

【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 2 年 8 月 20 日 (2020.8.20)

【公表番号】特表 2019-525576 (P2019-525576A)
 【公表日】令和 1 年 9 月 5 日 (2019.9.5)
 【年通号数】公開・登録公報 2019-036
 【出願番号】特願 2019-500820 (P2019-500820)
 【国際特許分類】

H 0 4 N 19/13 (2014.01)

H 0 4 N 19/176 (2014.01)

H 0 4 N 19/167 (2014.01)

H 0 4 N 19/70 (2014.01)

【 F I 】

H 0 4 N 19/13

H 0 4 N 19/176

H 0 4 N 19/167

H 0 4 N 19/70

【手続補正書】

【提出日】令和 2 年 7 月 9 日 (2020.7.9)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0 0 7 8

【補正方法】変更

【補正の内容】

【 0 0 7 8 】

本明細書における本原理の「一実施形態」又は「実施形態」及びそれらの他の変形形態への言及は、実施形態と関係して説明される特定の特徵、構造、特性などが本原理の少なくとも 1 つの実施形態に含まれることを意味する。従って、本明細書全体を通じて様々な場所に現れる「一実施形態では」又は「実施形態では」という記載及び他の任意の変形形態の出現は、必ずしもすべてが同じ実施形態を指すとは限らない。

なお、上述の実施形態の一部又は全部は、以下の付記のように記載され得るが、以下には限定されない。

(付記 1)

変換係数のブロックを符号化する方法であって、

変換係数を得るために画像値のブロックを変換することと、

前記変換係数の走査によって決定される最後の非ゼロ変換係数の前記ブロックの位置を定義する 2 つの座標をエントロピー符号化することと
 を含み、

前記 2 つの座標のうちの 1 つの座標 (y) の前記エントロピー符号化が、他の座標 (x) の値に依存する、方法。

(付記 2)

前記 1 つの座標 (y) のエントロピー符号化が、前記他の座標 (x) に依存するコンテキストを使用する、付記 1 に記載の方法。

(付記 3)

前記 2 つの座標の各々をプレフィックス及びサフィックスに分けることと、

前記 x 座標から前記 y 座標の前記プレフィックスの値を推論することと
 をさらに含む、付記 1 又は 2 に記載の方法。

(付記 4)

直交変換の適応セットが、画像値の前記ブロックを変換するために使用される部分変換を含む、付記 1 ~ 3 のいずれか一項に記載の方法。

(付記 5)

変換係数のセットを符号化する装置であって、
変換係数を得るために画像値のブロックに関して動作する変換回路と、
前記変換係数から最後の符号化係数の位置を表すコードを生成するエントロピーコードと
を含み、

前記最後の符号化係数の前記位置は 2 つの座標 (x , y) によって提供され、 y 座標のエントロピー符号化が x 座標の値に依存することとを特徴とする、装置。

(付記 6)

前記 1 つの座標 (y) のエントロピー符号化が、前記他の座標 (x) に依存するコンテキストを使用する、付記 5 に記載の装置。

(付記 7)

前記エントロピーコードが、前記 2 つの座標の各々をプレフィックス及びサフィックスに分けることと、前記 x 座標から前記 y 座標の前記プレフィックスの値を推論することとを行う、付記 5 又は 6 に記載の装置。

(付記 8)

変換係数のセットを復号する方法であって、
最後の符号化係数の位置を生成するために前記変換係数をエントロピー復号することを含み、

前記最後の符号化係数の前記位置が、2 つの座標 (x , y) によって提供され、 y 座標の前記エントロピー復号が x 座標の値に依存することとを特徴とし、

画像値のブロックを得るために変換係数を逆変換すること
を含む、方法。

(付記 9)

前記 1 つの座標 (y) のエントロピー符号化が、前記他の座標 (x) に依存するコンテキストを使用する、付記 8 に記載の方法。

(付記 10)

前記 2 つの座標の各々をプレフィックス及びサフィックスに分けることと、
前記 x 座標から前記 y 座標の前記プレフィックスの値を推論することと
をさらに含む、付記 8 又は 9 に記載の方法。

(付記 11)

変換係数のセットを復号する装置であって、
前記変換係数からの最後の符号化係数の位置を表すコードに関して動作するエントロピーデコードであって、
前記最後の符号化係数の前記位置が 2 つの座標 (x , y) によって提供され、 y 座標のエントロピー符号化が x 座標の値に依存することとを特徴とする、エントロピーデコードと、

画像値のブロックを得るために変換係数に関して動作する逆変換回路と
を含む、装置。

(付記 12)

前記 1 つの座標 (y) のエントロピー符号化が、前記他の座標 (x) に依存するコンテキストを使用する、付記 11 に記載の装置。

(付記 13)

前記エントロピーデコードが、前記 2 つの座標の各々をプレフィックス及びサフィックスに分けることと、前記 x 座標から前記 y 座標の前記プレフィックスの値を推論することとを行う、付記 11 又は 12 に記載の装置。

(付記 14)

付記 8 ~ 10 のいずれか一項に記載の方法に従って変換係数のセットを復号するため又

は付記 1 ～ 3 のいずれか一項に記載の方法に従って変換係数のセットを符号化するための命令が格納された非一時的なコンピュータ可読記憶媒体。

(付記 1 5)

付記 8 ～ 1 0 のいずれか一項に記載の方法に従ってビットストリームが格納された非一時的なコンピュータ可読記憶媒体。