

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載
【部門区分】第 7 部門第 3 区分
【発行日】令和 6 年 3 月 18 日(2024.3.18)

【公開番号】特開 2023-171916(P2023-171916A)
【公開日】令和 5 年 12 月 5 日(2023.12.5)
【年通号数】公開公報(特許)2023-228
【出願番号】特願 2023-172411(P2023-172411)
【国際特許分類】

H 0 4 N 19/70(2014.01)

10

H 0 4 N 19/105(2014.01)

H 0 4 N 19/176(2014.01)

H 0 4 N 19/593(2014.01)

【F I】

H 0 4 N 19/70

H 0 4 N 19/105

H 0 4 N 19/176

H 0 4 N 19/593

【手続補正書】

20

【提出日】令和 6 年 3 月 7 日(2024.3.7)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

デコーダにより実施されるビデオ処理の方法であって、前記方法は、

第 1 MPM (most probable mode) リスト及び第 2 MPM リストを生成するステップであって、前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストの各々は複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

30

前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストにより示される複数の参照ラインの中から、参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングするステップと、

前記参照ラインを示す前記参照ラインインデックスがゼロ参照ラインであること及び現在ブロックの近隣ブロックが角度モードであることに基づき、前記角度モードのモード番号に基づき、前記第 1 MPM リストの中のモードの位置をシグナリングするステップと、を含む方法。

【請求項 2】

前記第 1 MPM リストは、1 つ以上の非角度イントラ予測モードを更に含み、

40

前記第 2 MPM リストは、前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードを含まない、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 3】

前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードは、平面モード及び DC モードの中からの少なくとも 1 つを含む、請求項 2 に記載の方法。

【請求項 4】

前記第 1 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 1 複数のインデックスを含み、

前記第 2 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 2 複数のインデックスを含み、

50

前記第 1 複数のインデックスは、前記第 2 複数のインデックスと同じである、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 5】

前記複数の角度イントラ予測モードは、第 1 角度イントラ予測モード及び第 2 角度イントラ予測モードを含み、

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスと同じであり、

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスと同じである、請求項 4 に記載の方法。

【請求項 6】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは平面モード及び DC モードうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記 DC モードの中からの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つであり

、
前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの左の近隣ブロックの左の近隣モードであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの上の近隣ブロックの上の近隣モードである、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記角度モードが補間を用いて分数位置で予測サンプルを生成しないモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記補間を用いて前記分数位置で前記予測サンプルを生成するモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項 1 に記載の方法。

【請求項 9】

デコーダに実装される装置であって、

プログラムコードを格納するよう構成される少なくとも 1 つのメモリと、

前記プログラムコードを読み出し、前記プログラムコードにより指示されたように動作するよう構成される少なくとも 1 つのプロセッサと、

を含み、

前記プログラムコードは、

前記少なくとも1つのプロセッサに、第1MPM (most probable mode) リスト及び第2MPMリストを生成させる生成コードであって、前記第1MPMリスト及び前記第2MPMリストの各々は複数の角度イントラ予測モードを含む、生成コードと、

前記少なくとも1つのプロセッサに、前記第1MPMリスト及び前記第2MPMリストにより示される複数の参照ラインの中から、参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングさせる第1シグナリングコードと、

前記少なくとも1つのプロセッサに、前記参照ラインを示す前記参照ラインインデックスがゼロ参照ラインであること及び現在ブロックの近隣ブロックが角度モードであることに基づき、前記角度モードのモード番号に基づき、前記第1MPMリストの中のモードの位置をシグナリングさせる第2シグナリングコードと、

を含む、装置。

【請求項10】

前記第1MPMリストは、1つ以上の非角度イントラ予測モードを更に含み、

前記第2MPMリストは、前記1つ以上の非角度イントラ予測モードを含まない、請求項9に記載の装置。

【請求項11】

前記1つ以上の非角度イントラ予測モードは、平面モード及びDCモードの中からの少なくとも1つを含む、請求項10に記載の装置。

【請求項12】

前記第1MPMリストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第1複数のインデックスを含み、

前記第2MPMリストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第2複数のインデックスを含み、

前記第1複数のインデックスは、前記第2複数のインデックスと同じである、請求項9に記載の装置。

【請求項13】

前記複数の角度イントラ予測モードは、第1角度イントラ予測モード及び第2角度イントラ予測モードを含み、

前記第1角度イントラ予測モードは、前記第1複数のインデックスのうちの第1インデックスに対応し、

前記第2角度イントラ予測モードは、前記第1複数のインデックスのうちの第2インデックスに対応し、

前記第1角度イントラ予測モードは、前記第2複数のインデックスのうちの第1インデックスに対応し、

前記第2角度イントラ予測モードは、前記第2複数のインデックスのうちの第2インデックスに対応し、

前記第1複数のインデックスのうちの前記第1インデックスは、前記第2複数のインデックスのうちの前記第1インデックスと同じであり、

前記第1複数のインデックスのうちの前記第2インデックスは、前記第2複数のインデックスのうちの前記第2インデックスと同じである、請求項12に記載の装置。

【請求項14】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの1つであることに基づき、前記第1MPMリストの第1イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第1MPMリストの第2イントラ予測モードは平面モード及びDCモードうちの少なくとも1つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第1MPMリストの前記第1イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記DCモードの中からの少なくとも1つであり、前記第1MPMリストの前記第2イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項9に記載の装置。

【請求項15】

10

20

30

40

50

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの１つであることに基づき、前記第 1 MPMリストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPMリストの第 2 イントラ予測モードは平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第 1 MPMリストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの左の近隣ブロックの左の近隣モードであり、前記第 1 MPMリストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの上の近隣ブロックの上の近隣モードである、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 16】

前記角度モードが補間を用いて分数位置で予測サンプルを生成しないモードであることに基づき、前記第 1 MPMリストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPMリストの第 2 イントラ予測モードは平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記補間を用いて前記分数位置で前記予測サンプルを生成するモードであることに基づき、前記第 1 MPMリストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPMリストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項 9 に記載の装置。

【請求項 17】

コンピュータに、請求項 1 乃至 8 の何れか一項に記載の方法を実行させるコンピュータプログラム。

【請求項 18】

エンコーダにより実施されるビデオ処理の方法であって、前記方法は、

第 1 MPM (most probable mode) リスト及び第 2 MPM リストを生成するステップであって、前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストの各々は複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストにより示される複数の参照ラインの中から、参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングするステップと、

前記参照ラインを示す前記参照ラインインデックスがゼロ参照ラインであること及び現在ブロックの近隣ブロックが角度モードであることに基づき、前記角度モードのモード番号に基づき、前記第 1 MPM リストの中のモードの位置をシグナリングするステップと、を含む方法。

【請求項 19】

デコーダにより実施される符号化ビデオビットストリームの中の現在ブロックを符号化するために使用されるイントラ予測モードをシグナリングする方法であって、前記方法は、

前記現在ブロックのゼロ参照ラインに対応する第 1 MPM (most probable mode) リストを生成するステップであって、前記第 1 MPM リストは、複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

前記現在ブロックの 1 つ以上の非ゼロ参照ラインに対応する第 2 MPM リストを生成するステップであって、前記第 2 MPM リストは前記複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

前記ゼロ参照ライン及び前記 1 つ以上の非ゼロ参照ラインの中から、前記現在ブロックを符号化するために使用される参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングするステップと、

前記第 1 MPM リスト又は前記第 2 MPM リストの中の前記イントラ予測モードを示すイントラモードインデックスをシグナリングするステップと、を含む、

前記参照ラインインデックスが、前記参照ラインが前記ゼロ参照ラインであることを示すことに基づき、及び前記現在ブロックの第 1 近隣ブロックの第 1 近隣モードが非角度モードであることに基づき、及び前記現在ブロックの第 2 近隣ブロックの第 2 近隣モードが

10

20

30

40

50

角度モードであることに基つき、前記第 1 MPM リストにおける前記角度モードの位置に対する、前記第 1 MPM リストにおける平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つの位置が、前記角度モードのモード番号に基つき決定される、方法。

【請求項 2 0】

前記第 1 MPM リストは、1 つ以上の非角度イントラ予測モードを更に含み、

前記第 2 MPM リストは、前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードを含まない、請求項 1 9 に記載の方法。

【請求項 2 1】

前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードは、平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 2 0 に記載の方法。

10

【請求項 2 2】

前記第 1 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 1 複数のインデックスを含み、

前記第 2 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 2 複数のインデックスを含み、

前記第 1 複数のインデックスは、前記第 2 複数のインデックスと同じである、請求項 1 9 に記載の方法。

【請求項 2 3】

前記複数の角度イントラ予測モードは、第 1 角度イントラ予測モード及び第 2 角度イントラ予測モードを含み、

20

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスと同じであり、

30

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスと同じである、請求項 2 2 に記載の方法。

【請求項 2 4】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基つき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基つき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項 1 9 に記載の方法。

40

【請求項 2 5】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基つき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基つき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの左の近隣ブロックの左の近隣モードであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記現在ブロックの上の近隣ブロックの上の近隣モードである、請求項 1 9 に記載の

50

方法。

【請求項 26】

前記角度モードが補間を用いて分数位置で予測サンプルを生成しないモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが補間を用いて前記分数位置で前記予測サンプルを生成するモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは、前記平面モード及び前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは、前記角度モードである、請求項 19 に記載の方法。

10

【請求項 27】

符号化ビデオビットストリームの中の現在ブロックを符号化するために使用されるイントラ予測モードをシグナリングするデコーダに実装される装置であって、

プログラムコードを格納するよう構成される少なくとも 1 つのメモリと、

前記プログラムコードを読み出し、前記プログラムコードにより指示されるように動作するよう構成される少なくとも 1 つのプロセッサと、

を含み、前記プログラムコードは、

前記少なくとも 1 つのプロセッサに、前記現在ブロックのゼロ参照ラインに対応する第 1 MPM (most probable mode) リストを生成させるよう構成される第 1 生成コードであって、前記第 1 MPM リストは、複数の角度イントラ予測モードを含む、第 1 生成コードと、

20

前記少なくとも 1 つのプロセッサに、前記現在ブロックの 1 つ以上の非ゼロ参照ラインに対応する第 2 MPM リストを生成させるよう構成される第 2 生成コードであって、前記第 2 MPM リストは前記複数の角度イントラ予測モードを含む、第 2 生成コードと、

前記少なくとも 1 つのプロセッサに、前記ゼロ参照ライン及び前記 1 つ以上の非ゼロ参照ラインの中から、前記現在ブロックを符号化するために使用される参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングさせるよう構成される第 1 シグナリングコードと、

前記少なくとも 1 つのプロセッサに、前記第 1 MPM リスト又は前記第 2 MPM リストの中のイントラ予測モードを示すイントラモードインデックスをシグナリングさせるよう構成される第 2 シグナリングコードと、

30

を含み、

前記参照ラインインデックスが、前記参照ラインが前記ゼロ参照ラインであることを示すことに基づき、及び前記現在ブロックの第 1 近隣ブロックの第 1 近隣モードが非角度モードであることに基づき、及び前記現在ブロックの第 2 近隣ブロックの第 2 近隣モードが角度モードであることに基づき、前記第 1 MPM リストにおける前記角度モードの位置に対する、前記第 1 MPM リストにおける平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つの位置が、前記角度モードのモード番号に基づき決定される、装置。

【請求項 28】

前記第 1 MPM リストは、1 つ以上の非角度イントラ予測モードを更に含み、

前記第 2 MPM リストは、前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードを含まない、請求項 27 に記載の装置。

40

【請求項 29】

前記 1 つ以上の非角度イントラ予測モードは、平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つを含む、請求項 28 に記載の装置。

【請求項 30】

前記第 1 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 1 複数のインデックスを含み、

前記第 2 MPM リストは、前記複数の角度イントラ予測モードに対応する第 2 複数のインデックスを含み、

前記第 1 複数のインデックスは、前記第 2 複数のインデックスと同じである、請求項

50

2.7に記載の装置。

【請求項 3 1】

前記複数の角度イントラ予測モードは、第 1 角度イントラ予測モード及び第 2 角度イントラ予測モードを含み、

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 1 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 1 インデックスに対応し、

前記第 2 角度イントラ予測モードは、前記第 2 複数のインデックスのうちの第 2 インデックスに対応し、

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 1 インデックスと同じであり、

前記第 1 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスは、前記第 2 複数のインデックスのうちの前記第 2 インデックスと同じである、請求項 3 0に記載の装置。

【請求項 3 2】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モードと前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは前記平面モードと前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは前記角度モードである、請求項 2.7に記載の装置。

【請求項 3 3】

前記角度モードが水平モード及び垂直モードのうちの 1 つであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モードと前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記水平モード及び前記垂直モード以外のモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは前記現在ブロックの左の近隣ブロックの左の近隣モードであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは前記現在ブロックの上の近隣ブロックの上の近隣モードである、請求項 2.7に記載の装置。

【請求項 3 4】

前記角度モードが補間を用いて分数位置における予測サンプルを生成しないモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの第 1 イントラ予測モードは前記角度モードであり、前記第 1 MPM リストの第 2 イントラ予測モードは前記平面モードと前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、

前記角度モードが前記補間を用いて前記分数位置における前記予測サンプルを生成するモードであることに基づき、前記第 1 MPM リストの前記第 1 イントラ予測モードは前記平面モードと前記 DC モードのうちの少なくとも 1 つであり、前記第 1 MPM リストの前記第 2 イントラ予測モードは前記角度モードである、請求項 2.7に記載の装置。

【請求項 3 5】

コンピュータに、請求項 1 9 乃至 2 6 の何れか一項に記載の方法を実行させるコンピュータプログラム。

【請求項 3 6】

エンコーダにより実施される符号化ビデオビットストリームの中の現在ブロックを符号化するために使用されるイントラ予測モードをシグナリングする方法であって、前記方法は

10

20

30

40

50

、

前記現在ブロックのゼロ参照ラインに対応する第 1 MPM (most probable mode) リストを生成するステップであって、前記第 1 MPM リストは、複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

前記現在ブロックの 1 つ以上の非ゼロ参照ラインに対応する第 2 MPM リストを生成するステップであって、前記第 2 MPM リストは前記複数の角度イントラ予測モードを含む、ステップと、

前記ゼロ参照ライン及び前記 1 つ以上の非ゼロ参照ラインの中から、前記現在ブロックを符号化するために使用される参照ラインを示す参照ラインインデックスをシグナリングするステップと、

前記第 1 MPM リスト又は前記第 2 MPM リストの中の前記イントラ予測モードを示すイントラモードインデックスをシグナリングするステップと、

を含み、

前記参照ラインインデックスが、前記参照ラインが前記ゼロ参照ラインであることを示すことに基づき、及び前記現在ブロックの第 1 近隣ブロックの第 1 近隣モードが非角度モードであることに基づき、及び前記現在ブロックの第 2 近隣ブロックの第 2 近隣モードが角度モードであることに基づき、前記第 1 MPM リストにおける前記角度モードの位置に対する、前記第 1 MPM リストにおける平面モード及び DC モードのうちの少なくとも 1 つの位置が、前記角度モードのモード番号に基づき決定される、方法。

【請求項 37】

ビットストリームであって、

参照ラインを示す参照ラインインデックスと、

第 1 MPM リストの中のモードの位置と、

を含み、

前記参照ラインインデックスは、

第 1 MPM (most probable mode) リスト及び第 2 MPM リストを生成し、前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストの各々は複数の角度イントラ予測モードを含み、

前記第 1 MPM リスト及び前記第 2 MPM リストにより示される複数の参照ラインの中から、前記参照ラインを示す前記参照ラインインデックスを選択する、

ことにより決定され、

前記第 1 MPM リストの中のモードの位置は、

前記参照ラインを示す前記参照ラインインデックスがゼロ参照ラインであること及び現在ブロックの近隣ブロックが角度モードであることに基づき、前記角度モードのモード番号に基づき前記ビットストリームに含まれる、

ビットストリーム。

10

20

30

40

50