수 있다. 즉, 예측 및/또는 변환을 위해 부호화 유닛이 더 이상 분할되지 않을 수 있다. 따라서, 부호화 유닛을 예측 유닛 및/또는 변환 유닛으로 분할하기 위한 분할 구조, 분할 정보 등이 비트스트림에 존재하지 않을 수 있다.
- [176] 다만, 분할의 단위가 되는 부호화 유닛의 크기가 최대 변환 블록의 크기보다 큰 경우, 해당 부호화 유닛은 최대 변환 블록의 크기와 같거나 또는 작은 크기가 될 때까지 재귀적으로 분할될 수 있다. 예컨대, 부호화 유닛의 크기가 64x64이고, 최대 변환 블록의 크기가 32x32인 경우, 상기 부호화 유닛은 변환을 위해, 4개의 32x32 블록으로 분할될 수 있다. 예컨대, 부호화 유닛의 크기가 32x64이고, 최대 변환 블록의 크기가 32x32인 경우, 상기 부호화 유닛은 변환을 위해, 2개의 32x32 블록으로 분할될 수 있다. 이 경우, 변환을 위한 부호화 유닛의 분할 여부는 별도로 시그널링되지 않고, 상기 부호화 유닛의 가로 또는 세로와 최대 변환 블록의 가로 또는 세로의 비교에 의해 결정될 수 있다. 예컨대, 부호화 유닛의 가로가 최대 변환 블록의 가로보다 큰 경우, 부호화 유닛은 세로로 2등분 될 수 있다. 또한, 부호화 유닛의 세로가 최대 변환 블록의 세로보다 큰 경우, 부호화 유닛은 가로로 2등분 될 수 있다.
- [177] 부호화 유닛의 최대 및/또는 최소 크기에 관한 정보, 변환 블록의 최대 및/또는 최소 크기에 관한 정보는 부호화 유닛의 상위 레벨에서 시그널링되거나 결정될 수 있다. 상기 상위 레벨은 예컨대, 시퀀스 레벨, 픽처 레벨, 타일 레벨, 타일 그룹 레벨, 슬라이스 레벨 등일 수 있다. 예컨대, 부호화 유닛의 최소 크기는 4x4로 결정될 수 있다. 예컨대, 변환 블록의 최대 크기는 64x64로 결정될 수 있다. 예컨대, 변환 블록의 최소 크기는 4x4로 결정될 수 있다.
- [178] 쿼드트리의 리프 노드에 해당하는 부호화 유닛의 최소 크기(쿼드트리 최소 크기)에 관한 정보 및/또는 복합형트리의 루트 노드에서 리프 노드에 이르는

최대 깊이(복합형트리 최대 깊이)에 관한 정보는 부호화 유닛의 상위 레벨에서 시그널링되거나 결정될 수 있다. 상기 상위 레벨은 예컨대, 시퀀스 레벨, 픽처 레벨, 슬라이스 레벨, 타일 그룹 레벨, 타일 레벨 등일 수 있다. 상기 쿼드트리 최소 크기에 관한 정보 및/또는 상기 복합형트리 최대 깊이에 관한 정보는 화면 내 슬라이스와 화면 간 슬라이스의 각각에 대해 시그널링되거나 결정될 수 있다.

- [179] CTU의 크기와 변환 블록의 최대 크기에 대한 차분 정보는 부호화 유닛의 상위 레벨에서 시그널링되거나 결정될 수 있다. 상기 상위 레벨은 예컨대, 시퀀스 레벨, 픽처 레벨, 슬라이스 레벨, 타일 그룹 레벨, 타일 레벨 등일 수 있다. 이진트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 최대 크기(이진트리 최대 크기)에 관한 정보는 부호화 트리 유닛의 크기와 상기 차분 정보를 기반으로 결정될 수 있다. 3분할트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 최대 크기(3분할트리 최대 크기)는 슬라이스의 타입에 따라 다른 값을 가질 수 있다. 예컨대, 화면 내 슬라이스인 경우, 3분할트리 최대 크기는 32x32일 수 있다. 또한, 예컨대, 화면 간 슬라이스인 경우, 3분할 트리 최대 크기는 128x128일 수 있다. 예컨대, 이진트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 최소 크기(이진트리 최소 크기) 및/또는 3분할트리의 각 노드에 해당하는 부호화 유닛의 최소 크기(3분할트리 최소 크기)는 부호화 블록의 최소 크기로 설정될 수 있다.
- [180] 또 다른 예로, 이진트리 최대 크기 및/또는 3분할트리 최대 크기는 슬라이스 레벨에서 시그널링되거나 결정될 수 있다. 또한, 이진트리 최소 크기 및/또는 3분할트리 최소 크기는 슬라이스 레벨에서 시그널링되거나 결정될 수 있다.
- [181] 전술한 다양한 블록의 크기 및 깊이 정보에 기초하여, 쿼드 분할 정보, 복합형트리의 분할 여부 정보, 분할 트리 정보 및/또는 분할 방향 정보 등이 비트스트림에 존재하거나 존재하지 않을 수 있다.
- [182] 예컨대, 부호화 유닛의 크기가 쿼드트리 최소 크기보다 크지 않으면, 상기 부호화 유닛은 쿼드 분할 정보를 포함하지 않고, 해당 쿼드 분할 정보는 제2값으로 추론될 수 있다.
- [183] 예컨대, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛의 크기(가로 및 세로)가 이진트리 최대 크기(가로 및 세로) 및/또는 3분할트리 최대 크기(가로 및 세로)보다 큰 경우, 상기 부호화 유닛은 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할되지 않을 수 있다. 그에 따라, 상기 복합형트리의 분할 여부 정보는 시그널링되지 않고, 제2값으로 추론될 수 있다.
- [184] 또는, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛의 크기(가로 및 세로)가 이진트리 최소 크기(가로 및 세로)와 동일하거나, 부호화 유닛의 크기(가로 및 세로)가 3분할트리 최소 크기(가로 및 세로)의 두 배와 동일한 경우, 상기 부호화 유닛은 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할되지 않을 수 있다. 그에 따라, 상기 복합형트리의 분할 여부 정보는 시그널링되지 않고, 제2값으로 추론될 수 있다. 왜냐하면, 상기 부호화 유닛을 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할할 경우, 이진트리 최소 크기 및/또는 3분할트리 최소 크기보다 작은 부호화 유닛이

생성되기 때문이다.

- [185] 또는, 이진트리 분할 또는 3분할트리 분할은 가상의 파이프라인 데이터 유닛의 크기(이하, 파이프라인 버퍼 크기)에 기초하여 제한될 수 있다. 예컨대, 이진트리 분할 또는 3분할트리 분할에 의해, 부호화 유닛이 파이프라인 버퍼 크기에 적합하지 않은 서브 부호화 유닛으로 분할될 경우, 해당 이진트리 분할 또는 3분할트리 분할은 제한될 수 있다. 파이프라인 버퍼 크기는 최대 변환 블록의 크기(예컨대, 64X64)일 수 있다. 예컨대, 파이프라인 버퍼 크기가 64X64일 때, 아래의 분할은 제한될 수 있다.
- [186] - $N \times M$ (N 및/또는 M 은 128) 부호화 유닛에 대한 3분할트리 분할
- [187] - $128 \times N$ ($N \leq 64$) 부호화 유닛에 대한 수평 방향 이진트리 분할
- [188] - $N \times 128$ ($N \leq 64$) 부호화 유닛에 대한 수직 방향 이진트리 분할
- [189] 또는, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛의 복합형트리 내의 깊이가 복합형트리 최대 깊이와 동일한 경우, 상기 부호화 유닛은 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할되지 않을 수 있다. 그에 따라, 상기 복합형트리의 분할 여부 정보는 시그널링되지 않고, 제2값으로 추론될 수 있다.
- [190] 또는, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛에 대해 수직 방향 이진트리 분할, 수평 방향 이진트리 분할, 수직 방향 3분할트리 분할 및 수평 방향 3분할트리 분할 중 적어도 하나가 가능한 경우에만, 상기 복합형트리의 분할 여부 정보를 시그널링할 수 있다. 그렇지 않은 경우, 상기 부호화 유닛은 이진트리 분할 및/또는 3분할트리 분할되지 않을 수 있다. 그에 따라, 상기 복합형트리의 분할 여부 정보는 시그널링되지 않고, 제2값으로 추론될 수 있다.
- [191] 또는, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛에 대해 수직 방향 이진트리 분할과 수평 방향 이진트리 분할이 모두 가능하거나, 수직 방향 3분할트리 분할과 수평 방향 3분할트리 분할이 모두 가능한 경우에만, 상기 분할 방향 정보를 시그널링할 수 있다. 그렇지 않은 경우, 상기 분할 방향 정보는 시그널링되지 않고, 분할이 가능한 방향을 지시하는 값으로 추론될 수 있다.
- [192] 또는, 복합형트리의 노드에 해당하는 부호화 유닛에 대해 수직 방향 이진트리 분할과 수직 방향 3분할트리 분할이 모두 가능하거나, 수평 방향 이진트리 분할과 수평 방향 3분할트리 분할이 모두 가능한 경우에만, 상기 분할 트리 정보를 시그널링할 수 있다. 그렇지 않은 경우, 상기 분할 트리 정보는 시그널링되지 않고, 분할이 가능한 트리를 지시하는 값으로 추론될 수 있다.
- [193] 도 4는 화면 내 예측 과정의 실시예를 설명하기 위한 도면이다.
- [194] 도 4의 중심으로부터 외곽으로의 화살표들은 화면 내 예측 모드들의 예측 방향들을 나타낼 수 있다.
- [195] 화면 내 부호화 및/또는 복호화는 현재 블록의 주변 블록의 참조 샘플을 이용하여 수행될 수 있다. 주변 블록은 복원된 주변 블록일 수 있다. 예를 들면, 화면 내 부호화 및/또는 복호화는 복원된 주변 블록이 포함하는 참조 샘플의 값 또는 부호화 파라미터를 이용하여 수행될 수 있다.

- [196] 예측 블록은 화면 내 예측의 수행의 결과로 생성된 블록을 의미할 수 있다. 예측 블록은 CU, PU 및 TU 중 적어도 하나에 해당할 수 있다. 예측 블록의 단위는 CU, PU 및 TU 중 적어도 하나의 크기일 수 있다. 예측 블록은 2x2, 4x4, 16x16, 32x32 또는 64x64 등의 크기를 갖는 정사각형의 형태의 블록일 수 있고, 2x8, 4x8, 2x16, 4x16 및 8x16 등의 크기를 갖는 직사각형 모양의 블록일 수도 있다.
- [197] 화면 내 예측은 현재 블록에 대한 화면 내 예측 모드에 따라 수행될 수 있다. 현재 블록이 가질 수 있는 화면 내 예측 모드의 개수는 기정의된 고정된 값일 수 있으며, 예측 블록의 속성에 따라 다르게 결정된 값일 수 있다. 예를 들면, 예측 블록의 속성은 예측 블록의 크기 및 예측 블록의 형태 등을 포함할 수 있다.
- [198] 화면 내 예측 모드의 개수는 블록의 크기에 관계없이 N개로 고정될 수 있다. 또는, 예를 들면, 화면 내 예측 모드의 개수는 3, 5, 9, 17, 34, 35, 36, 65, 또는 67 등일 수 있다. 또는, 화면 내 예측 모드의 개수는 블록의 크기 및/또는 색 성분(color component)의 타입에 따라 상이할 수 있다. 예를 들면, 색 성분이 휘도(luma) 신호인지 아니면 색차(chroma) 신호인지에 따라 화면 내 예측 모드의 개수가 다를 수 있다. 예컨대, 블록의 크기가 커질수록 화면 내 예측 모드의 개수는 많아질 수 있다. 또는 휘도 성분 블록의 화면 내 예측 모드의 개수는 색차 성분 블록의 화면 내 예측 모드의 개수보다 많을 수 있다.
- [199] 화면 내 예측 모드는 비방향성 모드 또는 방향성 모드일 수 있다. 비방향성 모드는 DC 모드 또는 플래너(Planar) 모드일 수 있으며, 방향성 모드(angular mode)는 특정한 방향 또는 각도를 가지는 예측 모드일 수 있다. 상기 화면 내 예측 모드는 모드 번호, 모드 값, 모드 숫자, 모드 각도, 모드 방향 중 적어도 하나로 표현될 수 있다. 화면 내 예측 모드의 개수는 상기 비방향성 및 방향성 모드를 포함하는 하나 이상의 M개 일 수 있다. 현재 블록을 화면 내 예측하기 위해 복원된 주변 블록에 포함되는 샘플들이 현재 블록의 참조 샘플로 이용 가능한지 여부를 검사하는 단계가 수행될 수 있다. 현재 블록의 참조 샘플로 이용할 수 없는 샘플이 존재할 경우, 복원된 주변 블록에 포함된 샘플들 중 적어도 하나의 샘플 값을 복사 및/또는 보간한 값을 이용하여 참조 샘플로 이용할 수 없는 샘플의 샘플 값으로 대체한 후, 현재 블록의 참조 샘플로 이용할 수 있다.
- [200] 도 7은 화면 내 예측에 이용 가능한 참조 샘플들을 설명하기 위한 도면이다.
- [201] 도 7에 도시된 바와 같이, 현재 블록의 화면 내 예측을 위해, 참조 샘플 라인 0 내지 참조 샘플 라인 3 중 적어도 하나가 이용될 수 있다. 도 7에 있어서, 세그먼트 A와 세그먼트 F의 샘플들은 복원된 이웃 블록으로부터 가져오는 대신 각각 세그먼트 B와 세그먼트 E의 가장 가까운 샘플들로 패딩될 수 있다. 현재 블록의 화면 내 예측을 위해 이용될 참조 샘플 라인을 지시하는 인덱스 정보가 시그널링될 수 있다. 현재 블록의 상단 경계가 CTU의 경계인 경우, 참조 샘플 라인 0만 이용가능할 수 있다. 따라서 이 경우, 상기 인덱스 정보는 시그널링되지 않을 수 있다. 참조 샘플 라인 0 이외에 다른 참조 샘플 라인이 이용되는 경우,

후술하는 예측 블록에 대한 필터링은 수행되지 않을 수 있다.

- [202] 화면 내 예측 시 화면 내 예측 모드 및 현재 블록의 크기 중 적어도 하나에 기반하여 참조 샘플 또는 예측 샘플 중 적어도 하나에 필터를 적용할 수 있다.
- [203] 플래너 모드의 경우, 현재 블록의 예측 블록을 생성할 때, 예측 대상 샘플의 예측 블록 내 위치에 따라, 현재 샘플의 상단 및 좌측 참조 샘플, 현재 블록의 우상단 및 좌하단 참조 샘플의 가중합을 이용하여 예측 대상 샘플의 샘플값을 생성할 수 있다. 또한, DC 모드의 경우, 현재 블록의 예측 블록을 생성할 때, 현재 블록의 상단 및 좌측 참조 샘플들의 평균 값을 이용할 수 있다. 또한, 방향성 모드의 경우 현재 블록의 상단, 좌측, 우상단 및/또는 좌하단 참조 샘플을 이용하여 예측 블록을 생성할 수 있다. 예측 샘플 값 생성을 위해 실수 단위의 보간을 수행할 수도 있다.
- [204] 색 성분간 화면내 예측의 경우, 제1 색 성분의 대응 복원 블록에 기초하여 제2 색 성분의 현재 블록에 대한 예측 블록을 생성할 수 있다. 예컨대, 제1 색 성분은 휘도 성분, 제2 색 성분은 색차 성분일 수 있다. 색 성분간 화면내 예측을 위해, 제1 색 성분과 제2 색 성분 간의 선형 모델의 파라미터가 템플릿에 기초하여 유도될 수 있다. 템플릿은 현재 블록의 상단 및/또는 좌측 주변 샘플 및 이에 대응하는 제1 색 성분의 복원 블록의 상단 및/또는 좌측 주변 샘플을 포함할 수 있다. 예컨대, 선형 모델의 파라미터는 템플릿내의 샘플들 중 최대값을 갖는 제1 색 성분의 샘플값과 이에 대응하는 제2 색 성분의 샘플값, 템플릿내의 샘플들 중 최소값을 갖는 제1 색 성분의 샘플값과 이에 대응하는 제2 색 성분의 샘플값을 이용하여 유도될 수 있다. 선형 모델의 파라미터가 유도되면, 대응 복원 블록을 선형 모델에 적용하여 현재 블록에 대한 예측 블록을 생성할 수 있다. 영상 포맷에 따라, 제1 색 성분의 복원 블록의 주변 샘플 및 대응 복원 블록에 대해 서브 샘플링이 수행될 수 있다. 예컨대, 제2 색 성분의 1개의 샘플이 제1 색 성분의 4개의 샘플들에 대응되는 경우, 제1 색 성분의 4개의 샘플들을 서브 샘플링하여, 1개의 대응 샘플을 계산할 수 있다. 이 경우, 선형 모델의 파라미터 유도 및 색 성분간 화면 내 예측은 서브 샘플링된 대응 샘플에 기초하여 수행될 수 있다. 색 성분간 화면내 예측의 수행 여부 및/또는 템플릿의 범위는 화면내 예측 모드로서 시그널링될 수 있다.
- [205] 현재 블록은 가로 또는 세로 방향으로 2개 또는 4개의 서브 블록들로 분할될 수 있다. 분할된 서브 블록들은 순차적으로 복원될 수 있다. 즉, 서브 블록에 대해 화면 내 예측이 수행되어 서브 예측 블록이 생성될 수 있다. 또한, 서브 블록에 대해 역양자화 및/또는 역변환이 수행되어 서브 잔차 블록이 생성될 수 있다. 서브 예측 블록을 서브 잔차 블록에 더해서 복원된 서브 블록이 생성될 수 있다. 복원된 서브 블록은 후순위 서브 블록의 화면 내 예측을 위한 참조 샘플로서 이용될 수 있다. 서브 블록은 소정 개수(예컨대, 16개) 이상의 샘플들을 포함하는 블록일 수 있다. 따라서, 예컨대, 현재 블록이 8x4 블록 또는 4x8 블록의 경우, 현재 블록은 2개의 서브 블록들로 분할될 수 있다. 또한, 현재 블록이 4x4 블록인

경우, 현재 블록은 서브 블록들로 분할될 수 없다. 현재 블록이 그 외의 크기를 갖는 경우, 현재 블록은 4개의 서브 블록들로 분할될 수 있다. 상기 서브 블록 기반의 화면 내 예측의 수행 여부 및/또는 분할 방향(가로 또는 세로)에 관한 정보가 시그널링될 수 있다. 상기 서브 블록 기반의 화면 내 예측은 참조 샘플 라인 0을 이용하는 경우에만 수행되도록 제한될 수 있다. 상기 서브 블록 기반의 화면 내 예측이 수행되는 경우, 후술하는 예측 블록에 대한 필터링은 수행되지 않을 수 있다.

- [206] 화면 내 예측된 예측 블록에 필터링을 수행하여 최종 예측 블록을 생성할 수 있다. 상기 필터링은 필터링 대상 샘플, 좌측 참조 샘플, 상단 참조 샘플 및/또는 좌상단 참조 샘플에 소정의 가중치를 적용함으로써 수행될 수 있다. 상기 필터링에 이용되는 가중치 및/또는 참조 샘플(범위, 위치 등)은 블록 크기, 화면 내 예측 모드 및 필터링 대상 샘플의 예측 블록 내 위치 중 적어도 하나에 기초하여 결정될 수 있다. 상기 필터링은 소정의 화면 내 예측 모드(예컨대, DC, planar, 수직, 수평, 대각 및/또는 인접 대각 모드)의 경우에만 수행될 수 있다. 인접 대각 모드는 대각 모드에 k 를 가감한 모드일 수 있다. 예컨대, k 는 8 이하의 양의 정수일 수 있다.
- [207] 현재 블록의 화면 내 예측 모드는 현재 블록의 주변에 존재하는 블록의 화면 내 예측 모드로부터 예측하여 엔트로피 부호화/복호화할 수 있다. 현재 블록과 주변 블록의 화면 내 예측 모드가 동일하면 소정의 플래그 정보를 이용하여 현재 블록과 주변 블록의 화면 내 예측 모드가 동일하다는 정보를 시그널링할 수 있다. 또한, 복수 개의 주변 블록의 화면 내 예측 모드 중 현재 블록의 화면 내 예측 모드와 동일한 화면 내 예측 모드에 대한 지시자 정보를 시그널링 할 수 있다. 현재 블록과 주변 블록의 화면 내 예측 모드가 상이하면 주변 블록의 화면 내 예측 모드를 기초로 엔트로피 부호화/복호화를 수행하여 현재 블록의 화면 내 예측 모드 정보를 엔트로피 부호화/복호화할 수 있다.
- [208] 도 5는 화면 간 예측 과정의 실시예를 설명하기 위한 도면이다.
- [209] 도 5에 도시된 사각형은 영상을 나타낼 수 있다. 또한, 도 5에서 화살표는 예측 방향을 나타낼 수 있다. 각 영상은 부호화 타입에 따라 I 픽처(Intra Picture), P 픽처(Predictive Picture), B 픽처(Bi-predictive Picture) 등으로 분류될 수 있다.
- [210] I 픽처는 화면 간 예측 없이 화면 내 예측을 통해 부호화/복호화될 수 있다. P 픽처는 단방향(예컨대, 순방향 또는 역방향)에 존재하는 참조 영상만을 이용하는 화면 간 예측을 통해 부호화/복호화될 수 있다. B 픽처는 쌍방향(예컨대, 순방향 및 역방향)에 존재하는 참조 영상들을 이용하는 화면 간 예측을 통해 부호화/복호화 될 수 있다. 또한, B 픽처인 경우, 쌍방향에 존재하는 참조 영상들을 이용하는 화면 간 예측 또는 순방향 및 역방향 중 일 방향에 존재하는 참조 영상을 이용하는 화면 간 예측을 통해 부호화/복호화될 수 있다. 여기에서, 쌍방향은 순방향 및 역방향일 수 있다. 여기서, 화면 간 예측이 사용되는 경우, 부호화기에서는 화면 간 예측 혹은 움직임 보상을 수행할 수 있고,

복호화기에서는 그에 대응하는 움직임 보상을 수행할 수 있다.

[211] 아래에서, 실시예에 따른 화면 간 예측에 대해 구체적으로 설명된다.

[212] 화면 간 예측 혹은 움직임 보상은 참조 영상 및 움직임 정보를 이용하여 수행될 수 있다.

[213] 현재 블록에 대한 움직임 정보는 부호화 장치(100) 및 복호화 장치(200)의 각각에 의해 화면 간 예측 중 도출될 수 있다. 움직임 정보는 복원된 주변 블록의 움직임 정보, 콜 블록(collocated block; col block)의 움직임 정보 및/또는 콜 블록에 인접한 블록을 이용하여 도출될 수 있다. 콜 블록은 이미 복원된 콜 픽처(collocated picture; col picture) 내에서 현재 블록의 공간적 위치에 대응하는 블록일 수 있다. 여기서, 콜 픽처는 참조 영상 리스트에 포함된 적어도 하나의 참조 영상 중에서 하나의 픽처일 수 있다.

[214] 움직임 정보의 도출 방식은 현재 블록의 예측 모드에 따라 다를 수 있다. 예를 들면, 화면 간 예측을 위해 적용되는 예측 모드로서, AMVP 모드, 머지 모드, 스킵 모드, 움직임 벡터 차분을 가진 머지 모드, 서브 블록 머지 모드, 삼각 분할 모드, 인터 인트라 결합 예측 모드, 어파인 인터 모드 등이 있을 수 있다. 여기서 머지 모드를 움직임 병합 모드(motion merge mode)라고 지칭할 수 있다.

[215] 예를 들면, 예측 모드로서, AMVP가 적용되는 경우, 복원된 주변 블록의 움직임 벡터, 콜 블록의 움직임 벡터, 콜 블록에 인접한 블록의 움직임 벡터, (0, 0) 움직임 벡터 중 적어도 하나를 움직임 벡터 후보로 결정하여 움직임 벡터 후보 리스트(motion vector candidate list)를 생성할 수 있다. 생성된 움직임 벡터 후보 리스트를 이용하여 움직임 벡터 후보를 유도할 수 있다. 유도된 움직임 벡터 후보를 기반으로 현재 블록의 움직임 정보를 결정할 수 있다. 여기서, 콜 블록의 움직임 벡터 또는 콜 블록에 인접한 블록의 움직임 벡터를 시간적 움직임 벡터 후보(temporal motion vector candidate)라 지칭할 수 있고, 복원된 주변 블록의 움직임 벡터를 공간적 움직임 벡터 후보(spatial motion vector candidate)라 지칭할 수 있다.

[216] 부호화 장치(100)는 현재 블록의 움직임 벡터 및 움직임 벡터 후보 간의 움직임 벡터 차분(MVD: Motion Vector Difference)을 계산할 수 있고, MVD를 엔트로피 부호화할 수 있다. 또한, 부호화 장치(100)는 움직임 벡터 후보 색인을 엔트로피 부호화하여 비트스트림을 생성할 수 있다. 움직임 벡터 후보 색인은 움직임 벡터 후보 리스트에 포함된 움직임 벡터 후보 중에서 선택된 최적의 움직임 벡터 후보를 지시할 수 있다. 복호화 장치(200)는 움직임 벡터 후보 색인을 비트스트림으로부터 엔트로피 복호화하고, 엔트로피 복호화된 움직임 벡터 후보 색인을 이용하여 움직임 벡터 후보 리스트에 포함된 움직임 벡터 후보 중에서 복호화 대상 블록의 움직임 벡터 후보를 선택할 수 있다. 또한, 복호화 장치(200)는 엔트로피 복호화된 MVD 및 움직임 벡터 후보의 합을 통해 복호화 대상 블록의 움직임 벡터를 도출할 수 있다.

[217] 한편, 부호화 장치(100)는 계산된 MVD의 해상도 정보를 엔트로피 부호화할 수

있다. 복호화 장치(200)는 MVD 해상도 정보를 이용하여 엔트로피 복호화된 MVD의 해상도를 조정할 수 있다.

- [218] 한편, 부호화 장치(100)는 어파인 모델에 기반하여 현재 블록의 움직임 벡터 및 움직임 벡터 후보 간의 움직임 벡터 차분(MVD: Motion Vector Difference)을 계산할 수 있고, MVD를 엔트로피 부호화할 수 있다. 복호화 장치(200)는 엔트로피 복호화된 MVD 및 어파인 제어 움직임 벡터 후보의 합을 통해 복호화 대상 블록의 어파인 제어 움직임 벡터를 도출하여 서브 블록 단위로 움직임을 벡터를 유도할 수 있다.
- [219] 비트스트림은 참조 영상을 지시하는 참조 영상 색인 등을 포함할 수 있다. 참조 영상 색인은 엔트로피 부호화되어 비트스트림을 통해 부호화 장치(100)로부터 복호화 장치(200)로 시그널링될 수 있다. 복호화 장치(200)는 유도된 움직임 벡터와 참조 영상 색인 정보에 기반하여 복호화 대상 블록에 대한 예측 블록을 생성할 수 있다.
- [220] 움직임 정보의 도출 방식의 다른 예로, 머지 모드가 있다. 머지 모드란 복수의 블록들에 대한 움직임의 병합을 의미할 수 있다. 머지 모드는 현재 블록의 움직임 정보를 주변 블록의 움직임 정보로부터 유도하는 모드를 의미할 수 있다. 머지 모드가 적용되는 경우, 복원된 주변 블록의 움직임 정보 및/또는 쿨 블록의 움직임 정보를 이용하여 머지 후보 리스트(merge candidate list)를 생성할 수 있다. 움직임 정보는 1) 움직임 벡터, 2) 참조 영상 색인, 및 3) 화면 간 예측 지시자 중 적어도 하나를 포함할 수 있다. 예측 지시자는 단방향 (L0 예측, L1 예측) 또는 쌍방향일 수 있다.
- [221] 머지 후보 리스트는 움직임 정보들이 저장된 리스트를 나타낼 수 있다. 머지 후보 리스트에 저장되는 움직임 정보는, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 움직임 정보(공간적 머지 후보(spatial merge candidate)) 및 참조 영상에서 현재 블록에 대응되는(collocated) 블록의 움직임 정보(시간적 머지 후보(temporal merge candidate)), 이미 머지 후보 리스트에 존재하는 움직임 정보들의 조합에 의해 생성된 새로운 움직임 정보, 현재 블록 이전에 부호화/복호화된 블록의 움직임 정보(히스토리 기반 머지 후보(history-based merge candidate)) 및 제로 머지 후보 중 적어도 하나일 수 있다.
- [222] 부호화 장치(100)는 머지 플래그(merge flag) 및 머지 색인(merge index) 중 적어도 하나를 엔트로피 부호화하여 비트스트림을 생성한 후 복호화 장치(200)로 시그널링할 수 있다. 머지 플래그는 블록 별로 머지 모드를 수행할지 여부를 나타내는 정보일 수 있고, 머지 색인은 현재 블록에 인접한 주변 블록들 중 어떤 블록과 머지를 할 것인가에 대한 정보일 수 있다. 예를 들면, 현재 블록의 주변 블록들은 현재 블록의 좌측 인접 블록, 상단 인접 블록 및 시간적 인접 블록 중 적어도 하나를 포함할 수 있다.
- [223] 한편, 부호화 장치(100)는 머지 후보의 움직임 정보 중 움직임 벡터를 보정하기 위한 보정 정보를 엔트로피 부호화하여 복호화 장치(200)로 시그널링할 수 있다.

복호화 장치(200)는 머지 색인에 의해 선택된 머지 후보의 움직임 벡터를 보정 정보에 기초하여 보정할 수 있다. 여기서, 보정 정보는 보정 여부 정보, 보정 방향 정보 및 보정 크기 정보 중 적어도 하나를 포함할 수 있다. 위와 같이, 시그널링되는 보정 정보를 기초로 머지 후보의 움직임 벡터를 보정하는 예측 모드를 움직임 벡터 차분을 가진 머지 모드로 칭할 수 있다.

[224] 스킵 모드는 주변 블록의 움직임 정보를 그대로 현재 블록에 적용하는 모드일 수 있다. 스킵 모드가 사용되는 경우, 부호화 장치(100)는 어떤 블록의 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 정보로서 이용할 것인지에 대한 정보를 엔트로피 부호화하여 비트스트림을 통해 복호화 장치(200)에 시그널링할 수 있다. 이때, 부호화 장치(100)는 움직임 벡터 차분 정보, 부호화 블록 플래그 및 변환 계수 레벨(양자화된 레벨) 중 적어도 하나에 관한 구문 요소를 복호화 장치(200)에 시그널링하지 않을 수 있다.

[225] 서브 블록 머지 모드(subblock merge mode)는, 부호화 블록(CU)의 서브 블록 단위로 움직임 정보를 유도하는 모드를 의미할 수 있다. 서브 블록 머지 모드가 적용되는 경우, 참조 영상에서 현재 서브 블록에 대응되는(collocated) 서브 블록의 움직임 정보(서브블록 기반 시간적 머지 후보(Sub-block based temporal merge candidate)) 및/또는 어파인 제어 포인트 움직임 벡터 머지 후보(affine control point motion vector merge candidate)를 이용하여 서브 블록 머지 후보 리스트(subblock merge candidate list)가 생성될 수 있다.

[226] 삼각 분할 모드(triangle partition mode)는, 현재 블록을 대각선 방향으로 분할하여 각각의 움직임 정보를 유도하고, 유도된 각각의 움직임 정보를 이용하여 각각의 예측 샘플을 유도하고, 유도된 각각의 예측 샘플을 가중합하여 현재 블록의 예측 샘플을 유도하는 모드를 의미할 수 있다.

[227] 인터 인트라 결합 예측 모드는, 화면 간 예측으로 생성된 예측 샘플과 화면 내 예측으로 생성된 예측 샘플을 가중합하여 현재 블록의 예측 샘플을 유도하는 모드를 의미할 수 있다.

[228] 복호화 장치(200)는 도출된 움직임 정보를 자체적으로 보정할 수 있다. 복호화 장치(200)는 도출된 움직임 정보가 지시하는 참조 블록을 기준으로 기정의된 구역 탐색하여 최소의 SAD를 갖는 움직임 정보를 보정된 움직임 정보로 유도할 수 있다.

[229] 복호화 장치(200)는 광학적 흐름(Optical Flow)을 이용하여 화면 간 예측을 통해 유도된 예측 샘플을 보상할 수 있다.

[230] 도 6은 변환 및 양자화의 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[231] 도 6에 도시된 바와 같이 잔여 신호에 변환 및/또는 양자화 과정을 수행하여 양자화된 레벨이 생성될 수 있다. 상기 잔여 신호는 원본 블록과 예측 블록(화면 내 예측 블록 혹은 화면 간 예측 블록) 간의 차분으로 생성될 수 있다. 여기에서, 예측 블록은 화면 내 예측 또는 화면 간 예측에 의해 생성된 블록일 수 있다. 여기서, 변환은 1차 변환 및 2차 변환 중 적어도 하나를 포함할 수 있다. 잔여

신호에 대해서 1차 변환을 수행하면 변환 계수가 생성될 수 있고, 변환 계수에 2차 변환을 수행하여 2차 변환 계수를 생성할 수 있다.

- [232] 1차 변환(Primary Transform)은 기-정의된 복수의 변환 방법 중 적어도 하나를 이용하여 수행될 수 있다. 일례로, 기-정의된 복수의 변환 방법은 DCT(Discrete Cosine Transform), DST(Discrete Sine Transform) 또는 KLT(Karhunen-Loeve Transform) 기반 변환 등을 포함할 수 있다. 1차 변환이 수행 후 생성되는 변환 계수에 2차 변환(Secondary Transform)을 수행할 수 있다. 1차 변환 및/또는 2차 변환시에 적용되는 변환 방법은 현재 블록 및/또는 주변 블록의 부호화 파라미터 중 적어도 하나에 따라 결정될 수 있다. 또는 변환 방법을 지시하는 변환 정보가 시그널링될 수도 있다. DCT 기반 변환은 예컨대, DCT2, DCT-8 등을 포함할 수 있다. DST 기반 변환은 예컨대, DST-7을 포함할 수 있다.

[233]

- [234] 1차 변환 및/또는 2차 변환이 수행된 결과 또는 잔여 신호에 양자화를 수행하여 양자화된 레벨을 생성할 수 있다. 양자화된 레벨은 화면 내 예측 모드 또는 블록 크기/형태 중 적어도 하나를 기준으로 우상단 대각 스캔, 수직 스캔, 수평 스캔 중 적어도 하나에 따라 스캐닝(scanning) 될 수 있다. 예를 들어, 우상단(up-right) 대각 스캐닝을 이용하여 블록의 계수를 스캔함으로써 1차원 벡터 형태로 변경시킬 수 있다. 변환 블록의 크기 및/또는 화면 내 예측 모드에 따라 우상단 대각 스캔 대신 2차원의 블록 형태 계수를 열 방향으로 스캔하는 수직 스캔, 2차원의 블록 형태 계수를 행 방향으로 스캔하는 수평 스캔이 사용될 수도 있다. 스캐닝된 양자화된 레벨은 엔트로피 부호화되어 비트스트림에 포함될 수 있다.

- [235] 복호화기에서는 비트스트림을 엔트로피 복호화하여 양자화된 레벨을 생성할 수 있다. 양자화된 레벨은 역 스캐닝(Inverse Scanning)되어 2차원의 블록 형태로 정렬될 수 있다. 이때, 역 스캐닝의 방법으로 우상단 대각 스캔, 수직 스캔, 수평 스캔 중 적어도 하나가 수행될 수 있다.

- [236] 양자화된 레벨에 역양자화를 수행할 수 있고, 2차 역변환 수행 여부에 따라 2차 역변환을 수행할 수 있고, 2차 역변환이 수행된 결과에 1차 역변환 수행 여부에 따라 1차 역변환을 수행하여 복원된 잔여 신호가 생성될 수 있다.

- [237] 화면 내 예측 또는 화면 간 예측을 통해 복원된 휘도 성분에 대해 인루프 필터링 전에 동적 범위(dynamic range)의 역매핑(inverse mapping)이 수행될 수 있다. 동적 범위는 16개의 균등한 조각(piece)으로 분할될 수 있고, 각 조각에 대한 매핑 함수가 시그널링될 수 있다. 상기 매핑 함수는 슬라이스 레벨 또는 타일 그룹 레벨에서 시그널링될 수 있다. 상기 역매핑을 수행하기 위한 역매핑 함수는 상기 매핑 함수에 기초하여 유도될 수 있다. 인루프 필터링, 참조 픽처의 저장 및 움직임 보상은 역매핑된 영역에서 수행되며, 화면 간 예측을 통해 생성된 예측 블록은 상기 매핑 함수를 이용한 매핑에 의해 매핑된 영역으로 전환된 후, 복원 블록의 생성에 이용될 수 있다. 그러나, 화면 내 예측은 매핑된 영역에서 수행되므로, 화면 내 예측에 의해 생성된 예측 블록은 매핑/역매핑 없이, 복원

블록의 생성에 이용될 수 있다.

- [238] 현재 블록이 색차 성분의 잔차 블록인 경우, 매핑된 영역의 색차 성분에 대해 스케일링을 수행함으로써 상기 잔차 블록은 역매핑된 영역으로 전환될 수 있다. 상기 스케일링의 가용 여부는 슬라이스 레벨 또는 타일 그룹 레벨에서 시그널링될 수 있다. 상기 스케일링은 루마 성분에 대한 상기 매핑이 가용하고 휘도 성분의 분할과 색차 성분의 분할이 동일한 트리 구조를 따르는 경우에만 상기 스케일링이 적용될 수 있다. 상기 스케일링은 상기 색차 블록에 대응하는 휘도 예측 블록의 샘플값의 평균에 기초하여 수행될 수 있다. 이때, 현재 블록이 화면 간 예측을 사용하는 경우, 상기 휘도 예측 블록은 매핑된 휘도 예측 블록을 의미할 수 있다. 휘도 예측 블록의 샘플값의 평균이 속하는 조각(piece)의 인덱스를 이용하여, 룩업테이블을 참조함으로써, 상기 스케일링에 필요한 값을 유도할 수 있다. 최종적으로 상기 유도된 값을 이용하여 상기 잔차 블록을 스케일링함으로써, 상기 잔차 블록은 역매핑된 영역으로 전환될 수 있다. 이후의 색차 성분 블록의 복원, 화면 내 예측, 화면 간 예측, 인루프 필터링 및 참조 픽처의 저장은 역매핑된 영역에서 수행될 수 있다.
- [239] 상기 휘도 성분 및 색차 성분의 매핑/역매핑이 가용한지 여부를 나타내는 정보는 시퀀스 파라미터 셋을 통해 시그널링될 수 있다.
- [240] 현재 블록의 예측 블록은 현재 블록과 현재 픽처 내 참조 블록 사이의 위치 이동(displacement)을 나타내는 블록 벡터에 기초하여 생성될 수 있다. 이와 같이, 현재 픽처를 참조하여 예측 블록을 생성하는 예측 모드를 화면내 블록 카피(Intra Block Copy, IBC) 모드라고 명명할 수 있다. IBC 모드는 $M \times N$ ($M \leq 64$, $N \leq 64$) 부호화 유닛에 적용될 수 있다. IBC 모드는 스킵 모드, 머지 모드, AMVP 모드 등을 포함할 수 있다. 스킵 모드 또는 머지 모드의 경우, 머지 후보 리스트가 구성되고, 머지 인덱스가 시그널링되어 하나의 머지 후보가 특정될 수 있다. 상기 특정된 머지 후보의 블록 벡터가 현재 블록의 블록 벡터로서 이용될 수 있다. 머지 후보 리스트는 공간적 후보, 히스토리에 기반한 후보, 두개 후보의 평균에 기반한 후보 또는 제로 머지 후보 등 적어도 하나 이상을 포함할 수 있다. AMVP 모드의 경우, 차분 블록 벡터가 시그널링될 수 있다. 또한, 예측 블록 벡터는 현재 블록의 좌측 이웃 블록 및 상단 이웃 블록으로부터 유도될 수 있다. 어느 이웃 블록을 이용할지에 관한 인덱스는 시그널링될 수 있다. IBC 모드의 예측 블록은 현재 CTU 또는 좌측 CTU에 포함되고, 기 복원된 영역내의 블록으로 한정될 수 있다. 예를 들어, 현재 블록의 예측 블록은, 현재 블록이 속한 64×64 블록보다 부호화/복호화 순서상 앞선 3개의 64×64 블록 영역내에 위치하도록 블록 벡터의 값이 제한될 수 있다. 이와 같이 블록 벡터의 값을 제한함으로써, IBC 모드 구현에 따른 메모리 소비와 장치의 복잡도를 경감할 수 있다.
- [241]
- [242] 본 발명은 블록 단위의 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한

기록 매체에 관한 것으로서 후술하는 실시예들 중 적어도 하나에 따라 영상을 부호화/복호화할 수 있다.

[243] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체는 다수의 블록을 병렬로 부호화/복호화할 수 있거나 주변 블록이 부호화/복호화가 완료되기 전 현재 블록을 부호화/복호화할 수 있다.

[244] 여기서, 부호화/복호화는 화면 내 예측, 화면 간 예측, 움직임 보상, 변환, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 디블록킹 필터링, 적응적 샘플 오프셋, 적응적 루프 내 필터링 중 적어도 하나를 의미할 수 있다. 또한, 상기 부호화/복호화는 부호화/복호화 과정을 의미할 수 있다.

[245] 또한, 후술되는 본 발명의 실시예에서 블록 혹은 CU(Coding Unit)란 한 픽처 내의 $M \times N$ 크기의 휘도 화소 영역과 이에 대응되는 $M \times N$ 크기 이하의 색차 화소로 이루어지고 부호화/복호화기에서 화면 내 혹은 화면 간 예측 방법의 단위, 움직임 벡터 예측의 단위, 변환 및 양자화 단위, 엔트로피 부호화/복호화의 단위일 수 있다.

[246] 또한, 후술되는 실시예에서 블록 혹은 CU는 휘도 블록 위주로 설명하며, 본 발명은 색차 블록에도 유사하게 적용될 수 있다.

[247] 후술되는 실시예들에서, 블록의 정보 중 적어도 하나에 대한 실시예는 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중 어느 하나에만 한정되지 않고, 블록의 정보 중 적어도 하나에 대한 특정 실시예 혹은 실시예들의 조합은 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중 적어도 하나 이상에 적용될 수 있다.

[248] 또한, 후술되는 실시예에서, 블록의 정보 중 일부 정보에 대한 실시예를 나타내고 있지만, 그에 한정되지 않고 블록의 정보 중 적어도 하나에 대한 특정 실시예 혹은 실시예들의 조합은 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중 적어도 하나에 적용될 수 있다.

[249]

[250] 상기 블록의 정보는 주변 블록의 정보, 참조 블록의 정보, 현재 블록의 정보 중 적어도 하나를 의미할 수 있다.

[251] 또한, 상기 블록의 정보는 부호화 파라미터 중 적어도 하나를 포함할 수 있다. 또한, 블록의 정보는 화면 간 예측, 화면 내 예측, 변환, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 루프 내 필터에서 사용하는 정보 중 적어도 하나를 포함할 수 있다. 즉, 블록의 정보는 블록 크기, 블록 깊이, 블록 분할 정보, 블록 형태(정방향 혹은 비정방향), 쿼드트리 형태의 분할 여부, 이진트리 형태의 분할 여부, 이진트리 형태의 분할 방향(가로 방향 혹은 세로 방향), 이진트리 형태의 분할 형태(대칭 분할 혹은 비대칭 분할), 예측 모드(화면 내 예측 또는 화면 간 예측), 화면 내 휘도 예측 모드/방향, 화면 내 색차 예측 모드/방향, 화면 내 분할 정보, 화면 간 분할 정보, 부호화 블록 분할 플래그, 예측 블록 분할 플래그, 변환 블록 분할 플래그, 참조 샘플 필터 탭, 참조 샘플 필터 계수, 예측 블록 필터 탭, 예측 블록 필터 계수, 예측 블록 경계 필터 탭, 예측 블록 경계 필터 계수, 움직임

벡터(L0, L1, L2, L3 등 중 적어도 하나에 대한 움직임 벡터), 움직임 벡터 차분(L0, L1, L2, L3 등 중 적어도 하나에 대한 움직임 벡터 차분), 화면 간 예측 방향(단방향 예측, 양방향 예측 등 중 적어도 하나에 대한 화면 간 예측 방향), 참조 영상 색인(L0, L1, L2, L3 등 중 적어도 하나에 대한 참조 영상 색인), 화면 간 예측 지시자, 예측 리스트 활용 플래그, 참조 영상 리스트, 움직임 벡터 예측 색인, 움직임 벡터 예측 후보, 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 모드 사용 여부, 머지 색인, 머지 후보, 머지 후보 리스트, 스킵 모드 사용 여부, 보간 필터 종류, 보간 필터 탭, 보간 필터 계수, 움직임 벡터 크기, 움직임 벡터 표현 정확도(정수 샘플, 1/2 샘플, 1/4 샘플, 1/8 샘플, 1/16 샘플, 1/32 샘플 등 움직임 벡터 표현 단위), 변환 종류, 변환 크기, 1차 변환 사용 여부 정보, 2차 변환 사용 여부 정보, 1차 변환 색인, 2차 변환 색인, 잔여 신호 유무 정보, 부호화 블록 패턴, 부호화 블록 플래그, 양자화 매개변수, 잔여 양자화 매개변수, 양자화 행렬, 화면 내 루프 필터 적용 여부, 화면 내 루프 필터 계수, 화면 내 루프 필터 탭, 화면 내 루프 필터 모양/형태, 디블록킹 필터 적용 여부, 디블록킹 필터 계수, 디블록킹 필터 탭, 디블록킹 필터 강도, 디블록킹 필터 모양/형태, 적응적 샘플 오프셋 적용 여부, 적응적 샘플 오프셋 값, 적응적 샘플 오프셋 카테고리, 적응적 샘플 오프셋 종류, 적응적 루프 필터 적용 여부, 적응적 루프 필터 계수, 적응적 루프 필터 탭, 적응적 루프 필터 모양/형태, 이진화/역이진화 방법, 문맥 모델 결정 방법, 문맥 모델 업데이트 방법, 레귤러 모드 수행 여부, 바이패스 모드 수행 여부, 문맥 빈, 바이패스 빈, 중요 계수 플래그, 마지막 중요 계수 플래그, 계수 그룹 단위 부호화 플래그, 마지막 중요 계수 위치, 계수 값이 1보다 큰지에 대한 플래그, 계수 값이 2보다 큰지에 대한 플래그, 계수 값이 3보다 큰지에 대한 플래그, 나머지 계수 값 정보, 부호(sign) 정보, 복원된 휘도 샘플, 복원된 색차 샘플, 잔여 휘도 샘플, 잔여 색차 샘플, 휘도 변환 계수, 색차 변환 계수, 휘도 양자화 레벨, 색차 양자화 레벨, 변환 계수 레벨 스캐닝 방법, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 영역의 크기, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 영역의 형태, 복호화기 측면 움직임 벡터 탐색 횟수, CTU 크기 정보, 최소 블록 크기 정보, 최대 블록 크기 정보, 최대 블록 깊이 정보, 최소 블록 깊이 정보, 슬라이스 식별 정보, 슬라이스 분할 정보, 타일 식별 정보, 타일 타입, 타일 분할 정보, 입력 샘플 비트 심도, 복원 샘플 비트 심도, 잔여 샘플 비트 심도, 변환 계수 비트 심도, 양자화 레벨 비트 심도 중 적어도 하나의 값 또는 조합된 형태를 의미할 수 있다.

[252]

[253] 도 8은 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 부호화/복호화 방법, 장치 및 비트스트림을 저장한 기록 매체를 설명하기 위한 흐름도이다.

[254] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 주변 블록의 정보를 로드하는 단계, 현재 블록의 부호화/복호화 과정을 수행하는 단계, 현재 블록의 움직임 정보를 저장하는 단계, 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 단계 및/또는 현재 블록의 보정 후 움직임 정보를 저장하는 단계를 수행할 수 있다.

[255]

[256] 이하에서는, 주변 블록의 정보를 로드하는 단계에 대해서 후술한다.

[257] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 주변 블록의 정보를 로드할 수 있다. 상기 로드한 주변 블록의 정보는 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중, 화면 간 예측, 화면 내 예측, 변환, 움직임 정보 예측, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 디블록킹, 루프 내 필터 등에서 사용될 수 있다.

[258]

[259] 이하에서는, 현재 블록의 부호화/복호화 과정을 수행하는 단계에 대해서 후술한다.

[260] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 현재 블록의 부호화/복호화 과정을 수행할 수 있다. 이때, 현재 블록은 주변 블록의 정보 중 적어도 하나를 이용하여 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중 적어도 하나를 수행할 수 있다. 여기서, 현재 블록의 부호화/복호화 과정은 현재 블록에 대한 화면 간 예측, 화면 내 예측, 변환, 움직임 정보 예측, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 디블록킹, 루프 내 필터 중 적어도 하나를 포함할 수 있다.

[261] 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에서, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 값 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 방법으로 유도된 움직임 정보로 간주되어 사용될 수 있다.

[262] 이때, 움직임 정보 예측 과정은 움직임 벡터 예측, 머지 후보 리스트 생성 과정, 움직임 벡터 후보 리스트 생성 등의 공간적 혹은 시간적으로 인접한 부호화/복호화가 완료된 위치의 움직임 정보를 사용하여 현재 블록의 부호화/복호화 과정에 사용하는 일련의 과정 중 적어도 하나를 의미할 수 있다.

[263] 또한, 주변 블록이란 움직임 정보 예측 과정에서 부호화기/복호화기가 기정한 위치 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 방법에 의해 사용될 수 있는 움직임 정보를 포함한 블록을 의미할 수 있다.

[264] 또한, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보는 (0,0) 벡터 혹은 시간적으로 대응되는 위치의 스케일링된 벡터 혹은 이용 불가능한 움직임 정보 등으로 정의될 수 있다.

[265] 일 예로, 주변 블록 혹은 현재 블록이 움직임 정보 보정을 수행하는 방법을 사용하는 경우, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보를 이용하여 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다. 즉, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보로 결정되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.

[266] 움직임 정보 보정을 수행하는 방법들 중 적어도 하나는, 복호화기가 이미 복원된 공간적으로 인접한 화소들 혹은 시간적으로 인접하고 참조 픽처에 포함된 화소들 혹은 복호화된 움직임 정보들을 이용하여 새로운 움직임 정보를 유도하고 이를 이용하여 복원된 화소들을 생성하는 방법을 의미할 수 있다.

이때, 복호화된 움직임 정보를 이용하여 보다 작은 블록들로 나누어 하나 이상의 새로운 움직임 정보를 유도할 수 있다.

[267]

[268] 도 9a는 본 발명의 일 실시예에 따른 현재 블록의 움직임 정보 예측을 설명하기 위한 도면이다.

[269] 도 9a를 참조하면, 주변 블록 A에 대해 DMVR(Decoder side Motion Vector Refinement)이 수행되더라도 현재 블록 C는 주변 블록 A의 DMVR 수행 전에 저장된 보정 전의 움직임 정보 및/또는 보정 후의 움직임 정보를 이용하여 움직임 정보 예측을 할 수 있다. 상기 DMVR은 움직임 정보 보정을 수행하는 방법 중의 일 예이며, 도출된 움직임 정보를 자체적으로 보정하는 모드를 의미할 수 있다.

[270] 일 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록과 동일한 소정의 단위에 포함되는 경우, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.

[271] 이때, 소정의 단위는 부호화기/복호화기가 기정한 고정된 크기일 수 있으며, 헤더 혹은 파라미터 세트를 통해 단위의 크기가 시그널링되는 크기일 수 있다. 또한, 상기 소정의 단위는 픽처 서브 픽처, 브릭, 타일 그룹, 타일, 슬라이스 또는 슬라이스 세그먼트 등 중 적어도 하나일 수 있다.

[272] 상기 픽처는 하나 이상의 타일 행과 하나 이상의 타일 열로 분할될 수 있다.

[273] 상기 픽처는 하나 이상의 타일 행과 하나 이상의 타일 열로 구성된 하나 이상의 서브픽처로 분할될 수 있다. 상기 서브픽처는 픽처 내에서 직사각형/정사각형 형태를 가지는 영역이며, 하나 이상의 CTU를 포함할 수 있다. 또한, 하나의 서브픽처 내에는 적어도 하나 이상의 타일/브릭/슬라이스가 포함될 수 있다.

[274] 상기 타일은 픽처 내에서 직사각형/정사각형 형태를 가지는 영역이며, 하나 이상의 CTU를 포함할 수 있다. 또한, 타일은 하나 이상의 브릭으로 분할될 수 있다.

[275] 상기 브릭은 타일 내에서 하나 이상의 CTU 행을 의미할 수 있다. 타일은 하나 이상의 브릭으로 분할될 수 있고, 각 브릭은 적어도 하나 이상의 CTU 행을 가질 수 있다. 2개 이상으로 분할되지 않는 타일도 브릭을 의미할 수 있다.

[276] 상기 슬라이스는 픽처 내에서 하나 이상의 타일을 포함할 수 있고, 타일 내 하나 이상의 브릭을 포함할 수 있다.

[277] 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록과 동일한 예측 영역 혹은 변환 영역 내에 포함되거나 동일한 CTU 영역 내에 포함되는 경우, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.

[278] 또 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록과 동일한 CTU 행(row) 내에

- 포함되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [279] 또 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록에 인접한 상단에 해당되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [280] 또 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록에 인접한 좌측에 해당되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [281] 또 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록에 인접한 부호화/복호화 순서 상 직전 블록에 해당되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [282] 또 다른 예로, 주변 블록의 위치가 현재 블록과 동일한 최대 CU 크기 혹은 최대 예측 영역 크기 혹은 최대 변환 영역 크기 혹은 부호화기/복호화기에서 동일하게 기정의한 파이프라인(pipeline) 버퍼 크기에 포함되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [283] 또 다른 예로, 블록 트리 구조에서 주변 블록의 위치가 현재 블록과 동일한 상위 노드 내에 포함되는 경우 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보 혹은 이용 불가능한 움직임 정보로 간주되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다.
- [284]
- [285] 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에서, 주변 블록의 움직임 정보는 선택적으로 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 혹은 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보가 사용 용도에 따라 선택적으로 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용될 수 있다. 또는, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 및 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보가 둘 다 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용되거나 이들 정보들을 조합한 정보가 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용될 수 있다.
- [286] 일 예로, 현재 블록이 공간적 스케일러빌리티가 사용되어 공간적으로 대응되는 하위 계층(layer) 또는 기본 계층(base layer) 내 블록의 움직임 정보를 이용하여 움직임 정보 예측을 수행하는 경우, 선택적으로 움직임 정보 보정 전의 움직임

정보가 스케일링 되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용되거나 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보가 스케일링 되어 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용될 수 있다. 이때, 어떤 움직임 정보를 사용할 것인지는 파라미터 세트 혹은 헤더 정보 (VPS, SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 헤더 등)에 포함되어 시그널링 될 수 있다.

[287] 다른 예로, 현재 블록이 OBMC(Overlapped Block Motion Compensation)를 사용하는 경우, 주변 블록의 움직임 정보와 현재 블록의 움직임 정보가 유사한지 혹은 동일한지를 판단하는 경우, 주변 블록의 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보가 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용될 수 있다. 이를 이용하여 현재 블록에 대한 추가적인 움직임 보상 수행 여부 혹은 OBMC 수행 여부를 결정하게 할 수 있다. 이때, 어떤 움직임 정보를 사용할 것인지는 파라미터 세트 혹은 헤더 정보(VPS, SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 헤더 등)에 포함되어 시그널링 될 수 있다.

[288]

[289] 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에서, 특정 영역에 포함된 주변 블록은 보정 전의 움직임 정보가 사용될 수 있고, 또는 특정 영역에 포함된 주변 블록의 움직임 정보는 보정 후의 움직임 정보가 선택적으로 사용될 수 있다. 이때, 현재 블록은 주변 블록의 움직임 정보가 움직임 정보 보정 전의 정보인지 혹은 보정 후의 정보인지를 인지하기 위해, 내부 메모리, 외부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장된 어떤 정보인지를 나타내는 플래그나 주변 블록이 움직임 정보 보정 과정이 수행되는 블록임을 나타내는 모드 정보 등을 통해 인지하여 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에 사용할 수 있다.

[290] 일 예로, 도 9b는 본 발명의 다른 실시예에 따른 현재 블록의 움직임 정보 예측을 설명하기 위한 도면으로서, 도 9b의 예와 같이 현재 블록 C에 대한 움직임 정보 예측 시, 상단의 주변 블록의 움직임 정보는 라인 버퍼에 포함되어 있기 때문에 보정 후의 움직임 정보가 사용될 수 있으며, 좌측 블록의 움직임 정보는 내부 메모리에 포함되어 있기 때문에 보정 전의 움직임 정보가 선택적으로 사용될 수 있다.

[291] 다른 예로, 보정 전의 움직임 정보가 사용될 것인지 보정 후의 움직임 정보가 사용될 것인지 여부는 기설정된 영역에 따라 달라질 수 있다. 예를 들어, 상단의 주변 블록의 움직임 정보는 보정 후의 움직임 정보가 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용되도록 설정되고, 좌측 블록의 움직임 정보는 보정 전의 움직임 정보가 현재 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용되도록 설정될 수 있다. 이때, 내부 메모리, 외부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장된 어떤 정보인지를 나타내는 플래그는 시그널링 되지 않을 수 있다.

[292]

[293] 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에서, 공간적 움직임 정보 예측 시에는 보정 전의 움직임 정보를 이용하여 움직임 정보 예측을 하더라도, 시간적 움직임 정보

예측 시에는 보정 후의 움직임 정보를 이용하여 현재 블록에 대한 시간적 움직임 정보를 유도할 수 있다. 따라서, 현재 블록에 대한 예측된 움직임 정보 리스트 내에는 보정 전의 움직임 정보와 보정 후의 움직임 정보가 혼재되어 있을 수 있다.

- [294] 일 예로, 움직임 벡터 후보 리스트 생성 또는 머지 후보 리스트 생성 과정 시, 최대 움직임 벡터 후보 개수 또는 머지 후보 개수가 N 인 경우, 공간적 움직임 정보 예측을 통하여 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보를 이용하여 리스트를 구성하되 가용할 수 있는 움직임 정보의 수가 N 개보다 부족한 경우, 시간적 움직임 정보 예측을 수행하여 이미 부호화/복호화된 이전 픽처의 특정 위치의 움직임 정보를 시간 차이를 고려하여 시간적 움직임 정보를 생성할 수 있다. 이때, 이전 픽처의 특정 위치의 움직임 정보는 보정 후의 움직임 정보가 사용될 수 있다. 따라서, 최종 유도되는 예측된 시간적 움직임 정보도 보정 후 움직임 정보를 의미할 수 있다. 여기서, N 은 양의 정수일 수 있다.
- [295] 다른 예로, 움직임 벡터 후보 리스트 생성 또는 머지 후보 리스트 생성 과정 시, 스케일링된 시간적 움직임 정보 또는 추가적인 머지 후보를 유도하는 경우에도 보정 후의 움직임 정보가 사용될 수 있다.
- [296]
- [297] 한 픽처의 엔트로피 부호화/복호화 시, 이전 부호화/복호화된 정보들 중 움직임 정보 혹은 움직임 벡터 차분 등 움직임 정보를 이용하여 통계 정보를 유도하는 경우, 보정 후 움직임 정보 혹은 보정 전 움직임 정보가 선택적으로 이용되거나 둘 다 사용될 수 있다. 이때, 어떤 방법을 사용할 것인지는 파라미터 세트 혹은 헤더 정보 (VPS, SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 헤더 등)에 포함되어 시그널링 될 수 있다. 또는, 보정 후 움직임 정보 혹은 보정 전 움직임 정보들을 조합한 정보가 사용될 수 있다.
- [298] 일 예로, 보정 전 움직임 정보에 포함된 움직임 벡터와 보정 후 움직임 정보에 포함된 움직임 벡터의 절대값의 크기를 움직임 벡터 차분값으로 간주하여 통계 정보 계산 시 사용할 수 있다. 유도된 통계 정보는 현재 픽처의 엔트로피 부호화/복호화, 글로벌 움직임 정보 유도, 영상 내 객체의 움직임 유도 등에 사용될 수 있다.
- [299] 다른 예로, 보정 전 또는 보정 후의 움직임 정보만을 이용하여 움직임 벡터의 통계 정보 계산시 사용할 수 있다. 유도된 통계 정보는 현재 픽처의 엔트로피 부호화/복호화, 글로벌 움직임 정보 유도, 영상 내 객체의 움직임 유도 등에 사용될 수 있다.
- [300] 또 다른 예로, 보정 전 또는 보정 후의 움직임 정보를 이용하여 트랜스 코딩을 목적으로 사용될 수 있다.
- [301]
- [302] 현재 블록의 부호화/복호화 과정 중, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 및/또는 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다.

- [303] 일 예로, 현재 블록에 대한 화면 간 예측, 움직임 보상, 변환, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 디블록킹 필터링, 적응적 샘플 오프셋, 적응적 루프 내 필터링 중 적어도 하나의 과정에서 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 사용할 수 있다.
- [304] 예를 들어, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 이용하여 공간적 움직임 벡터 예측을 수행할 수 있다. 또는, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 이용하여 디블록킹 필터링에서의 경계 강도 결정을 수행할 수 있다.
- [305] 또 다른 예로, 현재 블록에 대한 화면 간 예측, 움직임 보상, 변환, 역변환, 양자화, 역양자화, 엔트로피 부호화/복호화, 디블록킹 필터링, 적응적 샘플 오프셋, 적응적 루프 내 필터링 중 적어도 하나의 과정에서 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다.
- [306] 예를 들어, 현재 블록에 시간적으로 인접한 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 이용하여 현재 블록에 대한 움직임 정보를 결정할 수 있다. 여기서, 현재 블록에 시간적으로 인접한 주변 블록의 보정 후 움직임 정보는 상기 현재 블록의 콜 블록의 움직임 정보를 의미할 수 있다.
- [307] 또는, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 이용하여 디블록킹 필터링에서의 경계 강도 결정을 수행할 수 있다.
- [308] 또 다른 예로, 현재 블록에 대한 움직임 벡터 후보 리스트 생성, 머지 후보 리스트 생성 중 적어도 하나에서 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 사용할 수 있다. 여기서, 시간적 움직임 벡터 혹은 서브블록 단위 시간적 움직임 벡터는 보정 전 움직임 정보로 결정할 수 있다.
- [309] 또 다른 예로, 현재 블록에 대한 움직임 벡터 후보 리스트 생성, 머지 후보 리스트 생성 중 적어도 하나에서 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다. 여기서, 공간적 움직임 벡터는 보정 전 움직임 정보로 결정할 수 있다.
- [310] 또 다른 예로, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 보정 전 움직임 정보만을 이용해서 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 수 있다.
- [311] 또 다른 예로, 현재 블록에 인접한 주변 블록의 움직임 정보가 보정 후 움직임 정보일 경우, 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때, 상기 주변 블록의 보정 후 움직임 정보는 가용하지 않은 것으로 결정할 수 있다.
- [312] 한편, 상기 현재 블록의 보정 전 움직임 벡터 및 보정 후 움직임 벡터는 메모리 혹은 버퍼에 저장되어, 현재 블록에 인접한 주변 블록에서 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때 사용될 수 있다.
- [313] 또한, 상기 현재 블록에서 저장된 보정 전 움직임 벡터는 움직임 정보 보정 후에 보정 후 움직임 벡터로 대체되어 저장될 수 있다.

- [314] 또한, 상기 현재 블록에서 움직임 정보 보정 후에 저장된 보정 후 움직임 벡터는 보정 전 움직임 벡터로 대체되어 저장될 수 있다.
- [315] 또 다른 예로, 현재 블록에서 공간적 움직임 정보 예측 시에는 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 사용하고, 시간적 움직임 정보 예측, 서브블록 단위 시간적 움직임 벡터 예측, 디블록킹 필터링에서는 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다.
- [316] 또 다른 예로, 현재 블록에서 공간적 움직임 정보 예측 및 디블록킹 필터링 시에는 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 사용하고, 시간적 움직임 정보 예측, 서브블록 단위 시간적 움직임 벡터 예측에서는 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다.
- [317] 또 다른 예로, 현재 블록에서 공간적 움직임 정보 예측 시에는 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 사용하고, 디블록킹 필터링, 시간적 움직임 정보 예측, 서브블록 단위 시간적 움직임 벡터 예측에서는 보정 후 움직임 정보를 사용할 수 있다.
- [318] 또 다른 예로, 현재 블록과 주변 블록이 동일한 CTU 내에 포함될 경우, 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때 사용할 수 있다.
- [319] 또 다른 예로, 현재 블록과 주변 블록이 동일한 CTU 내에 포함되지 않을 경우, 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때 사용할 수 있다.
- [320] 또 다른 예로, 현재 블록과 주변 블록이 동일한 CTU 행에 포함될 경우, 주변 블록의 보정 전 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때 사용할 수 있다.
- [321] 또 다른 예로, 현재 블록과 주변 블록이 동일한 CTU 행에 포함되지 않을 경우, 주변 블록의 보정 후 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 벡터 후보 리스트, 머지 후보 리스트 중 적어도 하나를 구성할 때 사용할 수 있다.
- [322]
- [323] 현재 블록의 움직임 정보 예측 과정에서, 주변 블록의 위치가 부호화/복호화 순서상 바로 이전의 임의의 영역 내 포함되는 경우, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보로 간주되어 사용될 수 있다. 또는, 주변 블록의 위치가 부호화/복호화 순서상 바로 이전의 임의의 영역 내 포함되는 경우, 주변 블록의 움직임 정보는 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보로 간주되어 사용될 수 있다.
- [324] 여기서, 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보는 (0,0) 벡터, 시간적으로 대응되는 위치의 스케일링된 벡터 혹은 이용 불가능 움직임 정보 등으로 정의될 수 있다.
- [325] 상기 실시예에서, 움직임 정보는 움직임 벡터, 참조 영상 색인, 화면 간 예측

지시자, 참조 영상 활용 플래그 중 적어도 하나를 포함할 수 있다.

- [326] 상기 실시예에서, 보정 전 움직임 벡터 혹은 보정 후 움직임 벡터는 디블록킹 필터링에서 경계 강도(boundary strength) 결정 시 사용될 수 있으며, 결정된 경계 강도를 이용해서 블록 경계에 필터링을 수행할지, 필터링을 수행하지 않을지 결정할 수 있다. 상기 필터링을 수행하기로 결정된 경우, 강한 필터링 및 약한 필터링 중 적어도 하나의 필터링이 수행될 수 있다.
- [327] 상기 실시예에서, 특정 블록이 스킵 모드 혹은 머지 모드이고, 양방향 예측을 수행하고, 현재 영상과 L0 방향 참조 영상들의 POC 차이와 현재 영상과 L1 방향 참조 영상들의 POC 차이의 곱이 0보다 작을 경우, 특정 블록은 움직임 정보 보정이 수행되었다고 판단할 수 있다. 상기 현재 영상과 L0 방향 참조 영상들의 POC 차이와 현재 영상과 L1 방향 참조 영상들의 POC 차이의 곱이 0보다 작을 경우는 현재 영상이 L0 방향 참조 영상과 L1 방향 참조 영상 사이에 위치할 경우를 의미할 수 있다.
- [328]
- [329] 이하에서는, 현재 블록의 움직임 정보를 저장하는 단계에 대해서 후술한다.
- [330] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 현재 블록의 움직임 정보를 저장할 수 있다.
- [331] 일 예로, 현재 블록이 움직임 정보 보정이 수행되는 블록인 경우, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보가 라인 버퍼, 내부 메모리 또는 외부 메모리에 저장되고, 현재 블록이 움직임 정보 보정이 수행되지 않는 블록인 경우에는 복호화된 움직임 정보가 라인 버퍼, 내부 메모리 또는 외부 메모리에 저장될 수 있다.
- [332] 이때, 현재 블록에서 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보가 저장되는 경우, 저장된 보정 전의 움직임 정보를 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 주변 블록에서 부호화/복호화 과정 중 적어도 하나에서 참조하여 사용할 수 있다.
- [333] 한편, 특정 블록이 CTU, 픽처, 서브픽처, 슬라이스, 타일, 브릭 등의 경계에 인접하지 않은 경우, 특정 블록의 보정 전 움직임 정보가 저장될 수 있고, 저장된 보정 전 움직임 정보를 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 주변 블록에서 부호화/복호화 과정 중 적어도 하나에서 참조하여 사용할 수 있다.
- [334] 다른 예로, 현재 블록의 정보를 저장할 경우, 현재 블록이 움직임 정보 보정이 수행되는 블록인 경우, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보와 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보임을 인지할 수 있는 플래그나 모드 정보 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 값 중 적어도 하나가 라인 버퍼 혹은 내부 메모리 및 외부 메모리에 저장될 수 있다.
- [335] 이때, 기정의된 값은 (0,0) 벡터 혹은 시간적으로 부호화/복호화가 완료된 이전 픽처의 대응되는 위치의 벡터일 수 있다.
- [336] 또한, 라인 버퍼 및 외부 메모리에 저장하는 것은 메모리 대역폭을 소모하는 것이기 때문에 내부 메모리에만 저장하여 메모리 대역폭 소모를 줄일 수 있다.
- [337] 또 다른 예로, 현재 블록의 정보를 저장할 경우, 소정의 단위 내에 포함된

블록들의 움직임 정보 예측 과정에 사용되는 내부 메모리에는 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 혹은 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 값이 저장될 수 있다.

- [338] 이때, 움직임 정보 예측 과정은 움직임 벡터 예측, 머지 후보 리스트 생성 과정, 움직임 벡터 후보 리스트 생성 등의 공간적 혹은 시간적으로 인접한 부호화/복호화가 완료된 위치의 움직임 정보를 사용하여 현재 블록의 부호화/복호화 과정에 사용하는 일련의 과정을 의미할 수 있다
- [339] 이때, 소정의 단위는 부호화기/복호화기가 기정의한 고정된 크기일 수 있으며, 예를 들어 CTU, 최대 CU 크기, 블록 트리 구조에서 상위 노드에 대한 블록 크기일 수 있다. 또는, 블록의 크기는 SPS, PPS, 타일 그룹, 타일, 슬라이스 또는 슬라이스 세그먼트의 헤더 혹은 파라미터 세트에 시그널링될 수 있다.
- [340] 또 다른 예로, 현재 블록의 정보를 저장할 경우, 현재 블록이 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 보정 전의 움직임 정보가 현재 블록의 이후 블록의 공간적 움직임 예측 과정 또는 현재 블록의 경계에 대한 디블록킹 과정에 사용되기 위한 용도로 저장될 수 있다. 즉, 보정 전의 움직임 정보는 내부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장되어 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 블록에 대한 공간적 움직임 정보 예측 과정 시, 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보로 사용될 수 있다. 또한, 보정 전의 움직임 정보는 내부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장되어 현재 블록의 경계에 대한 디블록킹 과정 시 사용될 수 있다.
- [341] 또 다른 예로, 현재 블록의 정보를 저장할 경우, 현재 블록이 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 보정 전의 움직임 정보가 현재 블록의 이후 블록의 공간적 움직임 예측 과정에 사용되기 위한 용도로 저장될 수 있다. 즉, 보정 전의 움직임 정보는 내부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장되어 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 블록에 대한 공간적 움직임 정보 예측 과정 시, 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보로 사용될 수 있다.
- [342] 또 다른 예로, 현재 블록의 정보를 저장할 경우, 현재 블록이 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 보정 후의 움직임 정보가 현재 블록의 이후 블록의 현재 블록의 경계에 대한 디블록킹 과정에 사용되기 위한 용도로 저장될 수 있다. 보정 후의 움직임 정보는 내부 메모리 혹은 라인 버퍼에 저장되어 현재 블록의 경계에 대한 디블록킹 과정 시 사용될 수 있다.
- [343]
- [344] 이하에서는, 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 단계에 대해서 후술한다.
- [345] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 수 있다. 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 주변 블록의 정보를 로드하는 단계, 현재 블록의 부호화/복호화 과정을 수행하는 단계 및/또는 현재 블록의 움직임 정보를 저장하는 단계에서 유도된 움직임 정보를 이용하여 공간적으로 혹은 시간적으로 인접한 위치들에 대하여 움직임 예측 및 보상을 수행함으로써, 화질 열화를 최소화하는 보정 후 움직임 정보를 유도할 수 있다.

그리고, 보정 후 움직임 정보를 이용하여 현재 블록의 복원된 화소를 생성 또는 예측할 수 있다.

- [346] 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 과정은 움직임 예측이나 더 작은 블록 단위의 움직임 정도 유도 등의 일련의 과정이 추가적으로 필요할 수 있다. 따라서, 상기 추가적인 과정으로 인해 처리 시간의 소모가 클 수 있으며, 또한, 다음 블록의 부호화/복호화 처리도 지연됨으로써 처리율(throughput)이 낮아질 수 있다.
- [347] 본 개시의 부호화/복호화 방법 및 장치는, 도 8을 참조하면, 주변 블록의 부호화/복호화가 완전히 완료되기 전에 현재 블록의 부호화/복호화를 시작할 수 있다. 따라서, 움직임 정보 보정 과정으로 인해 지연(latency)이 생기거나 처리율(throughput)이 낮아지는 문제가 해결될 수 있다.
- [348] 움직임 정보를 보정하는 모드는 복호화된 정보 및 화소들만 이용하여 움직임 예측 등의 소정의 과정을 거침으로써 움직임 정보가 갱신될 수 있는 모드이다. 즉, 엔트로피 복호화 과정 및/또는 움직임 정보 예측을 통해 계산된 움직임 정보를 다시 보정함으로써 새로운 움직임 정보를 유도할 수 있는 모드이다. 예를 들어, 움직임 정보를 보정하는 모드는 DMVR, 광학적 흐름(BIO, BDOF), FRUC, bilateral matching 등을 포함할 수 있다.
- [349]
- [350] 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 현재 블록이 기정의된 움직임 정보 보정 수행 블록 크기보다 크면 현재 블록을 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.
- [351] 일 예로, 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하여 서브 블록 각각에 대해서 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.
- [352] 다른 예로, 서브 블록을 $W \times H$ (이때, W 와 H 는 각각 0이 아닌 양의 정수, W 는 너비, H 는 높이) 모양으로 정의하여 현재 블록이 $W \times H$ 모양 보다 큰 경우, 하나 이상의 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다. 여기서, W , H 는 16일 수 있다.
- [353] 또 다른 예로, 서브 블록을 모양이 아닌 고정된 화소의 개수로 정의하여, 고정된 화소 수를 갖는 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.
- [354] 또 다른 예로, 서브 블록을 모양 및 고정된 화소의 개수의 조합에 따라 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.
- [355] 이때, 각 서브 블록은 현재 블록(CU)의 움직임 정보를 공유할 수 있다. 또한, 각 서브 블록은 상기 현재 블록의 움직임 정보를 움직임 정보 보정을 위한 시작 움직임 벡터로 사용할 수 있다. 또는, 각 서브 블록의 초기 움직임 정보는 현재 블록의 움직임 정보로 대체할 수 있다. 또한, 각 서브 블록의 예측 리스트 활용 플래그 정보는 상기 현재 블록의 예측 리스트 활용 플래그 정보로 대체할 수 있다. 이때, 각 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행하기 전 초기 움직임 정보는 현재 블록에서 움직임 정보 보정을 수행하기 전 움직임 정보로 설정될 수

있다.

- [356] 따라서, 각 서브 블록들은 서로 의존성 없이 독립적으로 움직임 보상을 수행할 수 있기 때문에, 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 병렬 처리가 가능할 수 있다.
- [357] 또 다른 예로, 현재 블록의 가로 길이 및/또는 세로 길이는 16보다 큰 경우, 상기 현재 블록을 가로 길이 및/또는 세로 길이가 16인 서브 블록들을 분할할 수 있다. 이때, 분할된 서브블록 단위로 움직임 정보 보정이 수행될 수 있다.
- [358] 여기서, 상기 기정의된 움직임 정보 보정 수행 블록의 최대 크기는 16x16일 수 있다.
- [359] 여기서, 서브 블록의 가로 방향으로의 개수는 현재 블록의 가로 길이를 16으로 나눈 정수 값일 수 있다. 또한, 서브 블록의 세로 방향으로의 개수는 현재 블록의 세로 길이를 16으로 나눈 정수 값일 수 있다.
- [360]
- [361] 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 현재 블록이 기정의된 움직임 정보 보정 수행 블록 크기보다 큰 경우에 현재 블록을 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있는데, 이때 적어도 하나 이상의 불완전한 서브 블록을 가질 수 있다.
- [362] 여기서, 불완전한 서브 블록의 모양은, 현재 블록의 가로 혹은 세로 길이가 각각 기정의된 움직임 정보 보정 수행 블록의 가로(W) 혹은 세로(H) 길이의 배수가 아닌 경우, 불완전한 서브 블록의 모양은 $SW \times SH$ (이때, $SW < W$ 또는 $SH < H$)일 수 있다.
- [363] 일 예로, 불완전한 서브 블록들에 대해서는 움직임 정보 보정 과정을 생략할 수 있다. 즉, 현재 블록의 움직임 정보를 이용하여 불완전한 서브 블록의 움직임 보상을 수행할 수 있다.
- [364] 다른 예로, 불완전한 서브 블록들에 대해서는 움직임 정보 보정 과정을 수행하지 않고, 공간적으로 인접한 $W \times H$ 모양의 완전한 서브 블록의 보정 후 움직임 정보를 공유하여 움직임 보상을 수행할 수 있다. 이때, 현재 블록 내 우측 가장자리에 위치한 불완전한 서브 블록은 바로 좌측에 위치한 완전한 서브 블록의 움직임 정보를 공유할 수 있다. 또는, 현재 블록 내 아래쪽 가장자리에 위치한 불완전한 서브 블록은 바로 상측에 위치한 완전한 서브 블록의 움직임 정보를 공유할 수 있다. 또는, 현재 블록 내 우측 하단 모서리에 위치한 불완전한 서브 블록은 바로 좌측 상단에 위치한 완전한 서브 블록의 움직임 정보를 공유할 수 있다. 즉, 불완전한 서브 블록들의 움직임 정보 보정 전 움직임 정보들은 공간적으로 인접한 완전한 서브 블록의 보정 전 움직임 정보들로 유도될 수 있다. 또한, 불완전한 서브 블록들의 움직임 정보 보정 후 움직임 정보들은 공간적으로 인접한 완전한 서브 블록의 보정 후 움직임 정보들로 유도될 수 있다.
- [365] 한편, 불완전한 서브 블록들의 움직임 정보들을 유도하기 위해 참조하는

공간적으로 인접한 완전한 서브 블록은 보정 전 움직임 정보들과 보정 후 움직임 정보들 유도 시 각각 서로 다를 수 있다.

[366]

[367] 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 참조 영역에 대한 패딩 또는 저복잡도 보간 필터를 이용할 수 있다. 상기 패딩 또는 저복잡도 보간 필터를 사용함으로써 메모리 대역폭 또는 구현 복잡도를 감소시킬 수 있다.

[368] 움직임 정보 보정의 최대 범위가 적어도 한쪽 방향(상, 하, 좌 또는 우)에 대하여 정수 화소 단위로 S (S 는 0이 아닌 양의 정수)인 경우, 움직임 보상 또는 움직임 예측을 위한 최대 참조 영역의 범위가 움직임 정보 보정 전 보다 S 만큼 더 넓어질 수 있다. 따라서, 메모리 대역폭이 증가하거나 캐쉬(cache)의 크기가 커지는 문제가 발생할 수 있다. 따라서, 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 패딩 또는 저복잡도 보간 필터를 사용함으로써 상기 문제를 해결할 수 있다.

[369] 일 예로, 보간 필터에 필요한 참조 범위 내 최외곽 화소값들을 패딩할 수 있다.

[370] 도 10은 본 발명의 일 실시예에 따른 참조 영역을 패딩하는 과정을 나타내는 도면이다.

[371] 도 10을 참조하면, 부호화기/복호화기는 움직임 정보 보정 시 보간 필터에 필요한 참조 범위 외부의 영역을 참조하지 않도록, 보간 필터에 필요한 참조 범위 내의 최외곽 화소값들을 패딩(padding)하여 움직임 예측 또는 움직임 보상 과정을 수행할 수 있다. 그 결과, 움직임 정보를 보정하지 않는 경우와 동일한 메모리 대역폭 또는 캐쉬 크기를 이용할 수 있다.

[372] 다른 예로, 움직임 정보 보정 시 보간 필터의 길이를 조정할 수 있다. 즉, 부호화기/복호화기는 움직임 예측 또는 움직임 보상 과정을 수행하기 위해, 보간 필터의 길이가 상대적으로 짧은 필터를 사용함으로써 움직임 보간에 필요한 참조 영역의 범위를 줄일 수 있다. 예를 들어, 상기 보간 필터는 양선형 보간 필터(bi-linear interpolation filter)를 의미할 수 있다.

[373] 도 11은 본 발명의 일 실시예에 따른 보간 필터의 길이를 조정하는 과정을 나타내는 도면이다.

[374] 도 11을 참조하면, 일반적인 움직임 보상 과정에서 8-tap 보간 필터를 사용하더라도, 움직임 정보를 보정하는 모드에서의 움직임 보상 과정 또는 움직임 예측 과정에서는 저복잡도의 4-tap 혹은 2-tap 보간 필터를 사용할 수 있다. 여기서, 4-tap 보간 필터는 탐색 영역이 +2, -2를 가지는 보간 필터를 의미할 수 있다.

[375] 따라서, 보간에 필요한 참조 영역의 범위를 상하 방향에 대해 4줄 혹은 5줄의 화소 라인 또는 좌우 방향에 대해 4줄 혹은 5줄의 화소 라인 만큼을 줄일 수 있다. 결과적으로, 움직임 정보를 보정하지 않는 경우와 동일한 메모리 대역폭 또는 캐쉬 크기를 이용할 수 있다. 이때, 저복잡도의 보간 필터는 움직임 정보 보정 모드의 움직임 예측 과정에서만 사용되고 움직임 보상 시에는 다른 모드와 동일한 보간 필터가 사용될 수 있다.

[376]

[377] 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 보정 후의 움직임 벡터 또는 보정 중의 후보 움직임 벡터가 부호화기 및/또는 복호화기가 기정의한 최소 움직임 벡터 또는 최대 움직임 벡터의 범위를 벗어날 수 있다고 판단되는 경우, 부호화기 및/또는 복호화기는 후술하는 바와 같은 동작을 수행할 수 있다.

[378] 일 예로, 부호화기/복호화기는 암묵적으로 움직임 정보 보정을 수행하지 않을 수 있다.

[379] 다른 예로, 부호화기/복호화기는 최소 움직임 벡터 또는 최대 움직임 벡터를 벗어나지 않는 움직임 벡터가 유도될 수 있는 탐색 영역 내의 후보 탐색 포인트 또는 움직임 벡터들에 대해서만 보정 후 움직임 정보 후보로 사용할 수 있다.

[380] 또 다른 예로, 부호화기/복호화기는 보정 후 움직임 벡터를 상기 소정의 범위 내에 포함되도록 절삭(clipping)하여 사용할 수 있다.

[381] 또 다른 예로, 부호화기/복호화기는 보정 후 움직임 벡터를 상기 소정의 범위 내에 포함되도록 스케일링(scaling)하여 사용할 수 있다.

[382] 또 다른 예로, 부호화기/복호화기는 최대 움직임 벡터를 초과하는 탐색 포인트의 비용(cost)을 최대값으로 설정하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.

[383] 즉, 부호화기/복호화기는 후보 움직임 벡터들에 대해 동일한 탐색 과정 및 움직임 벡터 유도 과정을 이용하여 새로운 움직임 벡터를 유도할 수 있으며, 탐색 비용을 최소로 하는 움직임 벡터가 보정 후 움직임 벡터로 결정될 수 있다.

[384] 예를 들어, LO와 L1에 대해서 후보 움직임 벡터들의 방향만 상이하고 나머지는 동일한 탐색 과정 및 움직임 유도 과정을 이용하여 새로운 움직임 벡터를 유도할 수 있다.

[385] 이때, 후보 움직임 벡터가 최대 움직임 벡터 또는 최소 움직임 벡터를 벗어나는 경우, 기정의된 최대값(예를 들어, 2의 32승 - 1, 2의 64승 - 1 등)이 상기 후보 움직임 벡터의 탐색 비용으로 설정될 수 있다. 한편, 상기 탐색 비용은 SAD(Sum of Absolute Difference), SSD(Sum of Squared Difference) 등과 같은 비용 평가 수단이 이용될 수 있다.

[386] 예를 들어, SAD를 이용하여 LO 참조 픽처 내 영역에서 후보 움직임 벡터가 나타내는 위치와 L1 참조 픽처 내 영역에서 상기 후보 움직임 벡터와 반대 방향인 벡터가 나타내는 위치에서의 화소값의 차이를 최소로 하는 후보 움직임 벡터를 유도할 수 있다. 이때, 후보 움직임 벡터는 보정 후 움직임 벡터일 수 있다.

[387]

[388] 한편, 후보 움직임 벡터가 최소 움직임 벡터를 벗어나는 것은 후보 움직임 벡터의 x와 y 값 중 적어도 하나가 그에 대응되는 최소 움직임 벡터 x 또는 y 값 미만인 경우를 포함한다.

[389] 또한, 후보 움직임 벡터가 최대 움직임 벡터를 벗어나는 것은 후보 움직임 벡터의 x와 y 값 중 적어도 하나가 그에 대응되는 최대 움직임 벡터 x 또는 y 값을

초과하는 경우를 포함한다.

- [390] 이때, 최대 움직임 벡터 또는 최소 움직임 벡터는 헤더 혹은 파라미터 세트(SPS VUI의 $\log_2_max_mv_length_horizontal$, $\log_2_max_mv_length_vertical$ 등)에서 시그널링되거나, 동일한 범위로 기정의된 값을 이용하여 부호화기/복호화기에서 각각 유도될 수 있다.

[391]

- [392] 도 12a는 본 발명의 일 실시예에 따른 움직임 벡터 후보가 움직임 정보 보정 과정에서 최소 움직임 벡터 범위를 벗어나는 경우의 동작을 설명하기 위한 도면이다.

- [393] 도 12a를 참조하면, 부호화기/복호화기가 정의한 최소 움직임 벡터의 x 또는 y 값이 -32768 이고 보정 전 움직임 벡터가 (5, -32768)인 경우, 움직임 정보 보정 후보 A~H를 이용하여 움직임 정보를 보정할 수 있다. 이때, A, B, C 위치들의 경우, 움직임 정보를 보정한 후의 움직임 벡터 y 의 값이 -32769이 되므로, 상기 최소 움직임 벡터의 y 값보다 작아지게 된다. 따라서, 상술한 바와 같이 A, B, C 위치들을 움직임 보상 후보로 사용하지 않거나 또는 A, B, C에서의 탐색 비용을 기정의된 최대값으로 설정할 수 있다.

[394]

- [395] 현재 블록의 움직임 정보를 보정할 경우, 보정 후의 움직임 벡터 또는 보정 과정에서의 움직임 벡터 후보(또는 움직임 정보 보정 후보)가 MCTS(Motion Constrained Tile Set) 또는 타일 경계를 벗어나거나 상기 경계 내부이더라도 보간 필터를 고려한 참조 영역이 MCTS 또는 타일 경계를 벗어나는 경우, 부호화기 및/또는 복호화기는 후술하는 바와 같은 동작을 수행할 수 있다.

- [396] 일 예로, 부호화기/복호화기는 암묵적으로 움직임 정보 보정을 수행하지 않을 수 있다.

- [397] 다른 예로, 부호화기/복호화기는 해당 후보 탐색 포인트들 혹은 해당 후보 움직임 벡터들을 후보 움직임 벡터로 사용하지 않을 수 있다.

- [398] 또 다른 예로, 부호화기/복호화기는 해당 후보 탐색 포인트들 혹은 해당 후보 움직임 벡터들의 비용(cost)을 최대값으로 설정하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.

- [399] 또 다른 예로, 부호화기/복호화기는 MCTS 혹은 타일 경계에 대하여 픽처의 경계처럼 간주하고, 상기 경계에 위치한 화소들을 패딩하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다. 이때, 부호화기/복호화기는 MCTS 혹은 타일 경계에 대하여 픽처의 경계처럼 간주하고, 상기 경계에 위치한 화소들을 패딩하여 움직임 보상을 수행할 수 있다.

[400]

- [401] 도 12b는 본 발명의 일 실시예에 따른 움직임 벡터 후보가 움직임 정보 보정 과정에서 MCTS에 대한 제한을 벗어나는 경우의 동작을 설명하기 위한 도면이다.

- [402] 부호화기/복호화기가 6-tap 보간 필터를 사용한할 수 있다. MCTS에 대한 제한은 부호화/복호화 과정에서 시간적으로 현재 MCTS에 해당하는 영역만을 참조하도록 제한하는 것을 의미할 수 있다.
- [403] 도 12b를 참조하면, 움직임 정보 보정 전의 움직임 벡터 X의 경우, 부화소($\frac{1}{2}$ 화소) 위치이고 보간 필터링이 필요하다. 이때, 보간 필터링에 사용되는 정수 화소들의 위치들은 모두 현재 MCTS 내에 존재하기 때문에 MCTS에 대한 제한에 위배되지 않는다. 반면, 움직임 벡터 후보 A의 경우, 부화소 위치이고 보간 필터링이 필요하다. 이때, 보간 필터링에 사용되는 정수 화소 a0 내지 a5 중 a2는 다른 MCTS에 존재하는 화소이기 때문에 MCTS에 대한 제한에 위배되게 된다. 움직임 벡터 후보 B 및 C도 A의 경우와 유사하게 MCTS에 대한 제한에 위배될 수 있다. 따라서, 상술한 바와 같이 A, B, C 위치들을 움직임 벡터 후보 혹은 움직임 보정 후보 혹은 움직임 보상 후보로 사용하지 않거나 또는 A, B, C에서의 탐색 비용을 기정의된 최대값으로 설정할 수 있다.
- [404]
- [405] 이하에서는, 현재 블록의 보정 후 움직임 정보를 저장하는 단계에 대해서 후술한다.
- [406] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 현재 블록의 움직임 정보들을 저장할 수 있다.
- [407] 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 현재 블록의 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보 및/또는 보정 후의 움직임 정보가 저장될 수 있다.
- [408] 일 예로, 보정 전의 움직임 정보, 보정 후 움직임 정보 및/또는 보정 후 움직임 정보임을 인지할 수 있는 플래그나 모드 정보 중 적어도 하나가 저장될 수 있다. 예를 들어, 라인 버퍼, 내부 메모리 및/또는 외부 메모리에 저장될 수 있다.
- [409] 다른 예로, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보와 보정 후 움직임 정보임을 인지할 수 있는 플래그나 모드 정보가 저장될 수 있다.
- [410] 한편, 라인 버퍼 및/또는 외부 메모리에 저장하는 것은 메모리 대역폭을 소모하는 것이기 때문에 보정 후 움직임 정보만 라인 버퍼 및/또는 외부 메모리에 저장하여 대역폭 소모를 줄일 수 있다.
- [411] 또 다른 예로, 현재 블록 및/또는 주변 블록의 보정 전의 움직임 정보 및 보정 전의 움직임 정보와 보정 후의 움직임 정보간의 차분 정보가 저장될 수 있다.
- [412] 또 다른 예로, 현재 블록 및/또는 주변 블록의 보정 후의 움직임 정보 및 보정 후의 움직임 정보와 보정 전의 움직임 정보간의 차분 정보가 저장될 수 있다.
- [413] 또 다른 예로, 현재 블록의 보정 후 움직임 정보가 저장될 경우, 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 주변 블록은 부호화/복호화 과정에서 상기 저장된 보정 후 움직임 정보를 이용할 수 있다.
- [414]
- [415] 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 보정 전의 움직임 정보와 보정 후 움직임 정보가 사용되는 용도에 따라 각각 다른 메모리 또는 변수들에

저장될 수 있다.

- [416] 일 예로, 현재 블록의 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보는 현재 블록 이후 블록의 공간적 움직임 예측 과정 및/또는 현재 블록에 대한 디블록킹 과정에서 사용될 수 있다.
- [417] 다른 예로, 현재 블록의 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보는 현재 블록에 대한 움직임 보상 과정 및/또는 현재 픽처 이후에 부호화/복호화되는 픽처의 임의의 블록에 대한 시간적 움직임 정보 예측 과정에서 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보를 유도할 때 사용될 수 있다.
- [418] 일 예로, 현재 블록의 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보는 현재 블록 이후 블록의 공간적 움직임 예측 과정에서 사용될 수 있다.
- [419] 다른 예로, 현재 블록의 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보는 현재 블록에 대한 디블록킹 과정 및/또는 현재 블록에 대한 움직임 보상 과정 및/또는 현재 픽처 이후에 부호화/복호화되는 픽처의 임의의 블록에 대한 시간적 움직임 정보 예측 과정에서 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보를 유도할 때 사용될 수 있다.
- [420] 또 다른 예로, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보는 내부 메모리에 저장되어 사용될 수 있다. 반면, 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보는 외부 메모리 및/또는 라인 버퍼에 저장되어 사용될 수 있다.
- [421] 또 다른 예로, 현재 블록의 보정 후 움직임 정보를 저장할 경우, 소정의 단위 내에 포함된 블록들이 모두 부호화/복호화 완료된 경우에 상기 보정 후 움직임 정보를 라인 버퍼 혹은 내부 메모리 및 외부 메모리에 저장할 수 있다.
- [422] 이때, 소정의 단위 내에 포함된 블록들의 움직임 정보 예측 과정에서 사용되는 내부 메모리에 보정 전의 움직임 정보가 저장되었더라도 보정 후 움직임 정보로 갱신될 수 있다. 또한, 소정의 조건에 따라 보정 전의 움직임 정보를 보정 후 움직임 정보로 갱신하지 않을 수 있다. 예를 들어, 보정 후 움직임 정보가 기설정된 임계 범위 이상일 경우 갱신 과정을 수행하지 않을 수 있다.
- [423]
- [424] 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 현재 블록이 기정의된 움직임 정보 보정 수행 블록 크기보다 크면, 현재 블록을 서브 블록들로 분할하여 움직임 정보 보정을 수행할 수 있다.
- [425] 일 예로, 하나의 현재 블록에 대하여 적어도 하나 이상의 보정 후 움직임 정보들이 유도될 수 있다. 상기 적어도 하나 이상의 보정 후 움직임 정보는 시간적 움직임 벡터 메모리에 저장될 수 있다. 또한, 상기 저장된 보정 후 움직임 정보는 현재 픽처 이후에 부호화/복호화되는 픽처의 임의의 블록에 대한 시간적 움직임 정보 예측 과정에서 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보를 유도할 때 사용될 수 있다.
- [426] 일 예로, 하나의 현재 블록에 대하여 분할된 서브 블록들 중 적어도 하나 이상의 보정 후 움직임 정보들이 유도될 수 있다. 상기 분할된 서브 블록들 중 적어도 하나 이상의 보정 후 움직임 정보는 시간적 움직임 벡터 메모리에 저장될 수

있다. 또한, 상기 저장된 보정 후 움직임 정보는 현재 픽처 이후에 부호화/복호화되는 픽처의 임의의 블록에 대한 시간적 움직임 정보 예측 과정에서 적어도 하나 이상의 후보 움직임 정보를 유도할 때 사용될 수 있다.

[427]

[428] 현재 블록의 움직임 정보를 보정하는 모드인 경우, 주변 블록의 위치에 따라 사용되는 움직임 정보가 다를 수 있다.

[429] 일 예로, 움직임 정보 보정 전의 움직임 정보는 내부 메모리에 저장될 수 있다. 또한, 움직임 정보 보정 후의 움직임 정보는 외부 메모리 및/또는 라인 버퍼에 저장될 수 있다.

[430] 다른 예로, 도 9b의 예에서, 현재 블록 C의 움직임 예측할 경우, 상단 주변 블록의 움직임 정보는 보정 후의 움직임 정보가 사용되고, 좌측 주변 블록의 움직임 정보는 보정 전의 움직임 정보가 사용될 수 있다.

[431] 또 다른 예로, 도 9b의 예에서, 현재 블록 C의 움직임 예측할 경우, 상단 주변 블록의 움직임 정보는 보정 전의 움직임 정보가 사용되고, 좌측 주변 블록의 움직임 정보는 보정 후의 움직임 정보가 사용될 수 있다.

[432] 또 다른 예로, 현재 블록의 움직임 예측 시, 일부 주변 블록의 움직임 정보로서 보정 전/후의 움직임 정보가 사용된 경우, 나머지 다른 일부 주변 블록의 움직임 정보는 보정 후/전의 움직임 정보가 각각 사용될 수 있다. 일 예로, 도 9b의 예에서, 현재 블록 C의 움직임 예측 시, 상단 주변 블록의 움직임 정보로서 보정 후의 움직임 정보가 사용된 경우, 좌측 주변 블록의 움직임 정보는 상단 블록과 달리 보정 전의 움직임 정보가 사용될 수 있다.

[433] 한편, 특정 블록이 CTU, 픽처, 서브픽처, 슬라이스, 타일, 브릭 등의 경계에 인접한 경우, 특정 블록의 보정 후 움직임 정보가 저장될 수 있다. 또한, 상기 저장된 보정 후 움직임 정보는 현재 블록 이후에 부호화/복호화되는 주변 블록의 부호화/복호화 과정에서 사용할 수 있다.

[434]

[435] 본 개시의 부호화기는 다양한 CU 크기에 대하여 어떤 CU 크기가 유효-왜곡 측면에서 최적인지를 결정할 수 있다. 또한, 본 개시의 부호화기는 각 CU에 대해 다양한 예측 모드(화면 내 예측, 화면 간 예측, 머지/스킵 등) 중 어떤 모드가 유효-왜곡 측면에서 최적인지를 결정할 수 있다.

[436] 일반적으로 하드웨어 부호화기는 각 CU 크기를 담당하는 독립된 하드웨어 블록들로 구현될 수 있으며, 처리율을 높이기 위해 모드 결정 과정 및 부호화 과정을 파이프라인 형태로 구현할 수 있다. 이때, 화면 간 예측은 주변 블록의 모드 결정 과정 및 부호화 과정이 완료되지 않아도 움직임 예측 및 움직임 보상 과정을 수행할 수 있다, 반면, 머지 모드는 주변 블록의 움직임 정보를 그대로 사용할 수 있기 때문에 주변 블록의 모드 결정 과정이 완료되어야 현재 블록의 머지 모드 부호화 및 움직임 보상 과정을 수행할 수 있다. 따라서, 현재 블록은 주변 블록의 모드 결정 과정이 완료되는 것을 기다림으로 인해 지연(latency)이

발생할 수 있고 처리율이 감소하는 문제가 발생할 수 있다.

- [437] 본 발명에 따르면, 모드 결정 과정이 진행 중이라고 판단할 수 있는 주변 블록의 경우, 상기 주변 블록의 움직임 정보를 사용하지 않거나 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보로 대체함으로써 지연 발생 및 처리율 감소 등의 문제를 해결할 수 있다.
- [438]
- [439] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법은 머지 모드뿐만 아니라 주변 블록의 움직임 정보를 사용하는 화면 간 예측, 어파인 모드 (affine mode), OBMC 등에서도 사용될 수 있다. 또한, 서브블록 단위의 움직임 정보를 이용하는 방법에도 사용될 수 있다.
- [440] 도 13a 내지 도 13c는 본 발명의 일 실시예에 따른 현재 블록의 부호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [441] 도 13a 내지 도 13c의 예에서, CTU의 크기는 128x128이고, CU의 크기는 세 가지 크기 후보(CU 64x64, CU 32x32, CU 16x16)를 가지며, 현재 블록 C2를 부호화한다고 하자.
- [442] 도 13a 및 13b를 참조하면, 부호화 하려는 현재 블록 C2는 2번째 CTU 내 1번째 64x64 영역 내에 위치함을 확인할 수 있다.
- [443] 도 13c를 참조하면, 각 CU 크기 후보들에 대한 처리 순서 및 부호화 진행 상태가 도시되어 있다. 현재 블록은 부호화/복호화 순서상 이전 블록의 부호화가 완료되어야 모드 결정 과정이 시작될 수 있다. 이때, 부호화가 완료된다는 것은 다양한 모드에 대한 모드 결정이 완료되어 최종 움직임 벡터 및 복원된 화소 정보가 유도되어 내부 메모리에 해당 정보들이 저장되는 것을 의미할 수 있다. 한편, 본 개시의 부호화기는 처리율을 높이기 위해 모드 결정 과정 및 부호화 과정을 파이프라인 형태로 구현할 수 있으며, 처리율 향상을 위해서는 임의의 블록에 대한 부호화가 완료되기 전에 부호화/복호화 순서상 다음 블록의 모드 결정 과정을 진행할 필요가 있다. 이때, 주변 블록의 화소들을 참조하는 화면 내 예측 모드는 주변 블록의 부호화가 완료되어야 진행될 수 있지만, 화면 간 예측 모드, 머지/스킵 모드, 어파인 모드, OBMC 모드 등은 부호화가 완료된 주변 블록의 움직임 정보만을 이용하여 부호화를 수행할 수 있다.
- [444] 일 예로, 현재 블록 C2의 부호화가 시작될 경우, 부호화가 완료된 주변 블록 A 및/또는 D의 움직임 정보만을 이용하여 움직임 정보 예측을 함으로써 화면 간 예측 모드, 머지/스킵 모드, 어파인 모드, OBMC 모드 등에 대한 부호화를 진행할 수 있다. 따라서, 이때, 움직임 정보 예측 모드에 사용되는 주변 블록에 대한 부호화 완료 여부 판단이 필요하다.
- [445]
- [446] 도 13c를 참조하면, 각 CU 크기 후보들에 대한 처리 순서 및 부호화 진행 상태가 도시되어 있다.
- [447] 도 13c를 참조하면, CU 64x64 하드웨어 블록은 C0, CU 32x32 하드웨어 블록은

C1, CU 16x16 하드웨어 블록은 C2가 각각 현재 부호화 대상 블록이며, 상기 블록에 대한 움직임 정보 예측이 수행될 수 있다.

[448] 이때, 블록 C0의 움직임 정보 예측을 수행할 경우, 부호화/복호화 순서상 이전 블록인 블록 E의 움직임 정보 사용이 불가능할 수 있다. 또한, 블록 C1의 움직임 정보 예측을 수행할 경우, 블록 F의 움직임 정보 사용이 불가능할 수 있다. 또한, 블록 C2의 움직임 정보 예측을 수행할 경우, 블록 B의 움직임 정보 사용이 불가능할 수 있다.

[449] 또한, 각 하드웨어 블록들(CU 64x64, CU 32x32, CU 16x16)은 동시에 부호화를 진행할 수 있기 때문에, 블록 C2는 추가적으로 블록 E와 블록 FDP 포함된 영역의 움직임 정보 사용이 불가능할 수 있다. 또한 블록 C1은 추가적으로 블록 E가 포함된 영역의 움직임 정보 사용이 불가능 할 수 있다. 종합하면, 블록 C2의 움직임 정보 예측을 수행 경우, 주변 블록 B, E, F의 움직임 정보 사용이 불가능할 수 있다.

[450] 따라서, 부호화기 측면에서 볼때, 현재 블록의 참조 영역들 중에서 부호화가 진행 중일 수 있는 영역을 제외하고 나머지 부호화가 완료된 영역에 포함된 주변 블록들의 움직임 정보들을 이용하여 움직임 정보 예측을 수행하는 것이 압축 효율 측면에서 유리할 수 있다. 하지만, 머지 후보 리스트를 생성하는 예와 같이, 기정의된 위치의 주변 블록의 움직임 정보가 유효한지(즉, 화면 내 예측이 아닌지) 혹은 리스트에 추가된 움직임 정보와 동일한지를 판단하는 과정이 있는 경우, 부호화기/복호화기는 서로 동일한 머지 후보 리스트를 생성하기 위해 주변 블록의 예측 모드 및/또는 움직임 정보가 있어야 한다.

[451] 본 개시의 부호화기/복호화기는 주변 블록이 모두 부호화가 완료되기 전에 현재 블록을 부호화/복호화를 함으로써 처리율 증대 및 압축 효율의 손실을 최소화할 수 있다. 일 예로, 부호화기 측면에서 부호화 진행 중인 주변 블록을 알아내는 방법 및/또는 해당 주변 블록을 머지 후보 리스트 생성 과정에서 제외하는 과정이 본 개시의 복호화기에도 동일하게 적용될 수 있다. 다른 예로, 본 개시의 부호화기/복호화기는 상기 제외된 후보 움직임 정보를 대체하여 다른 주변 블록의 움직임 정보를 사용하거나 부호화기/복호화기에서 기정의된 방법으로 생성된 움직임 정보를 사용할 수 있다.

[452]

[453] 도 14는 본 발명의 일 실시예에 따른 머지 후보 리스트를 생성하는 과정을 설명하기 위한 흐름도이다.

[454] 공간적 머지 후보 유도 단계에서, 부호화기/복호화기는 기정의된 주변 블록의 위치들이 부호화/복호화된 영역에 포함되어 있는지를 확인할 수 있다. 또한, 가상 인코딩 영역을 알아내고 해당 영역 및/또는 블록을 머지 후보 리스트 생성 과정에서 제외할 수 있다. 여기서, 가상 인코딩 영역은 부호화 진행 중인 주변 블록 및 영역을 의미할 수 있다.

[455]

- [456] 도 15a 내지 도 15c는 본 발명의 일 실시예에 따라 생성된 머지 후보 리스트를 나타내는 도면이다.
- [457] 도 15a 내지 도 15c의 예에서, 현재 블록 C2에 대한 머지 후보 리스트는 최대 5개의 머지 후보를 가질 수 있다. 또한, 머지 후보 리스트 생성 시, 주변 블록 A, B, D, E가 이용될 수 있고, A, B, D, E의 순서로 머지 후보 리스트에 추가될 수 있다.
- [458] 도 15a는 주변 블록이 가상 인코딩 영역에 포함되는지 여부를 판단하지 않고 모두 부호화/복호화가 완료되었다고 가정하여 머지 후보 리스트를 생성한 예이다.
- [459] 도 15b는 주변 블록이 가상 인코딩 영역에 포함되는지 여부를 판단하고, 상기 판단에 따라 가상 인코딩 영역에 포함되는 블록은 제외하여 머지 후보 리스트를 생성한 예이다. 이때, 주변 블록 B 및 E는 도 13a 내지 도 13c에서 상술한 바와 같이 부호화 진행 중일 수 있기 때문에 머지 후보 리스트에서 제외되고, 대신 추가적인 움직임 정보가 머지 후보 색인 3번 및 4번에 추가될 수 있다.
- [460] 도 15c는 주변 블록이 가상 인코딩 영역에 포함되는지 여부를 판단하고, 상기 판단에 따라 가상 인코딩 영역에 포함되는 블록은 제외하여 머지 후보 리스트를 생성한 다른 예이다. 도 15b와 비교하여, 머지 후보 리스트에서 제외되는 주변 블록 B 및 E를 대신하여 B 및 E에 각각 인접한 부호화/복호화가 완료된 위치의 움직임 정보 B' 및 E'가 머지 후보 리스트에 추가될 수 있다.
- [461] 한편, 추가적인 움직임 정보 및/또는 부호화/복호화가 완료된 위치의 움직임 정보가 머지 후보 리스트에 추가되는 순서는 도 15b 또는 15c의 예와 상이할 수 있다.
- [462]
- [463] 움직임 정보 예측 시, 참조하려는 주변 블록의 위치가 부호화/복호화 순서상 바로 이전 영역(즉, 가상 인코딩 영역)들에 포함되는 경우, 해당 주변 블록의 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 정보 예측에 사용하지 않거나 기정의된 고정된 움직임 정보로 대체할 수 있다. 이때, 가상 인코딩 영역은 부호화기에서 사용되었다고 추정되는 모든 블록 크기 중, 현재 블록의 크기 이상의 크기를 갖는 블록일 수 있다. 또는, 상기 가상 인코딩 영역은 부호화기/복호화기가 기정의한 파이프라인 버퍼 크기를 의미할 수 있다.
- [464] 움직임 정보 예측 시, 참조하려는 주변 블록의 위치가 현재 블록이 위치한 가상 인코딩 영역에 포함되는 경우(즉, 동일한 가상 인코딩 영역의 그리드(grid)내에 존재하는 경우), 해당 주변 블록의 움직임 정보를 현재 블록의 움직임 정보 예측에 사용하지 않거나 기정의된 고정된 움직임 정보로 대체할 수 있다.
- [465] 복호화기는 부호화기에서 실제로 사용된 모든 후보 블록의 크기들을 정확히 알 수 없더라도, 부호화기/복호화기가 기정의한 최소 블록 크기와 최대 블록 크기(또는 최대 변환 크기) 및 상기 최소 블록 크기와 최대 블록 크기 사이에 포함되는 모든 블록 크기들을 부호화기가 사용하였다고 간주하여 가상 인코딩 영역들을 유도할 수 있다. 또는, 부호화기는 최소 블록 크기, 최대 블록 크기 또는

모든 블록 크기를 헤더(SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 헤더 등) 혹은 파라미터 세트에서 시그널링할 수 있고, 복호화기는 상기 시그널링된 정보를 이용하여 부호화기에서 사용된 최소 블록 크기, 최대 블록 크기 또는 모든 블록 크기를 유도할 수 있다.

[466]

[467] 도 16은 본 발명의 일 실시예에 따른 부호화기에서 다양한 크기의 블록에 대한 움직임 정보 예측 시, 이용할 수 없는 주변 블록의 위치를 나타내는 도면이다.

[468] 도 16의 예에서, CTU의 크기는 128x128이고, 부호화 후보 블록은 64x64 블록, 32x32 블록, 32x32 영역을 4개의 16x16으로 분할한 QUAD 32 블록, 32x32 영역을 2개의 16x32 블록으로 분할한 VERT_BI 32 블록, 32x32 영역을 2개의 32x16 블록으로 분할한 HOR_BI 32 블록, 32x32 영역을 2개의 8x32 블록과 1개의 16x32 블록으로 분할한 TRI_VERT 32 블록, 32x32 영역을 2개의 32x8 블록과 1개의 32x16 블록으로 분할한 TRI_HOR 32 블록들을 포함할 수 있다.

[469] 움직임 정보 예측 과정에서 가상 인코딩 영역에 포함된 주변 블록의 움직임 정보를 제외하거나 또는 다른 정보로 대체함으로써 처리율을 향상시킬 수 있다.

[470] 도 16의 예에서, 블록 혹은 영역이 움직임 정보 예측 시, 사용하지 않는 블록 혹은 영역을 화살표를 이용하여 나타낼 수 있다.

[471] 일 예로, 3번째 64x64 블록에 대한 움직임 정보 예측 시, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 64x64 영역(즉, 2번째 64x64 영역) 내 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다.

[472] 다른 예로, 3번째 64x64 영역 내, 4번째 32x32 영역의 후보 블록인 SINGLE 32 블록에 대한 움직임 정보 예측 시, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 32x32 영역(즉, 3번째 64x64 영역 내, 3번째 32x32 영역)에 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다. 또한, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 64x64 영역(즉, 2번째 64x64 영역)에 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다.

[473] 또 다른 예로, 4번째 64x64 영역 내, 2번째 32x32 영역의 후보 블록인 VERT_BI 32의 1번 블록(16x32)에 대한 움직임 정보 예측 시, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 16x32 영역(즉, 바로 이전 0번 블록)에 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다. 또한, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 32x32 영역(즉, 4번째 64x64 영역 내, 1번째 32x32 영역)에 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다. 또한, 부호화/복호화 순서상 바로 이전 64x64 영역(즉, 3번째 64x64 영역)에 포함된 움직임 정보는 사용하지 않을 수 있다.

[474] 임의의 영역이 다수의 블록들로 분할되는 경우, 임의의 영역내 모든 블록들이 동시에 부호화 진행 중이라고 가정하여 임의의 영역 내에 존재하는 움직임 정보를 사용하지 않거나 부호화기/복호화기에서 기정의된 고정된 움직임 정보를 사용할 수 있다.

[475] 일 예로, TRI_VERT 32 분할의 경우, 32x32 영역 내 2번 블록은 1번뿐만 아니라 0번의 블록의 움직임 정보를 사용하지 않을 수 있다.

- [476] 다른 예로, TRI_HOR 32 분할의 경우, 32x32 영역 내 2번 블록은 1번뿐만 아니라 0번의 움직임 정보를 사용하지 않을 수 있다.
- [477]
- [478] 본 개시의 부호화기는 적어도 하나 이상의 블록 크기에 대해서는 가상 인코딩 영역으로 지정하지 않거나 또는 적어도 하나 이상의 블록 크기에 대해서 가상 인코딩 영역으로 지정할 수 있다. 이때, 부호화기는 가상 인코딩 영역으로 지정하거나 또는 지정하지 않은 블록 크기에 대한 정보를 헤더(SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 헤더 등) 혹은 파라미터 세트에서 시그널링할 수 있고, 복호화기는 상기 시그널링된 정보를 이용하여 부호화기에서 지정된 가상 인코딩 영역을 유도할 수 있다.
- [479] 도 17a 및 도 17b는 본 발명의 일 실시예에 따른 가상 인코딩 영역을 지정하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [480] 일 예로, 도 17a의 예에서, 16x16 크기의 현재 블록 C는 부호화/복호화 순서상 이전 영역들(16x16, 32x32, 64x64)에 포함된 주변 블록 B, F, E의 움직임 정보를 사용하지 않을 수 있다.
- [481] 이때, 64x64 블록 크기를 가상 인코딩 영역으로 지정하지 않을 경우, 도 17b의 예와 같이, 주변 블록 E에 포함된 움직임 정보는 사용할 수 있다.
- [482] 다른 예로, 도 17a에서 16x16 및 64x64 블록 크기를 가상 인코딩 영역으로 지정하지 않을 경우, 16x16 크기의 현재 블록 C는 주변 블록 B, E에 포함된 움직임 정보는 사용할 수 있다.
- [483]
- [484] 영상의 부호화/복호화에 있어서, 화면 내 예측은 부호화/복호화가 완료된 주변 블록의 화소들을 이용하여 현재 블록의 화소들을 예측할 수 있다. 따라서, 여러 블록을 동시에 부호화/복호화 하기가 불가능하며 파이프라인 형태로 구현한 경우에도 처리율을 향상시키기 어렵다.
- [485] 본 개시의 영상 부호화/복호화 방법 및 장치는 화면 내 예측 모드에 대한 부호화/복호화 시, 부호화/복호화가 완료된 주변 블록 화소를 대신하여 가상의 참조 화소를 생성함으로써 임의의 단위 내 여러 블록에 대해 동시에 부호화/복호화를 가능하게 할 수 있다.
- [486]
- [487] 도 18은 본 발명의 일 실시예에 따른 2개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 이용하여 부호화/복호화를 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다. 여기서, 부블록은 서브블록(subblock)을 의미할 수 있다.
- [488] 화면 내 예측은 일반적으로 1번 부블록의 부호화/복호화가 완료되어야 2번 부블록의 부호화/복호화가 수행될 수 있다. 하지만, 본 발명에 따르면, 엔트로피 부호화/복호화를 수행할 경우(엔트로피 부호화/복호화 수행 단계), 2개의 부블록에 대해 동시에 부호화/복호화가 시작될 수 있다. 이때, 병렬 예측 단위 내 하나 이상의 부블록에 대해 예측 모드 및/또는 변환 계수 정보 등이

부호화/복호화되며, 상기 부호화/복호화는 하나 이상의 부블록에 대해 동시에 진행될 수 있다.

[489] 참조 화소 생성 단계에서는, 화면 내 예측에 사용될 부호화/복호화가 완료된 주변 화소들을 로드하여 필터링 등의 과정을 거쳐 최종 참조 화소들을 생성할 수 있다. 이때, 주변 블록이 동일한 병렬 단위 내에 존재하는 경우, 복원된 참조 화소 대신 가상의 참조 화소를 생성할 수 있다. 또는, 병렬 예측 단위로 참조 화소들을 생성하여 각 부블록들이 병렬 예측 단위로 생성된 참조 화소들을 공유할 수 있다.

[490] 화면 내 예측 수행 단계에서는, 복원된 참조 화소들 또는 가상의 참조 화소들을 이용하여 현재 블록에 대한 화면 내 예측을 수행할 수 있다.

[491] 역양자화 및 역변환 수행 단계에서는, 참조 화소 생성 단계, 화면 내 예측 수행 단계와 함께 동시에 진행될 수 있다.

[492] 복원된 블록 생성 단계에서는, 복원된 잔여 신호와 화면 내 예측 신호를 더하여 복원된 블록을 생성할 수 있다. 그리고, 1번/2번 부블록에 대한 부호화/복호화를 종료할 수 있다.

[493]

[494] 도 19는 본 발명의 일 실시예에 따른 3개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[495] 도 19의 예에서, 각 부블록의 화면 내 예측은 복원된 참조 화소 및/또는 가상의 참조 화소를 이용할 수 있다. 점선 영역은 병렬 예측 단위를 나타낸다. 화면 내 예측에 사용되는 예측 방향은 화살표를 이용하여 나타낼 수 있다.

[496] 1번 부블록의 경우, 주변 블록이 모두 부호화/복호화가 완료되었기 때문에 복원된 참조 화소를 이용하여 화면 내 예측을 수행할 수 있다. 1번 블록에 대한 화면 내 예측 모드는 대각 모드이다.

[497] 2번 부블록의 경우, 좌측 1번 부블록의 부호화/복호화와 동시에 부호화/복호화가 진행될 수 있고, 1번 부블록의 화면 내 예측 모드를 이용하여 1번 부블록 내의 가상의 참조 화소들을 생성할 수 있다. 따라서, 2번 부블록은 상단의 복원된 참조 화소들 및/또는 좌측의 가상 참조 화소들을 이용하여 화면 내 예측을 수행할 수 있다.

[498] 3번 부블록의 경우, 1번 부블록 및/또는 2번 부블록의 부호화/복호화와 동시에 부호화/복호화가 진행될 수 있고, 2번 부블록의 화면 내 예측 모드인 수평 모드를 이용하여 2번 부블록 내의 가상의 참조 화소들을 생성할 수 있다. 따라서, 3번 부블록은 상단의 복원된 참조 화소들 및/또는 좌측의 가상 참조 화소들을 이용하여 화면 내 예측을 수행할 수 있다.

[499]

[500] 도 20은 본 발명의 다른 실시예에 따른 3개의 부블록이 포함된 병렬 예측 단위에 대해 화면 내 예측을 수행하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[501] 도 20의 예에서, 각 부블록의 화면 내 예측은 복원된 참조 화소 및/또는 가상의

- 참조 화소를 이용할 수 있다. 점선 영역은 병렬 예측 단위를 나타낸다. 화면 내 예측에 사용되는 예측 방향은 화살표를 이용하여 나타낼 수 있다.
- [502] 1번 부블록 및 3번 부블록은 화면 간 예측을 수행하고, 2번 부블록은 화면 내 예측을 수행한다.
- [503] 1번 부블록의 경우, 화면 간 예측 모드를 이용하기 때문에 주변 블록의 화소를 이용하지 않고 부호화/복호화를 수행할 수 있다.
- [504] 2번 부블록의 경우, 좌측 1번 부블록의 부호화/복호화와 동시에 부호화/복호화가 진행될 수 있고, 1번 부블록의 화면 간 예측 모드를 이용하여 1번 부블록 내의 가상의 참조 화소들을 생성할 수 있다. 따라서, 2번 부블록은 상단의 복원된 참조 화소들 및/또는 좌측의 가상 참조 화소들을 이용하여 화면 내 예측을 수행할 수 있다.
- [505] 3번 부블록의 경우, 1번 부블록 및/또는 2번 부블록의 부호화/복호화와 동시에 부호화/복호화가 진행될 수 있고, 화면 간 예측 모드를 이용하기 때문에 주변 블록의 화소를 이용하지 않고 부호화/복호화를 수행할 수 있다.
- [506]
- [507] 임의의 병렬 예측 단위는 부호화기/복호화기에서 기정의된 단위로 사용되거나, 헤더(SPS, PPS 등) 혹은 파라미터 세트를 통해 시그널링됨으로써 부호화기/복호화기에서 동일한 병렬 예측 단위를 사용할 수 있다. 또는, 부호화기/복호화기에 기정의된 혹은 헤더 혹은 파라미터 세트를 통해 시그널링되는 최소 정사각형 블록 크기를 병렬 예측 단위로 사용할 수 있다. 또는, 쿼드트리(quad tree), 이진트리(binary tree), 3분할트리(ternary tree)를 사용하는 블록 분할 방법이 사용되는 경우, 이진트리 및 3분할트리 분할 시의 부모 노드에 대한 블록 크기를 병렬 예측 단위로 사용할 수 있다.
- [508]
- [509] 본 개시의 병렬 예측 방법을 사용할지 여부는 프로파일에 정의되거나 헤더(SPS, PPS 등) 혹은 파라미터 세트를 통해 시그널링될 수 있다.
- [510] 가상 참조 화소를 생성할 경우, 주변 블록의 예측 신호만 이용하여 생성하지 않고 인접한 복원된 참조 화소를 고려하여 상기 예측 신호와 복원된 참조 화소 간에 필터링(로우 패스 필터 등)을 수행함으로써 좀 더 정확한 참조 화소를 생성할 수 있다.
- [511] 병렬 예측 방법을 사용할 경우, 가상 참조 화소를 이용하여 화면 내 예측을 수행하는 경우 다수의 화면 내 예측을 사용하더라도 예측 정확도면에서 큰 차이가 없을 수 있기 때문에, 화면 내 예측 모드의 수를 제한함으로써 화면 내 예측 모드를 표현하는데 필요한 비트량을 줄일 수 있다.
- [512]
- [513] 도 21은 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 복호화 방법을 나타내는 흐름도이다.
- [514] 복호화기는 비트스트림으로부터 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화할 수 있다(S2101).

- [515] 여기서, 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header), 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 될 수 있다.
- [516] 복호화기는 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득할 수 있다(S2102).
- [517] 여기서, 상기 제1 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보일 수 있다. 또한, 상기 제2 움직임 정보는 상기 제1 움직임 정보를 보정함으로써 획득되는 정보일 수 있다.
- [518] 한편, 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록이 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [519] 한편, 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록의 가로 길이 및 세로 길이 중 적어도 하나가 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득될 수 있다.
- [520] 이때, 소정의 블록 크기는 16일 수 있다.
- [521] 한편, 상기 분할된 서브 블록의 초기 움직임 정보는 현재 블록의 초기 움직임 정보로 대체할 수 있다.
- [522] 한편, 제2 움직임 정보는 현재 블록에 대한 LO 참조 픽처 내 영역에서의 후보 움직임 벡터가 나타내는 화소값 및 현재 블록에 대한 L1 참조 픽처 내 영역에서의 상기 후보 움직임 벡터와 방향이 반대인 벡터가 나타내는 화소값을 이용하여 획득될 수 있다.
- [523] 한편, 현재 블록의 제1 움직임 정보는 현재 블록의 주변 블록의 공간적 움직임 벡터 예측 및 디블로킹 필터링의 경계 강도 결정 중 적어도 하나를 수행하는데 이용될 수 있다.
- [524] 한편, 현재 블록의 제2 움직임 정보는 현재 블록에 대한 주변 블록의 쿨 블록의 움직임 정보를 예측하는데 이용될 수 있다.
- [525] 복호화기는 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 현재 블록 및 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원할 수 있다(S2103).
- [526]
- [527] 도 22는 본 발명의 일 실시예에 따른 영상 부호화 방법을 나타내는 흐름도이다.
- [528] 부호화기는 움직임 정보 보정을 수행할지 여부를 결정할 수 있다(S2201).
- [529] 부호화기는 상기 결정에 기초하여 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 부호화할 수 있다(S2202).

- [530] 여기서, 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더 인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header), 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 될 수 있다.
- [531]
- [532] 한편, 본 발명에 따르면, 영상 복호화 방법에 사용되는 영상 데이터를 저장하는 컴퓨터 판독가능한 비일시적 기록매체에 있어서, 상기 영상 데이터는 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 포함하고, 상기 영상 복호화 방법에서, 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하는데 이용되고, 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나는 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는데 이용될 수 있다.
- [533]
- [534] 상기의 실시예들은 부호화기 및 복호화기에서 같은 방법으로 수행될 수 있다.
- [535] 상기 실시예들 중 적어도 하나 혹은 적어도 하나의 조합을 이용해서 영상을 부호화/복호화할 수 있다.
- [536] 상기 실시예를 적용하는 순서는 부호화기와 복호화기에서 상이할 수 있고, 상기 실시예를 적용하는 순서는 부호화기와 복호화기에서 동일할 수 있다.
- [537] 휘도 및 색차 신호 각각에 대하여 상기 실시예를 수행할 수 있고, 휘도 및 색차 신호에 대한 상기 실시예를 동일하게 수행할 수 있다.
- [538] 본 발명의 상기 실시예들이 적용되는 블록의 형태는 정방형(square) 형태 혹은 비정방형(non-square) 형태를 가질 수 있다.
- [539] 본 발명의 상기 실시예들은 부호화 블록, 예측 블록, 변환 블록, 블록, 현재 블록, 부호화 유닛, 예측 유닛, 변환 유닛, 유닛, 현재 유닛 중 적어도 하나의 크기에 따라 적용될 수 있다. 여기서의 크기는 상기 실시예들이 적용되기 위해 최소 크기 및/또는 최대 크기로 정의될 수도 있고, 상기 실시예가 적용되는 고정 크기로 정의될 수도 있다. 또한, 상기 실시예들은 제1 크기에서는 제1의 실시예가 적용될 수도 있고, 제2 크기에서는 제2의 실시예가 적용될 수도 있다. 즉, 상기 실시예들은 크기에 따라 복합적으로 적용될 수 있다. 또한, 본 발명의 상기 실시예들은 최소 크기 이상 및 최대 크기 이하일 경우에만 적용될 수도 있다. 즉, 상기 실시예들을 블록 크기가 일정한 범위 내에 포함될 경우에만 적용될 수도 있다.
- [540] 예를 들어, 현재 블록의 크기가 8x8 이상일 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 예를 들어, 현재 블록의 크기가 4x4일 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 예를 들어, 현재 블록의 크기가 16x16 이하일 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 예를 들어, 현재 블록의 크기가 16x16 이상이고 64x64 이하일

경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다.

- [541] 본 발명의 상기 실시예들은 시간적 계층(temporal layer)에 따라 적용될 수 있다. 상기 실시예들이 적용 가능한 시간적 계층을 식별하기 위해 별도의 식별자(identifier)가 시그널링되고, 해당 식별자에 의해 특정된 시간적 계층에 대해서 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 여기서의 식별자는 상기 실시예가 적용 가능한 최하위 계층 및/또는 최상위 계층으로 정의될 수도 있고, 상기 실시예가 적용되는 특정 계층을 지시하는 것으로 정의될 수도 있다. 또한, 상기 실시예가 적용되는 고정된 시간적 계층이 정의될 수도 있다.
- [542] 예를 들어, 현재 영상의 시간적 계층이 최하위 계층일 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 예를 들어, 현재 영상의 시간적 계층 식별자가 1 이상인 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다. 예를 들어, 현재 영상의 시간적 계층이 최상위 계층일 경우에만 상기 실시예들이 적용될 수 있다.
- [543] 본 발명의 상기 실시예들이 적용되는 슬라이스 종류(slice type) 혹은 타일 그룹 종류가 정의되고, 해당 슬라이스 종류 혹은 타일 그룹 종류에 따라 본 발명의 상기 실시예들이 적용될 수 있다.
- [544] 상술한 실시예들에서, 방법들은 일련의 단계 또는 유닛으로서 순서도를 기초로 설명되고 있으나, 본 발명은 단계들의 순서에 한정되는 것은 아니며, 어떤 단계는 상술한 바와 다른 단계와 다른 순서로 또는 동시에 발생할 수 있다. 또한, 당해 기술 분야에서 통상의 지식을 가진 자라면 순서도에 나타난 단계들이 배타적이지 않고, 다른 단계가 포함되거나, 순서도의 하나 또는 그 이상의 단계가 본 발명의 범위에 영향을 미치지 않고 삭제될 수 있음을 이해할 수 있을 것이다.
- [545] 상술한 실시예는 다양한 양태의 예시들을 포함한다. 다양한 양태들을 나타내기 위한 모든 가능한 조합을 기술할 수는 없지만, 해당 기술 분야의 통상의 지식을 가진 자는 다른 조합이 가능함을 인식할 수 있을 것이다. 따라서, 본 발명은 이하의 특허청구범위 내에 속하는 모든 다른 교체, 수정 및 변경을 포함한다고 할 것이다.
- [546] 이상 설명된 본 발명에 따른 실시예들은 다양한 컴퓨터 구성요소를 통하여 수행될 수 있는 프로그램 명령어의 형태로 구현되어 컴퓨터 판독 가능한 기록 매체에 기록될 수 있다. 상기 컴퓨터 판독 가능한 기록 매체는 프로그램 명령어, 데이터 파일, 데이터 구조 등을 단독으로 또는 조합하여 포함할 수 있다. 상기 컴퓨터 판독 가능한 기록 매체에 기록되는 프로그램 명령어는 본 발명을 위하여 특별히 설계되고 구성된 것들이거나 컴퓨터 소프트웨어 분야의 당업자에게 공지되어 사용 가능한 것일 수도 있다. 컴퓨터 판독 가능한 기록 매체의 예에는, 하드 디스크, 플로피 디스크 및 자기 테이프와 같은 자기 매체, CD-ROM, DVD와 같은 광기록 매체, 플롭티컬 디스크(floptical disk)와 같은 자기-광 매체(magneto-optical media), 및 ROM, RAM, 플래시 메모리 등과 같은 프로그램 명령어를 저장하고 수행하도록 특별히 구성된 하드웨어 장치가 포함된다.

프로그램 명령어의 예에는, 컴파일러에 의해 만들어지는 것과 같은 기계어 코드뿐만 아니라 인터프리터 등을 사용해서 컴퓨터에 의해서 실행될 수 있는 고급 언어 코드도 포함된다. 상기 하드웨어 장치는 본 발명에 따른 처리를 수행하기 위해 하나 이상의 소프트웨어 모듈로서 작동하도록 구성될 수 있으며, 그 역도 마찬가지이다.

[547] 이상에서 본 발명이 구체적인 구성요소 등과 같은 특정 사항들과 한정된 실시예 및 도면에 의해 설명되었으나, 이는 본 발명의 보다 전반적인 이해를 돕기 위해서 제공된 것일 뿐, 본 발명이 상기 실시예들에 한정되는 것은 아니며, 본 발명이 속하는 기술분야에서 통상적인 지식을 가진 자라면 이러한 기재로부터 다양한 수정 및 변형을 꾀할 수 있다.

[548] 따라서, 본 발명의 사상은 상기 설명된 실시예에 국한되어 정해져서는 아니 되며, 후술하는 특허청구범위뿐만 아니라 이 특허청구범위와 균등하게 또는 등가적으로 변형된 모든 것들은 본 발명의 사상의 범주에 속한다고 할 것이다.

산업상 이용가능성

[549] 본 발명은 영상을 부호화/복호화하는데 이용될 수 있다.

청구범위

- [청구항 1] 비트스트림으로부터 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화하는 단계;
 상기 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하는 단계; 및
 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는 단계를 포함하는 영상 복호화 방법.
- [청구항 2] 제1항에 있어서,
 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 되는 영상 복호화 방법.
- [청구항 3] 제1항에 있어서,
 상기 제1 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보이고,
 상기 제2 움직임 정보는 상기 제1 움직임 정보를 보정함으로써 획득되는 정보인 영상 복호화 방법.
- [청구항 4] 제1항에 있어서,
 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록이 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득되는 것인 영상 복호화 방법.
- [청구항 5] 제1항에 있어서,
 상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록의 가로 길이 및 세로 길이 중 적어도 하나가 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득되는 것인 영상 복호화 방법.
- [청구항 6] 제5항에 있어서,
 상기 소정의 블록 크기는 16인 영상 복호화 방법.
- [청구항 7] 제5항에 있어서,
 상기 분할된 서브 블록의 초기 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보로 대체하는 영상 복호화 방법.
- [청구항 8] 제3항에 있어서,

상기 제2 움직임 정보는, 상기 현재 블록에 대한 LO 참조 픽처 내 영역에서의 후보 움직임 벡터가 나타내는 화소값 및 상기 현재 블록에 대한 L1 참조 픽처 내 영역에서의 상기 후보 움직임 벡터와 방향이 반대인 벡터가 나타내는 화소값을 이용하여 획득되는 영상 복호화 방법.

[청구항 9] 제1항에 있어서,
상기 현재 블록의 제1 움직임 정보는, 상기 현재 블록의 주변 블록의 공간적 움직임 벡터 예측 및 디블로킹 필터링의 경계 강도 결정 중 적어도 하나를 수행하는데 이용되는 영상 복호화 방법.

[청구항 10] 제1항에 있어서,
상기 현재 블록의 제2 움직임 정보는, 상기 현재 블록에 대한 주변 블록의 쿨 블록의 움직임 정보를 예측하는데 이용되는 영상 복호화 방법.

[청구항 11] 움직임 정보 보정을 수행할지 여부를 결정하는 단계; 및
상기 결정에 기초하여 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 부호화하는 단계를 포함하는 영상 부호화 방법.

[청구항 12] 제11항에 있어서,
상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나에 시그널링 되는 영상 부호화 방법.

[청구항 13] 영상 복호화 장치에 있어서,
상기 영상 복호화 장치는,
비트스트림으로부터 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를 복호화하고, 상기 정보에 기초하여 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를 획득하고, 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중 적어도 하나를 이용하여 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도 하나를 복원하는 영상 복호화 장치.

[청구항 14] 제13항에 있어서,
상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보는, 파라미터 세트 혹은 헤더인 비디오 파라미터 세트(video parameter set), 시퀀스 파라미터 세트(sequence parameter set), 서브픽처 파라미터 세트(subpicture parameter set), 픽처 파라미터 세트(picture parameter set), 적응 파라미터 세트(adaptation parameter set), 슬라이스 헤더(slice header), 타일 헤더(tile header) 및 브릭 헤더(brick header) 중 적어도 하나로부터 시그널링 되는 영상 복호화 장치.

[청구항 15] 제13항에 있어서,

상기 제1 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기 움직임 정보이고,
상기 제2 움직임 정보는 상기 제1 움직임 정보를 보정함으로써 획득되는
정보인 영상 복호화 장치.

[청구항 16] 제15항에 있어서,
상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록이 소정의 블록 크기보다 크거나
같은 경우, 상기 현재 블록을 적어도 하나 이상의 서브 블록으로
분할하고, 상기 적어도 하나 이상의 서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을
수행함으로써 획득되는 것인 영상 복호화 장치.

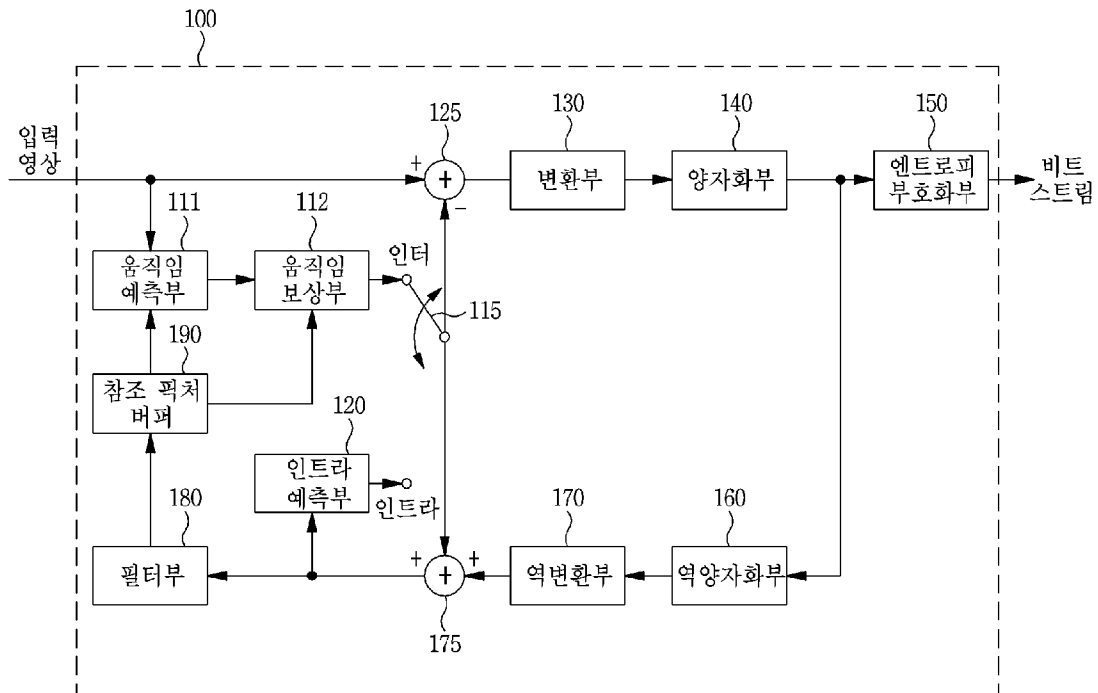
[청구항 17] 제16항에 있어서,
상기 제2 움직임 정보는 상기 현재 블록의 가로 길이 및 세로 길이 중
적어도 하나가 소정의 블록 크기보다 크거나 같은 경우, 상기 현재 블록을
적어도 하나 이상의 서브 블록으로 분할하고, 상기 적어도 하나 이상의
서브 블록에 대해 움직임 정보 보정을 수행함으로써 획득되는 것인 영상
복호화 장치.

[청구항 18] 제17항에 있어서,
상기 소정의 블록 크기는 16인 영상 복호화 장치.

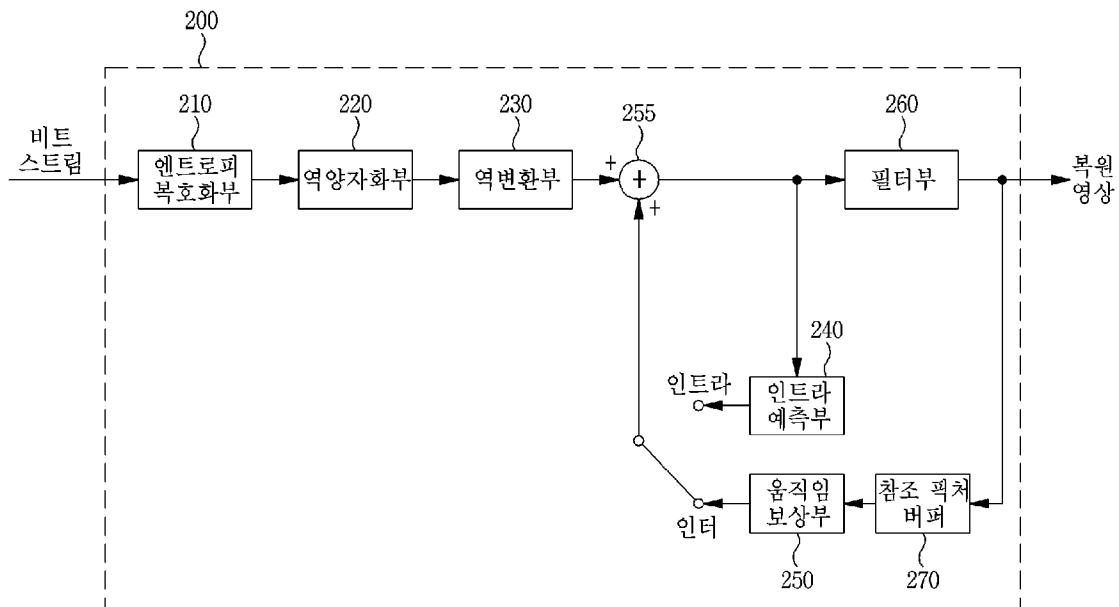
[청구항 19] 제17항에 있어서,
상기 분할된 서브 블록의 초기 움직임 정보는 상기 현재 블록의 초기
움직임 정보로 대체하는 영상 복호화 장치.

[청구항 20] 영상 복호화 방법에 사용되는 영상 데이터를 저장하는 컴퓨터
판독가능한 비일시적 기록매체에 있어서,
상기 영상 데이터는 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에 관한 정보를
포함하고,
상기 영상 복호화 방법에서, 상기 움직임 정보 보정을 수행할지 여부에
관한 정보는 현재 블록의 제1 움직임 정보에 대한 제2 움직임 정보를
획득하는데 이용되고, 상기 제1 움직임 정보 및 제2 움직임 정보 중
적어도 하나는 상기 현재 블록 및 상기 현재 블록의 주변 블록 중 적어도
하나를 복원하는데 이용되는 것을 특징으로 하는 컴퓨터 판독가능한
비일시적 기록 매체.

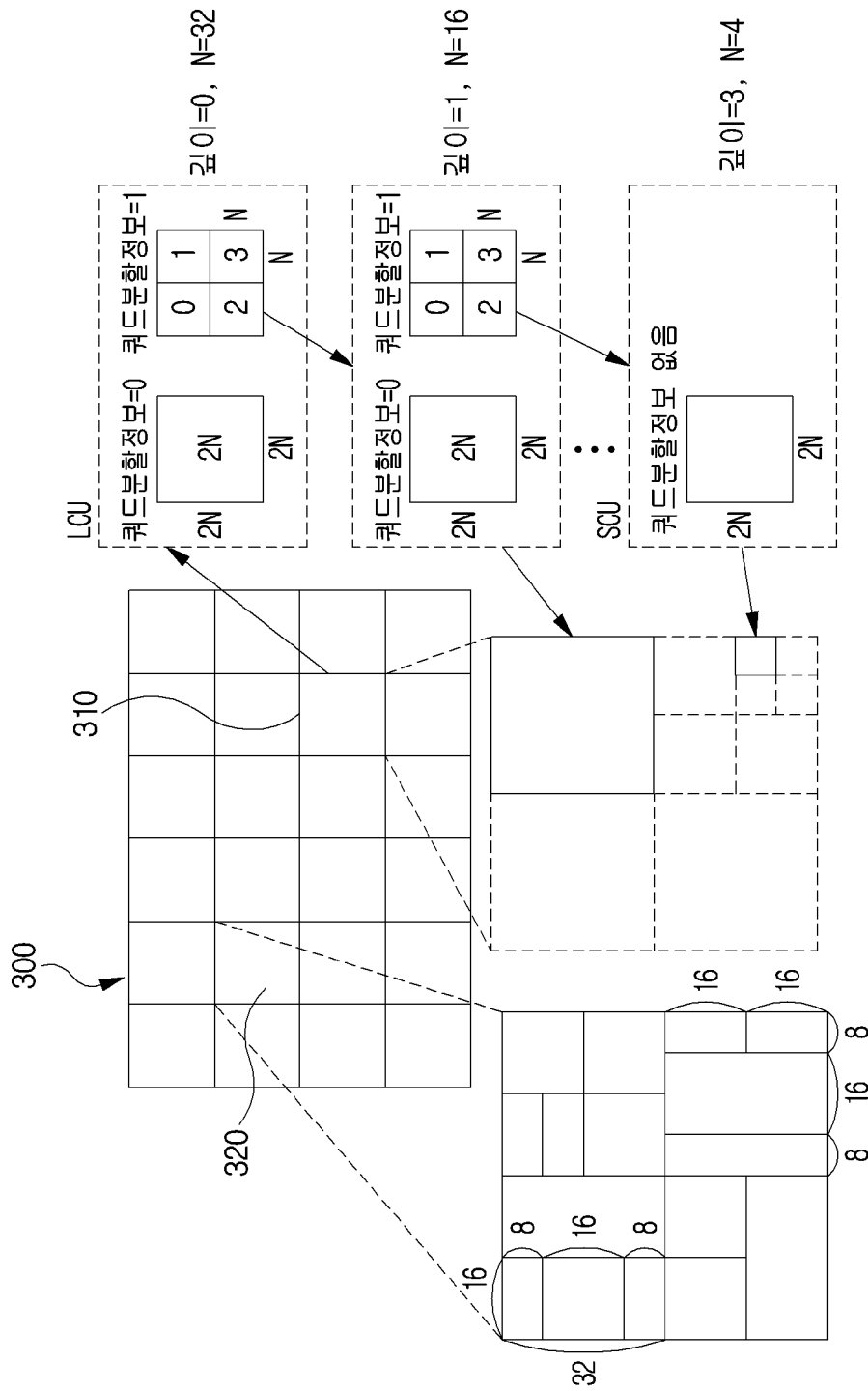
[도1]



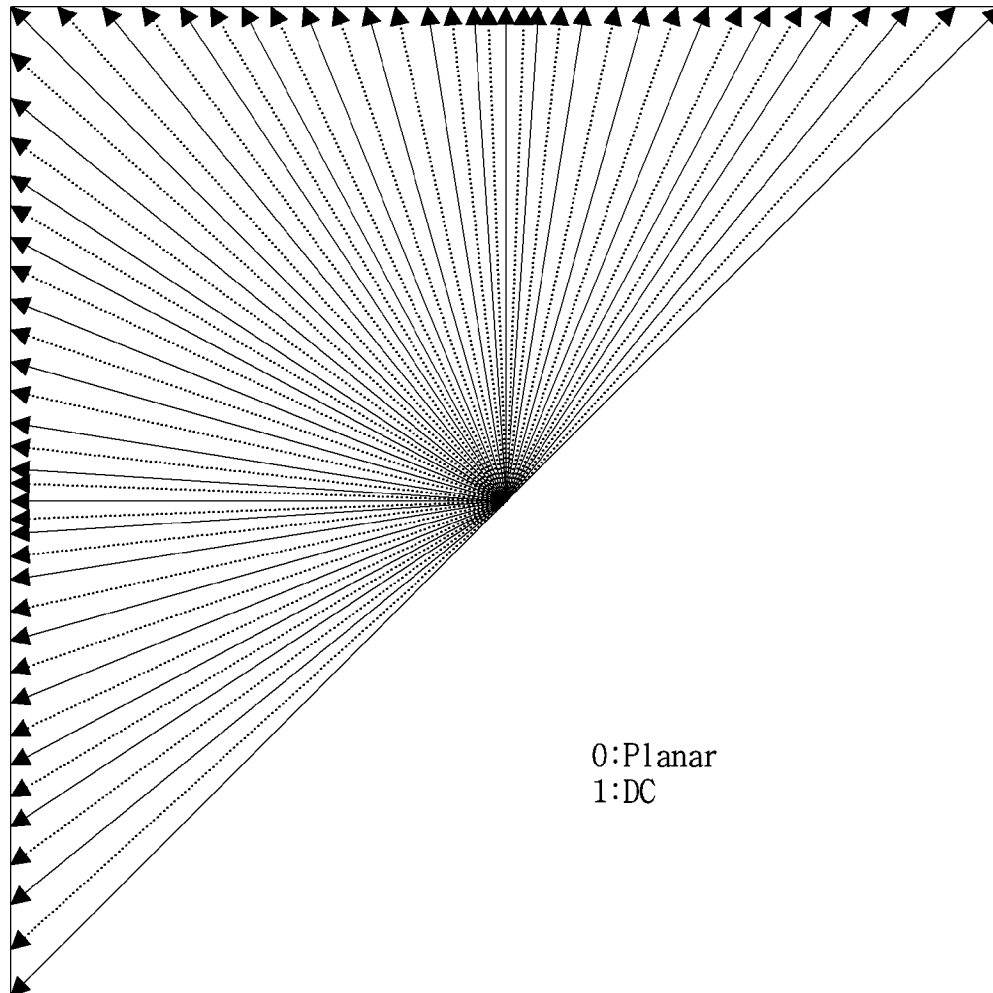
[도2]



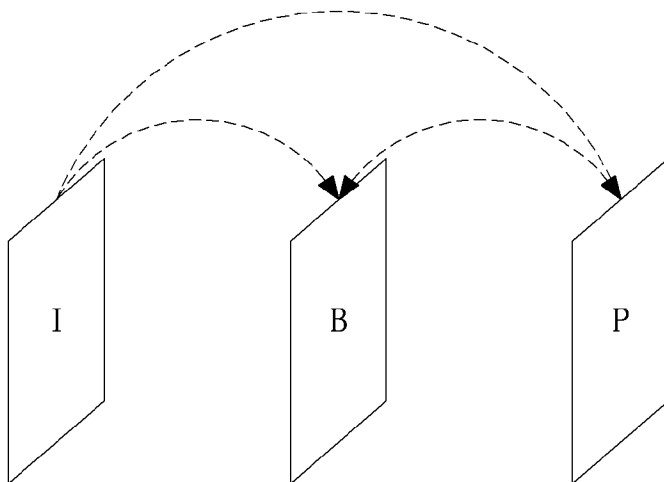
[도3]



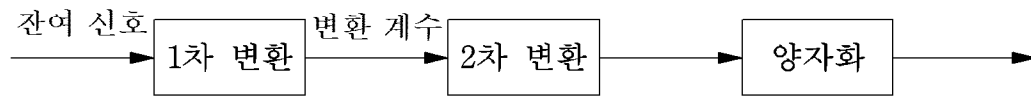
[도4]



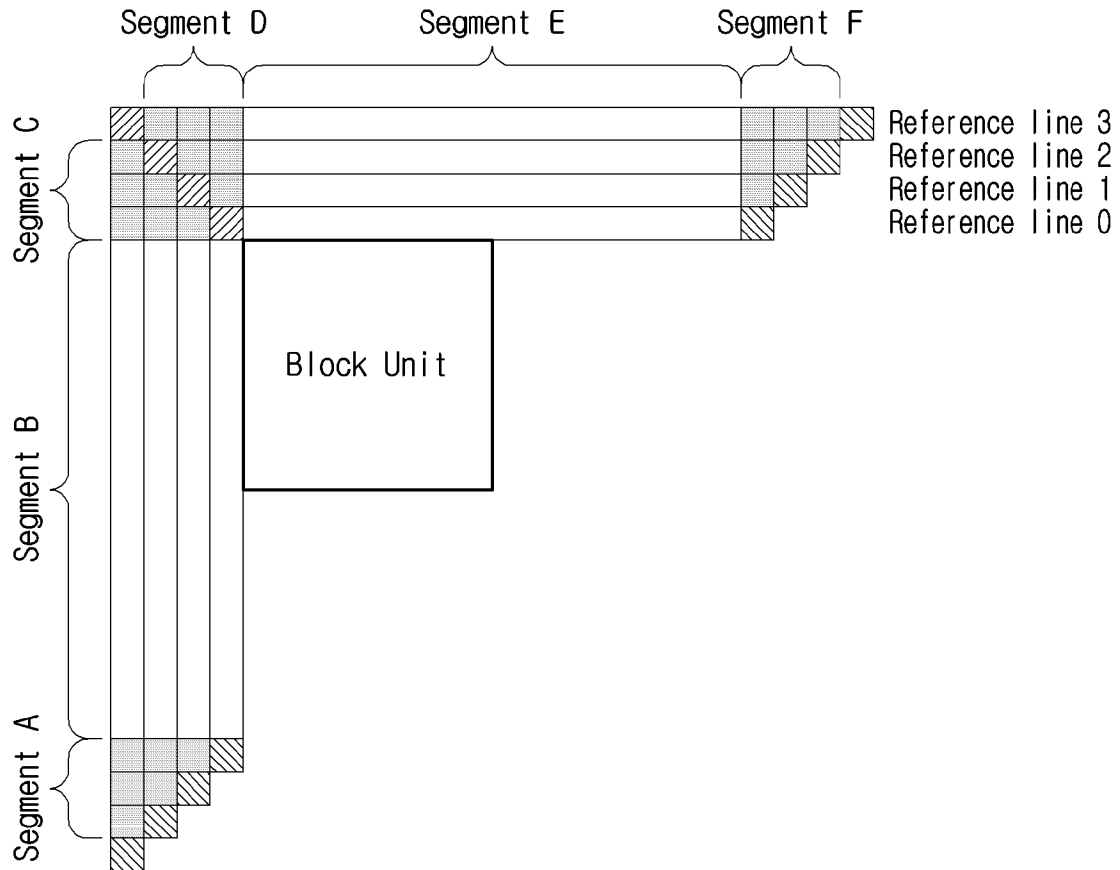
[도5]



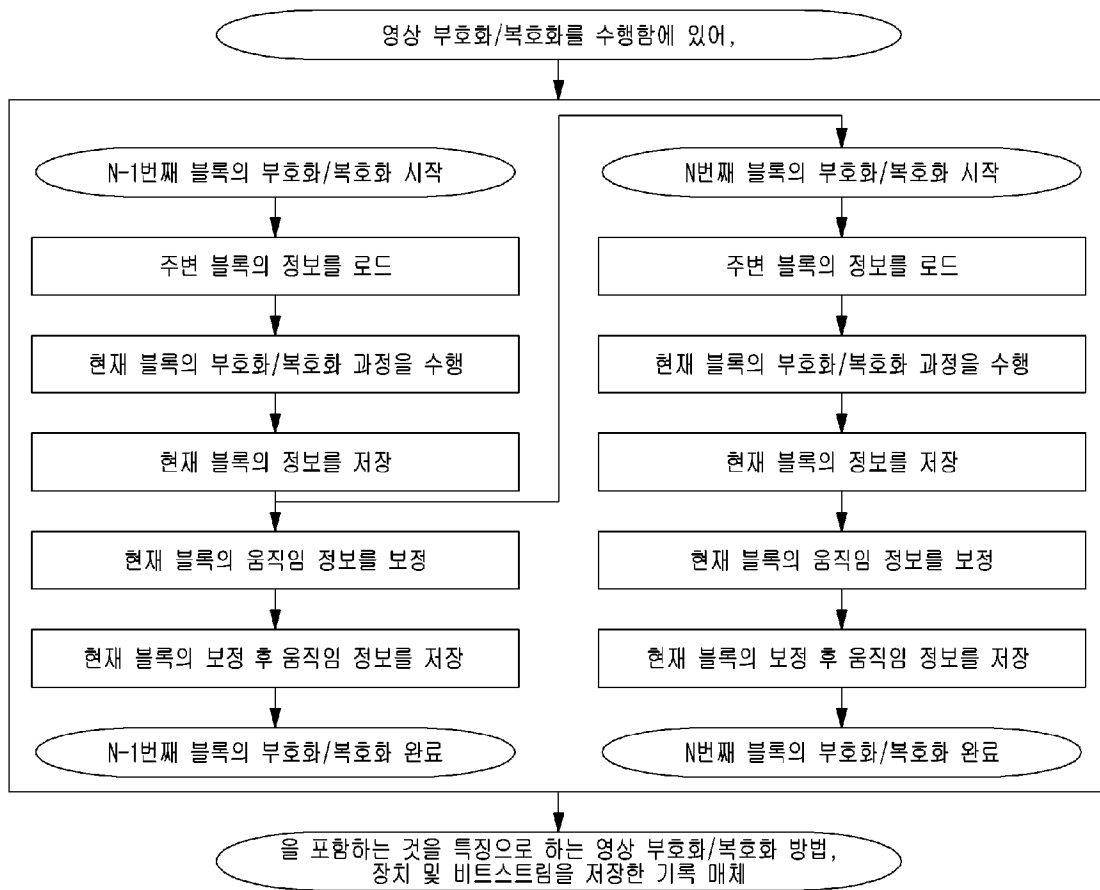
[도6]



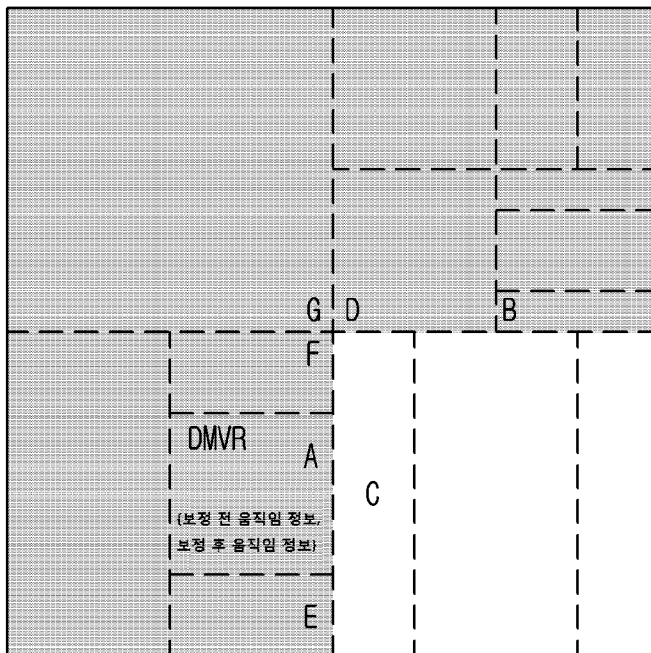
[도7]



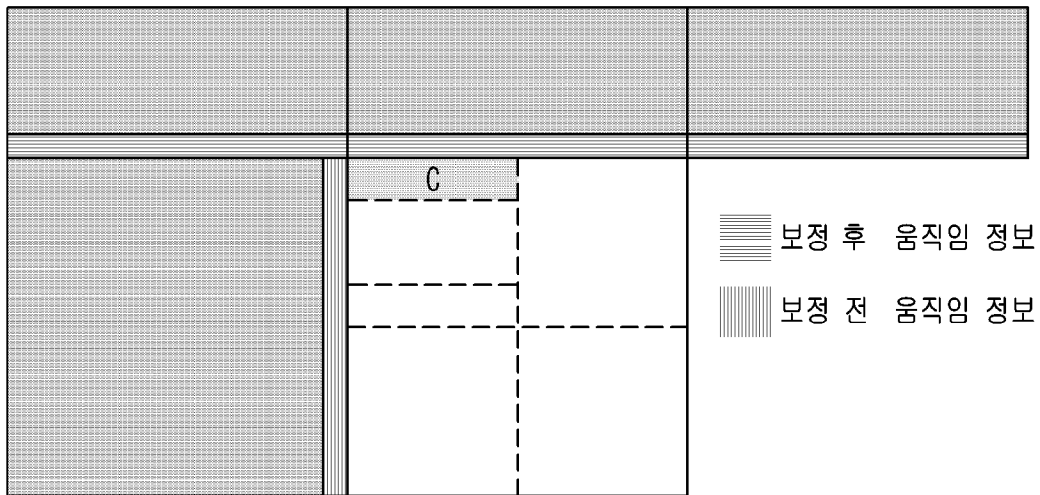
[도8]



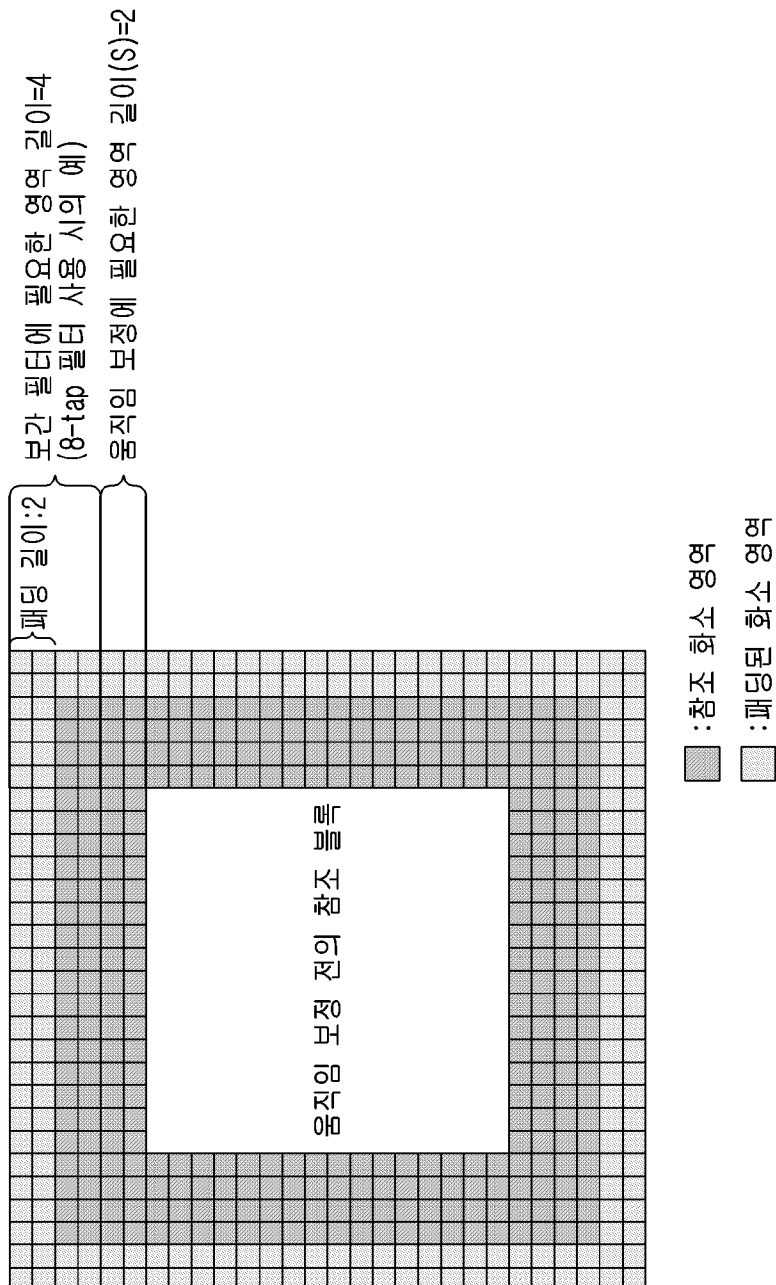
[도9a]



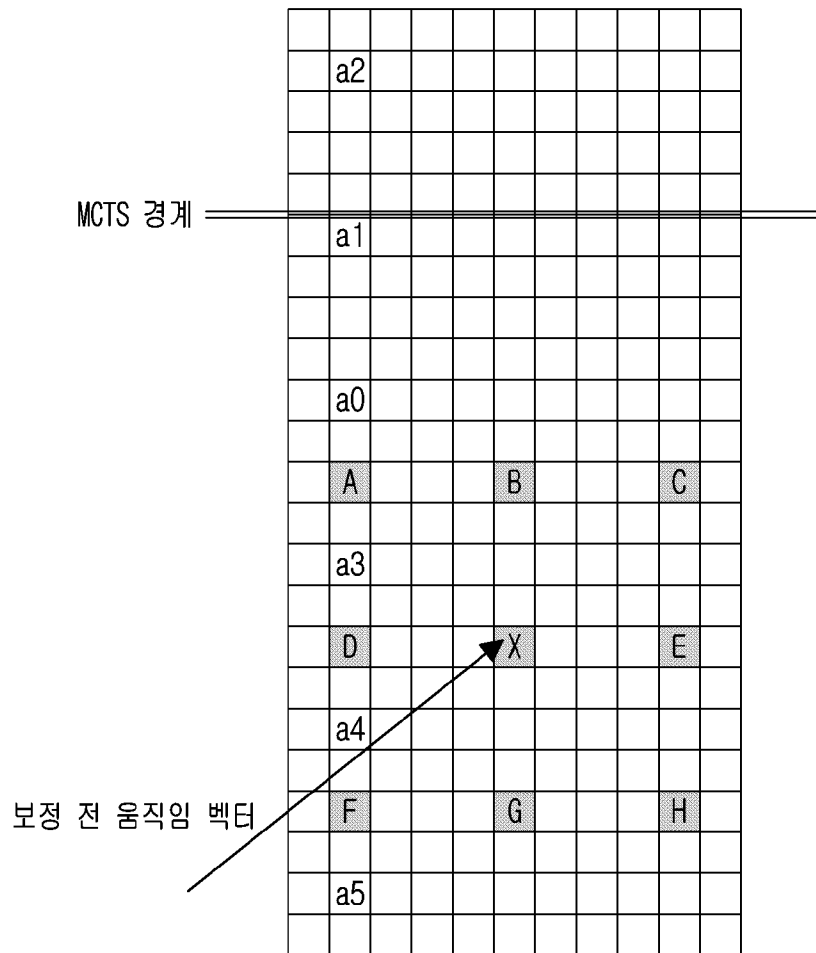
[도9b]



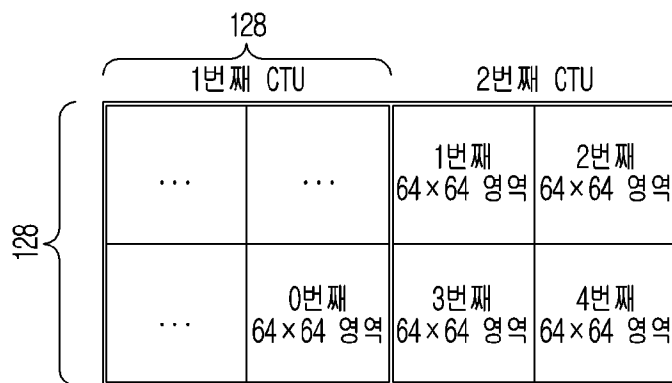
[도10]



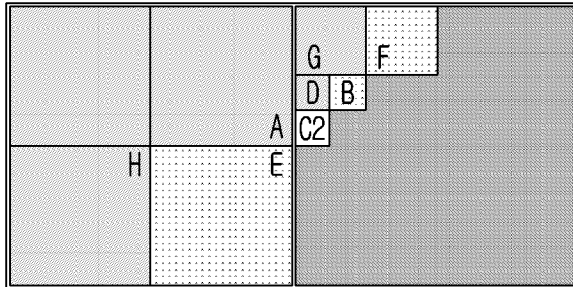
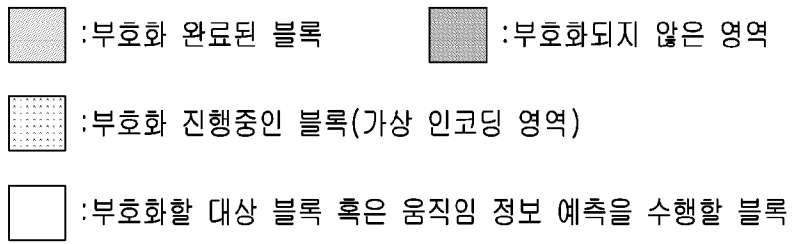
[도12b]



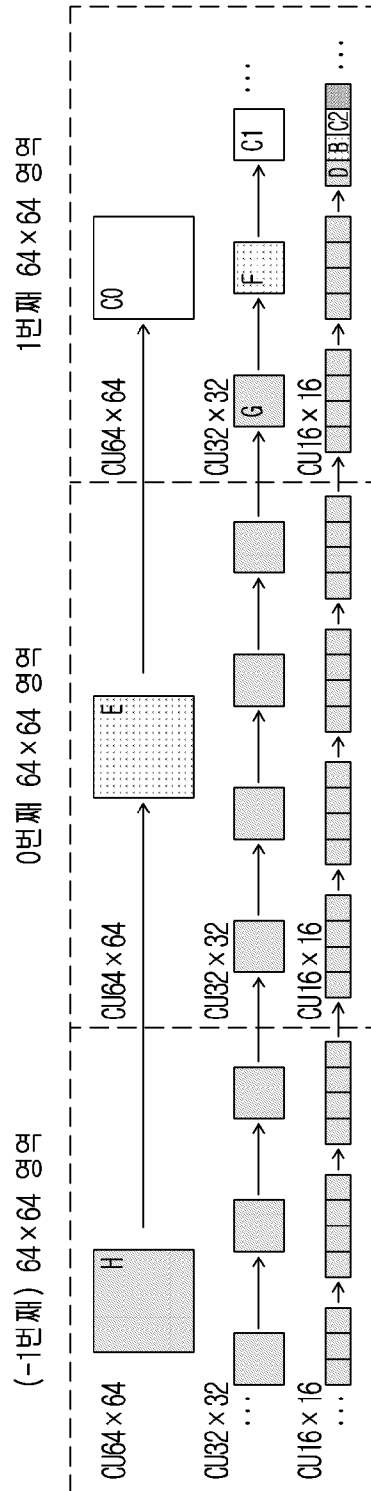
[도13a]



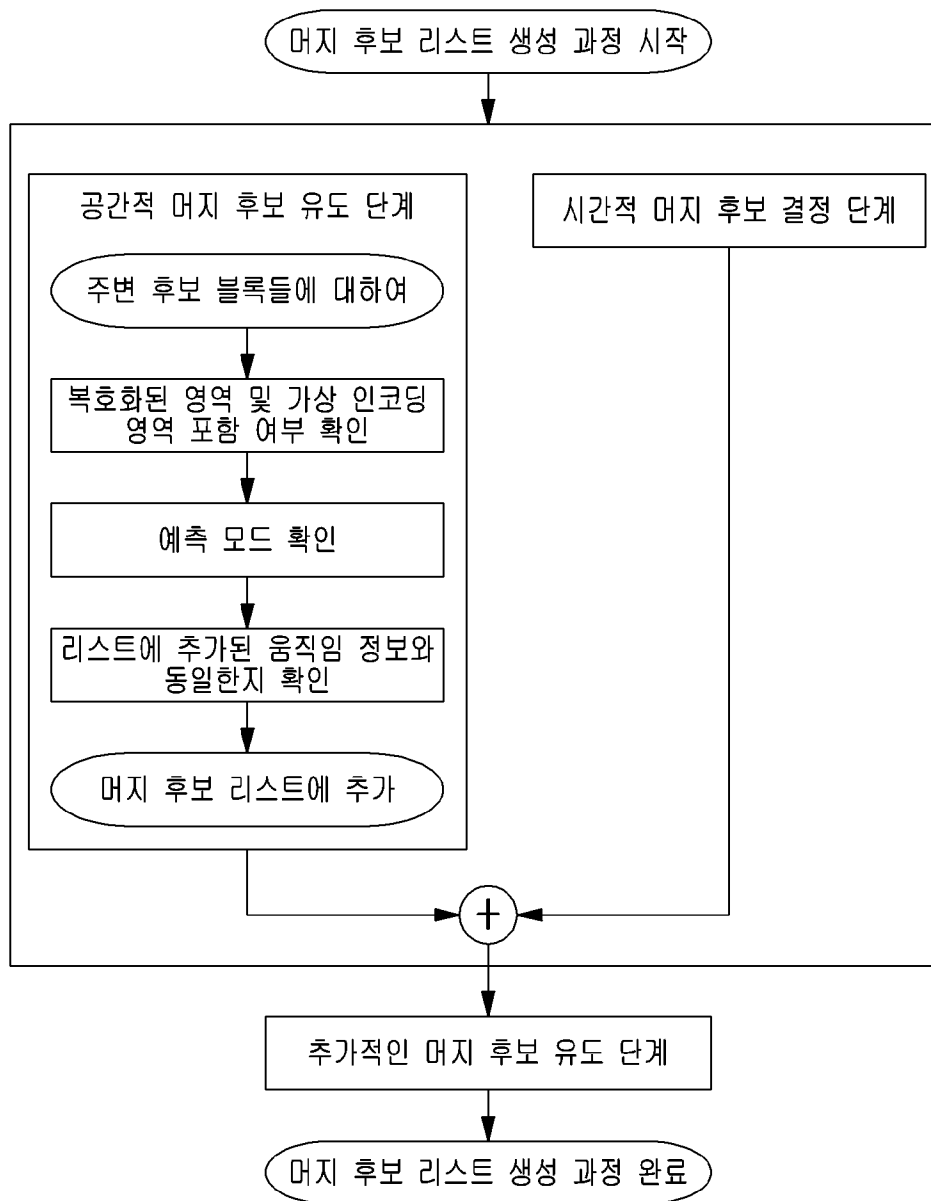
[도13b]



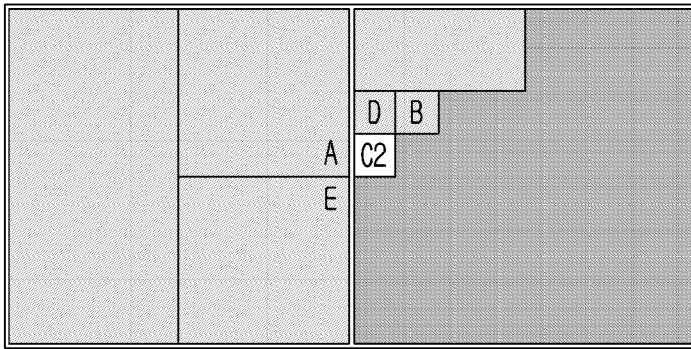
[도 13c]



[도14]

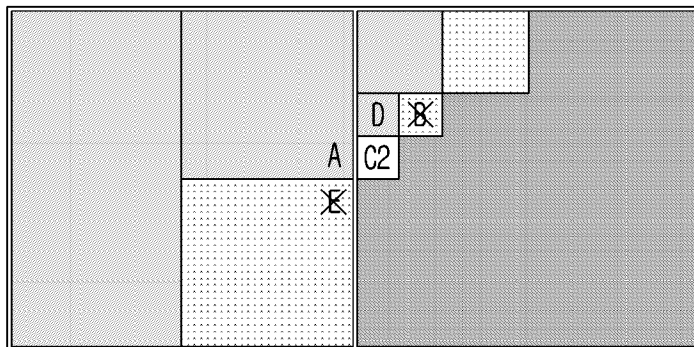


[도 15a]



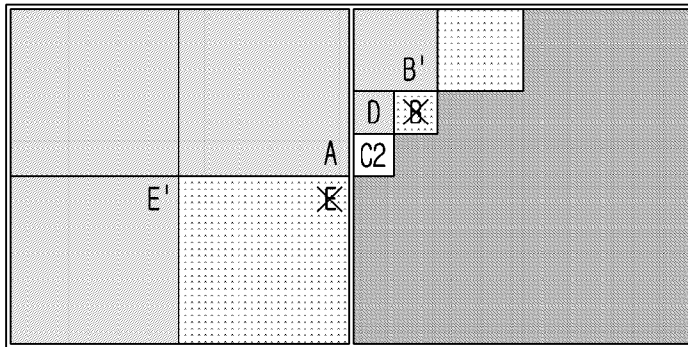
머지 후보 색인 (merge idx)	움직임 정보를 가져오는 위치
0	A
1	B
2	D
3	E
4	시간적 움직임 정보

[도 15b]



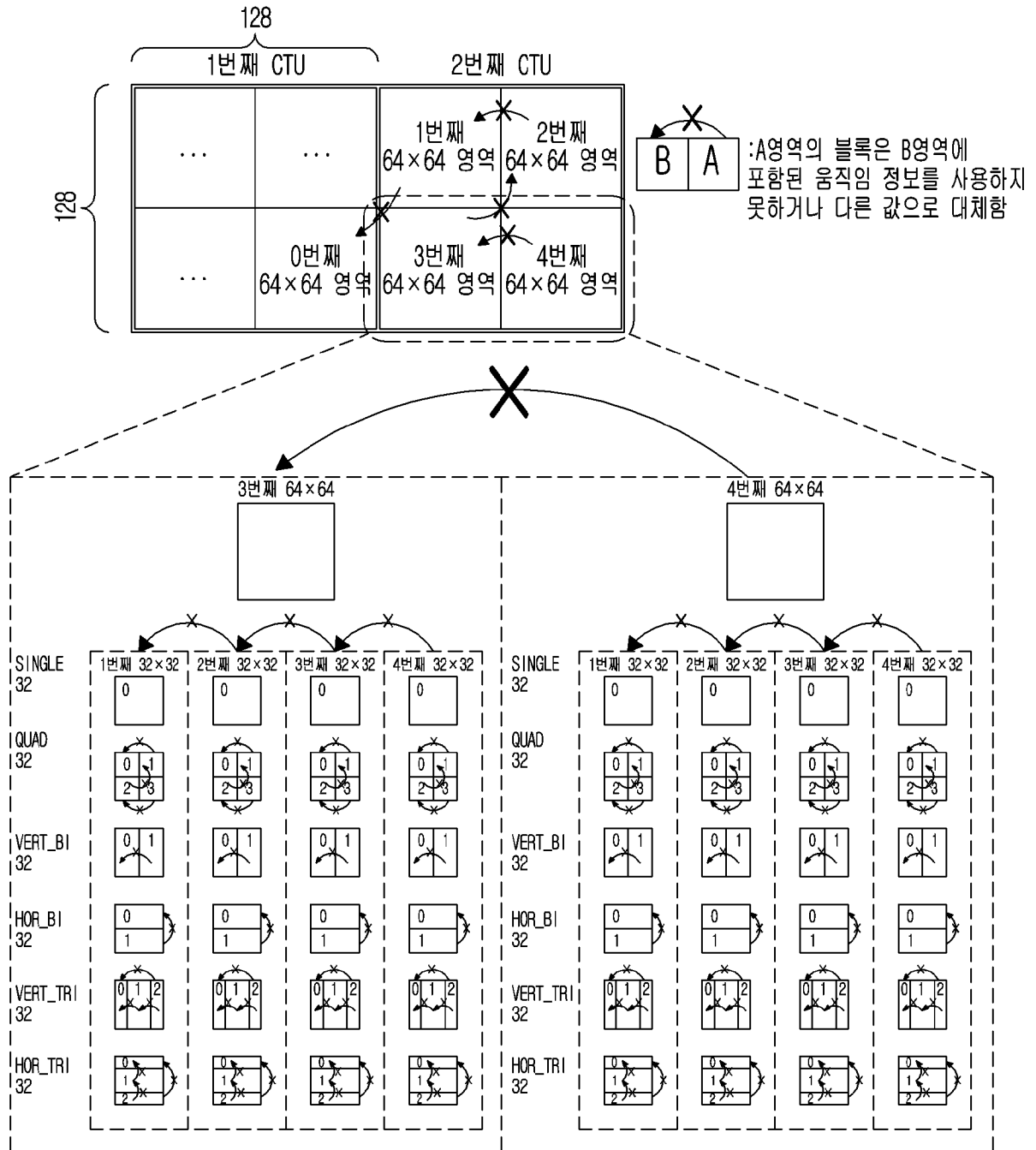
머지 후보 색인 (merge idx)	움직임 정보를 가져오는 위치
0	A
1	D
2	시간적 움직임 정보
3	추가적인 움직임 정보
4	추가적인 움직임 정보

[도 15c]

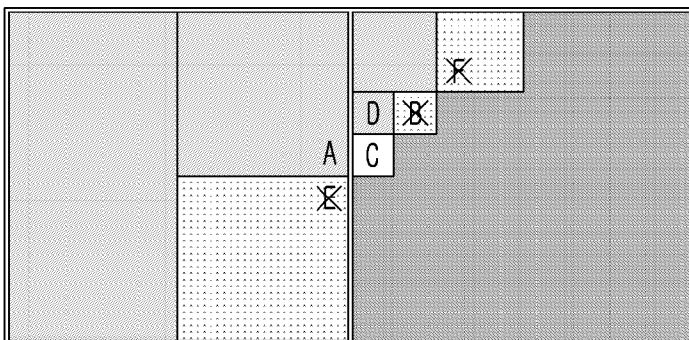


머지 후보 색인 (merge idx)	움직임 정보를 가져오는 위치
0	A
1	B'
2	D
3	E'
4	시간적 움직임 정보

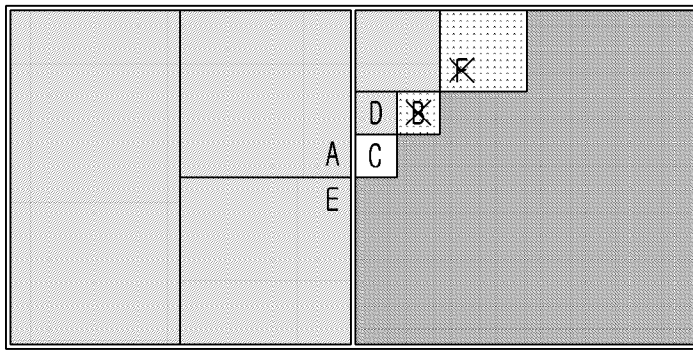
[도16]



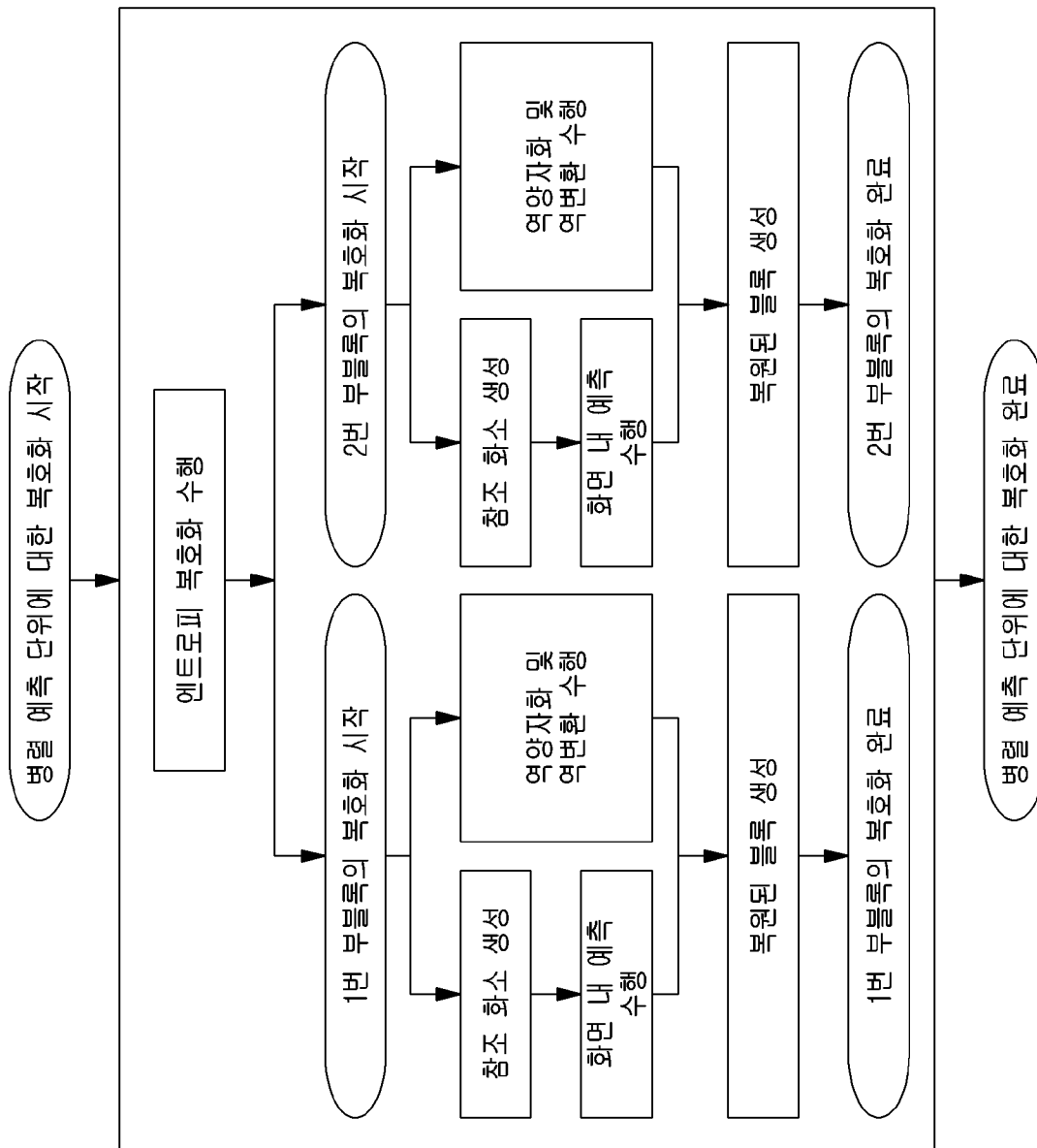
[도17a]



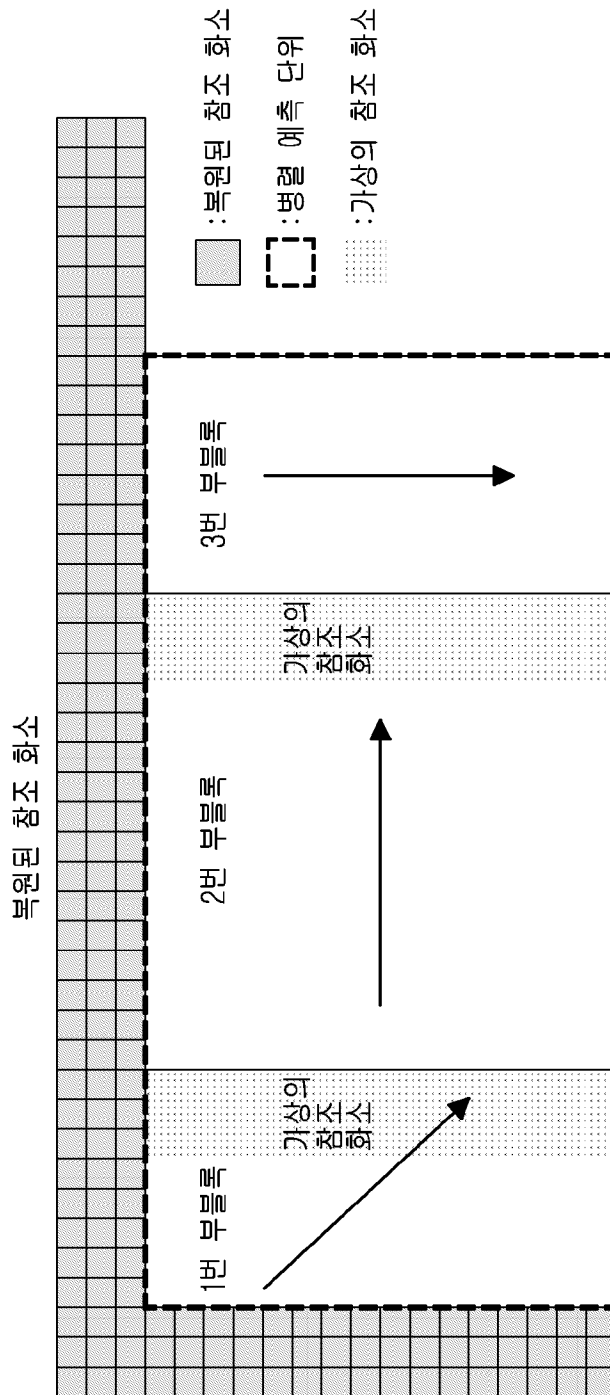
[도17b]



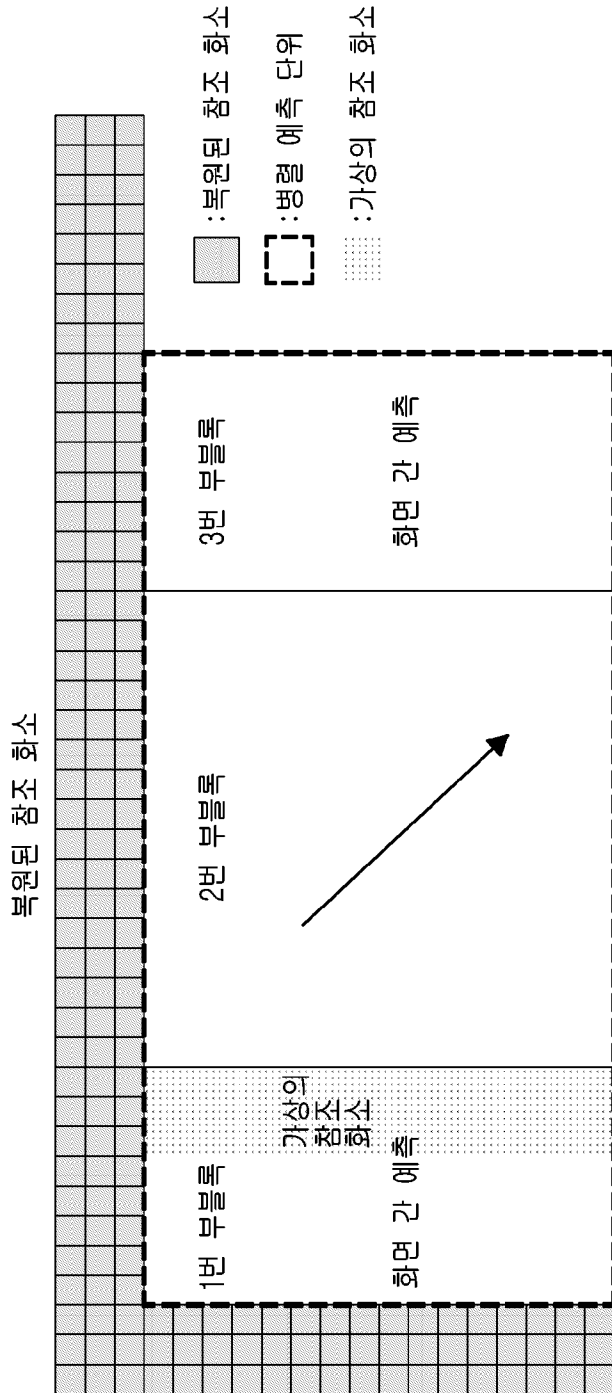
[도18]



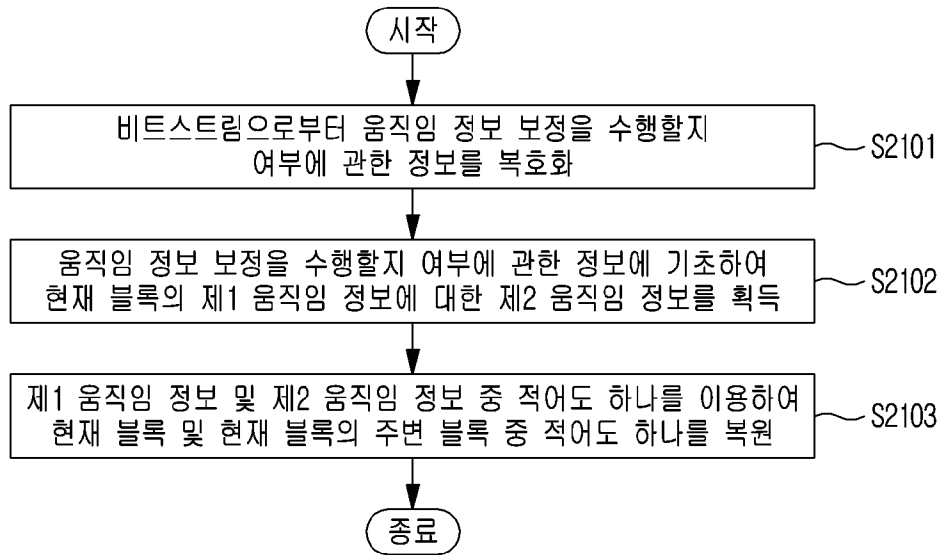
[도19]



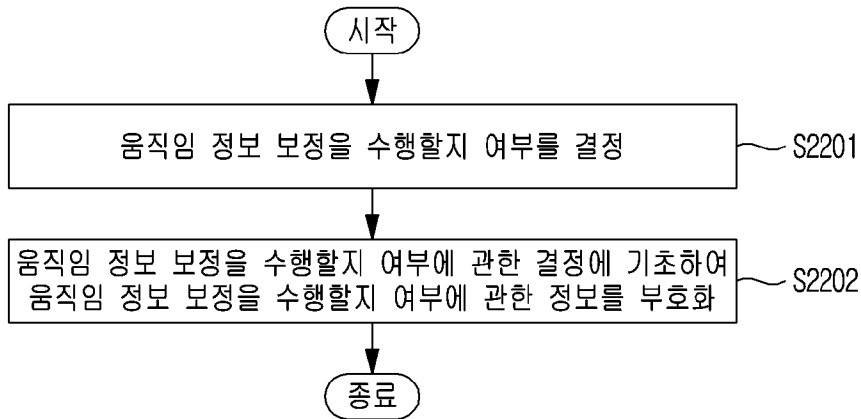
[도20]



[도21]



[도22]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/KR2019/007930

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

H04N 19/103(2014.01)i, H04N 19/122(2014.01)i, H04N 19/119(2014.01)i, H04N 19/176(2014.01)i, H04N 19/105(2014.01)i, H04N 19/132(2014.01)i, H04N 19/139(2014.01)i, H04N 19/184(2014.01)i

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

H04N 19/103; H04N 19/105; H04N 19/107; H04N 19/109; H04N 19/119; H04N 19/40; H04N 19/50; H04N 19/513; H04N 19/59; H04N 19/122; H04N 19/176; H04N 19/132; H04N 19/139; H04N 19/184

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Korean utility models and applications for utility models: IPC as above

Japanese utility models and applications for utility models: IPC as above

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

eKOMPASS (KIPO internal) & Keywords: motion vector, neighbor block, compensation, sub-block, encoder, decoder

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	KR 10-2018-0061060 A (ELECTRONICS AND TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTITUTE) 07 June 2018 See paragraphs [0128], [0228]-[0231], [0238], [0348], [0380]-[0390], [0394], [0404]; and claim 1.	1-20
A	KR 10-2017-0131448 A (QUALCOMM INCORPORATED) 29 November 2017 See paragraphs [0040]-[0156]; claim 1; and figures 1-9.	1-20
A	KR 10-2017-0059422 A (ELECTRONICS AND TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTITUTE et al.) 30 May 2017 See paragraphs [0077]-[0178]; claim 1; and figures 1-13.	1-20
A	KR 10-2016-0087209 A (INTELLECTUAL DISCOVERY CO., LTD.) 21 July 2016 See paragraphs [0027]-[0063]; and figures 2-6.	1-20
A	KR 10-2015-0145688 A (RESEARCH & BUSINESS FOUNDATION SUNKYUNKWAN UNIVERSITY) 30 December 2015 See paragraphs [0032]-[0137]; and figures 1-6.	1-20



Further documents are listed in the continuation of Box C.



See patent family annex.

* Special categories of cited documents:

“A” document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance

“E” earlier application or patent but published on or after the international filing date

“L” document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)

“O” document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means

“P” document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed

“T” later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention

“X” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone

“Y” document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art

“&” document member of the same patent family

Date of the actual completion of the international search

14 OCTOBER 2019 (14.10.2019)

Date of mailing of the international search report

14 OCTOBER 2019 (14.10.2019)

Name and mailing address of the ISA/KR



Korean Intellectual Property Office
Government Complex Daejeon Building 4, 189, Cheongsu-ro, Seo-gu,
Daejeon, 35208, Republic of Korea

Facsimile No. +82-42-481-8578

Authorized officer

Telephone No.

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.

PCT/KR2019/007930

Patent document cited in search report	Publication date	Patent family member	Publication date
KR 10-2018-0061060 A	07/06/2018	CN 109997363 A WO 2018-097693 A2 WO 2018-097693 A3	09/07/2019 31/05/2018 19/07/2018
KR 10-2017-0131448 A	29/11/2017	AR 105057 A1 AU 2016-243518 A1 AU 2016-243520 A1 AU 2016-243521 A1 BR 112017020627 A2 CA 2976818 A1 CL 2017002384 A1 CL 2017002423 A1 CN 107409225 A EP 3275188 A1 JP 2018-512810 A MX 2017012059 A MX 2017012060 A MX 2017012065 A PH 12017501440 A1 RU 2017133236 A SG 11201706534 A SG 11201706537 A SG 11201706539 A TW 201639370 A US 10200711 B2 US 2016-0286229 A1 WO 2016-160605 A1 WO 2016-160609 A1	06/09/2017 31/08/2017 31/08/2017 31/08/2017 03/07/2018 06/10/2016 15/06/2018 13/07/2018 28/11/2017 31/01/2018 17/05/2018 12/01/2018 12/01/2018 12/01/2018 15/01/2018 05/04/2019 30/10/2017 30/10/2017 30/10/2017 01/11/2016 05/02/2019 29/09/2016 06/10/2016 06/10/2016
KR 10-2017-0059422 A	30/05/2017	CN 108353165 A US 2018-0332279 A1 WO 2017-086747 A1	31/07/2018 15/11/2018 26/05/2017
KR 10-2016-0087209 A	21/07/2016	None	
KR 10-2015-0145688 A	30/12/2015	CN 106576172 A KR 10-2016-0130731 A US 2017-0155914 A1 WO 2015-194913 A1	19/04/2017 14/11/2016 01/06/2017 23/12/2015

A. 발명이 속하는 기술분류(국제특허분류(IPC))

H04N 19/103(2014.01)i, H04N 19/122(2014.01)i, H04N 19/119(2014.01)i, H04N 19/176(2014.01)i, H04N 19/105(2014.01)i, H04N 19/132(2014.01)i, H04N 19/139(2014.01)i, H04N 19/184(2014.01)i

B. 조사된 분야

조사된 최소문헌(국제특허분류를 기재)

H04N 19/103; H04N 19/105; H04N 19/107; H04N 19/109; H04N 19/119; H04N 19/40; H04N 19/50; H04N 19/513; H04N 19/59; H04N 19/122; H04N 19/176; H04N 19/132; H04N 19/139; H04N 19/184

조사된 기술분야에 속하는 최소문헌 이외의 문헌

한국등록실용신안공보 및 한국공개실용신안공보: 조사된 최소문헌란에 기재된 IPC

일본등록실용신안공보 및 일본공개실용신안공보: 조사된 최소문헌란에 기재된 IPC

국제조사에 이용된 전산 데이터베이스(데이터베이스의 명칭 및 검색어(해당하는 경우))

eKOMPASS(특허청 내부 검색시스템) & 키워드: 움직임 벡터(motion vector), 주변 블록(neighbor block), 보정(compensation), 서브 블록(sub-block), 부호화기(encoder), 복호화기(decoder)

C. 관련 문헌

카테고리*	인용문헌명 및 관련 구절(해당하는 경우)의 기재	관련 청구항
X	KR 10-2018-0061060 A (한국전자통신연구원) 2018.06.07 단락 [0128], [0228]-[0231], [0238], [0348], [0380]-[0390], [0394], [0404]; 및 청구항 1 참조.	1-20
A	KR 10-2017-0131448 A (켈컴 인코퍼레이티드) 2017.11.29 단락 [0040]-[0156]; 청구항 1; 및 도면 1-9 참조.	1-20
A	KR 10-2017-0059422 A (한국전자통신연구원 등) 2017.05.30 단락 [0077]-[0178]; 청구항 1; 및 도면 1-13 참조.	1-20
A	KR 10-2016-0087209 A (인텔렉추얼디스커버리 주식회사) 2016.07.21 단락 [0027]-[0063]; 및 도면 2-6 참조.	1-20
A	KR 10-2015-0145688 A (성균관대학교산학협력단) 2015.12.30 단락 [0032]-[0137]; 및 도면 1-6 참조.	1-20

☐ 추가 문헌이 C(계속)에 기재되어 있습니다.

☒ 대응특허에 관한 별지를 참조하십시오.

* 인용된 문헌의 특별 카테고리:

“A” 특별히 관련이 없는 것으로 보이는 일반적인 기술수준을 정의한 문헌

“D” 본 국제출원에서 출원인이 인용한 문헌

“E” 국제출원일보다 빠른 출원일 또는 우선일을 가지나 국제출원일 이후 “X”에 공개된 선출원 또는 특허 문헌

“L” 우선권 주장에 의문을 제기하는 문헌 또는 다른 인용문헌의 공개일 또는 다른 특별한 이유(이유를 명시)를 밝히기 위하여 인용된 문헌

“O” 구두 개시, 사용, 전시 또는 기타 수단을 언급하고 있는 문헌

“P” 우선일 이후에 공개되었으나 국제출원일 이전에 공개된 문헌

“T” 국제출원일 또는 우선일 후에 공개된 문헌으로, 출원과 상충하지 않으며 발명의 기초가 되는 원리나 이론을 이해하기 위해 인용된 문헌

“X” 특별한 관련이 있는 문헌. 해당 문헌 하나만으로 청구된 발명의 신규성 또는 진보성이 없는 것으로 본다.

“Y” 특별한 관련이 있는 문헌. 해당 문헌이 하나 이상의 다른 문헌과 조합하는 경우로 그 조합이 당업자에게 자명한 경우 청구된 발명은 진보성이 없는 것으로 본다.

“&” 동일한 대응특허문헌에 속하는 문헌

국제조사의 실제 완료일

2019년 10월 14일 (14.10.2019)

국제조사보고서 발송일

2019년 10월 14일 (14.10.2019)

ISA/KR의 명칭 및 우편주소



대한민국 특허청
(35208) 대전광역시 서구 청사로 189,
4동 (둔산동, 정부대전청사)

팩스 번호 +82-42-481-8578

심사관

안정환

전화번호 +82-42-481-8633



국제조사보고서에서 인용된 특허문헌	공개일	대응특허문헌	공개일
KR 10-2018-0061060 A	2018/06/07	CN 109997363 A WO 2018-097693 A2 WO 2018-097693 A3	2019/07/09 2018/05/31 2018/07/19
KR 10-2017-0131448 A	2017/11/29	AR 105057 A1 AU 2016-243518 A1 AU 2016-243520 A1 AU 2016-243521 A1 BR 112017020627 A2 CA 2976818 A1 CL 2017002384 A1 CL 2017002423 A1 CN 107409225 A EP 3275188 A1 JP 2018-512810 A MX 2017012059 A MX 2017012060 A MX 2017012065 A PH 12017501440 A1 RU 2017133236 A SG 11201706534 A SG 11201706537 A SG 11201706539 A TW 201639370 A US 10200711 B2 US 2016-0286229 A1 WO 2016-160605 A1 WO 2016-160609 A1	2017/09/06 2017/08/31 2017/08/31 2017/08/31 2018/07/03 2016/10/06 2018/06/15 2018/07/13 2017/11/28 2018/01/31 2018/05/17 2018/01/12 2018/01/12 2018/01/12 2018/01/15 2019/04/05 2017/10/30 2017/10/30 2017/10/30 2016/11/01 2019/02/05 2016/09/29 2016/10/06 2016/10/06
KR 10-2017-0059422 A	2017/05/30	CN 108353165 A US 2018-0332279 A1 WO 2017-086747 A1	2018/07/31 2018/11/15 2017/05/26
KR 10-2016-0087209 A	2016/07/21	없음	
KR 10-2015-0145688 A	2015/12/30	CN 106576172 A KR 10-2016-0130731 A US 2017-0155914 A1 WO 2015-194913 A1	2017/04/19 2016/11/14 2017/06/01 2015/12/23