(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2022 년 12 월 15 일 (15.12.2022)

WIPO | PCT

(10) 국제공개번호
WO 2022/260339 A1

(51) 국제특허분류:
H04N 19/109 (2014.01) *H04N 19/176* (2014.01)
H04N 19/105 (2014.01) *H04N 19/147* (2014.01)
H04N 19/70 (2014.01)

(21) 국제출원번호: PCT/KR2022/007761

(22) 국제출원일: 2022 년 5 월 31 일 (31.05.2022)

(25) 출원언어: 한국어

(26) 공개언어: 한국어

(30) 우선권정보:
10-2021-0074383 2021 년 6 월 8 일 (08.06.2021) KR
10-2022-0066029 2022 년 5 월 30 일 (30.05.2022) KR

(71) 출원인: 현대자동차주식회사 (**HYUNDAI MOTOR COMPANY**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (**KIA CORPORATION**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR).

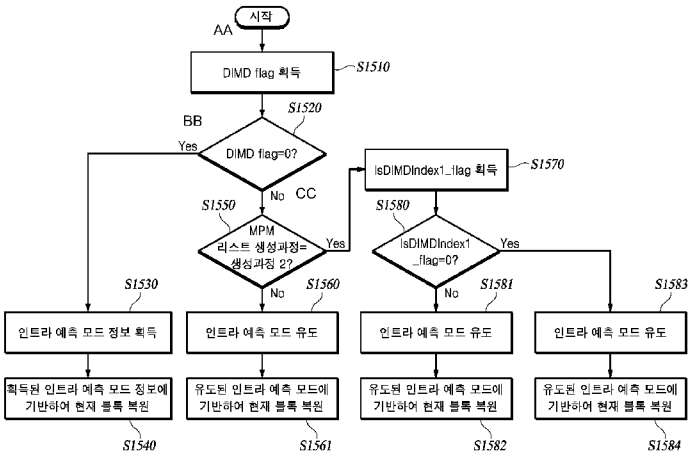
(72) 발명자: 박승욱 (**PARK, Seung Wook**); 16803 경기도 용인시 수지구 태봉로 17, 403동 302호, Gyeonggi-do (KR). 허진 (**HEO, Jin**); 16836 경기도 용인시 수지구 풍덕천로 91 신정마을1단지 101동1201호, Gyeonggi-do (KR).

(74) 대리인: 이철희 (**LEE, Chulhee**); 06229 서울특별시 강남구 도곡로33길 26, 베리타스빌딩 2-4층, Seoul (KR).

(81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 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, IQ, IR, IS, IT, JM, 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,

(54) **Title:** VIDEO ENCODING/DECODING METHOD AND DEVICE

(54) **발명의 명칭:** 비디오 부호화/복호화 방법 및 장치



S1510 ... Obtain DIMD flag
S1520 ... DIMD flag=0?
S1530 ... Obtain intra prediction mode information
S1540 ... Reconstruct current block on basis of obtained intra prediction mode information
S1550 ... MPM list generating process = generation process 2?
S1560 , S1581, S1583 ... Induce intra prediction mode
S1561 , S1582, S1584 ... Reconstruct current block on basis of induced intra prediction mode
S1570 ... Obtain IsDIMDIndex1_flag
S1580 ... IsDIMDIndex1_flag=0?
AA ... Start
BB ... Yes
CC ... No

(57) **Abstract:** A video encoding/decoding method and device are provided. A video decoding method according to the present disclosure may comprise the steps of: determining at least two intra prediction modes on the basis of intra prediction modes of neighboring blocks adjacent to a current block; generating at least two prediction blocks by using the at least two intra prediction modes; and generating a prediction block of the current block by using a weighted average of the at least two prediction blocks.

(57) **요약서:** 비디오 부호화/복호화 방법 및 장치가 제공된다. 본 개시에 따른 비디오 복호화 방법은, 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

WO 2022/260339 A1

[다음 쪽 계속]

OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(84) **지정국** (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 역내 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), 유럽 (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))

명세서

발명의 명칭: 비디오 부호화/복호화 방법 및 장치

기술분야

[1] 본 발명은 비디오 부호화/복호화 방법 및 장치에 관한 것으로서, 보다 구체적으로 MPM(Most Probable Mode) 리스트로부터 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하는 비디오 부호화/복호화 방법 및 장치에 관한 것이다.

배경기술

[2] 이하에 기술되는 내용은 단순히 본 실시예와 관련되는 배경 정보만을 제공할 뿐 종래기술을 구성하는 것이 아니다.

[3] 비디오 데이터는 음성 데이터나 정지 영상 데이터 등에 비하여 많은 데이터량을 가지기 때문에, 압축을 위한 처리 없이 그 자체를 저장하거나 전송하기 위해서는 메모리를 포함하여 많은 하드웨어 자원을 필요로 한다.

[4] 따라서, 통상적으로 비디오 데이터를 저장하거나 전송할 때에는 부호화기를 사용하여 비디오 데이터를 압축하여 저장하거나 전송하며, 복호화기에서는 압축된 비디오 데이터를 수신하여 압축을 해제하고 재생한다. 이러한 비디오 압축 기술로는 H.264/AVC, HEVC(High Efficiency Video Coding) 등을 비롯하여, HEVC에 비해 약 30% 이상의 부호화 효율을 향상시킨 VVC(Versatile Video Coding)가 존재한다.

[5] 그러나, 영상의 크기 및 해상도, 프레임률이 점차 증가하고 있고, 이에 따라 부호화해야 하는 데이터량도 증가하고 있으므로 기존의 압축 기술보다 더 부호화 효율이 좋고 화질 개선 효과도 높은 새로운 압축 기술이 요구된다.

[6] 화면 내 예측은 공간적 참조만을 허용하는 예측 기술로, 현재 부호화를 진행하려고 하는 블록의 주변에 이미 복원된 블록들을 참조하여 현재 블록을 예측하는 방법을 말한다. 인코더는 현재 부호화하고자 하는 블록의 화면 내 예측 모드 정보를 디코더로 전송한다. 디코더에서 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술(Decoder-side Intra Mode Derivation, DIMD)은 인코더가 화면내 예측 모드 정보를 디코더로 전송하는 것 대신 디코더에서 복호화 과정중 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술이다. DIMD는 디코더에서 화면 내 예측 모드 정보를 전송 받지 않고 현재 블록의 화면 내 예측 모드를 유도하므로 부호화 효율이 향상되나 디코더에서 복잡도를 줄일 필요가 있다.

발명의 상세한 설명

기술적 과제

[7] 본 개시는 MPM(Most Probable Mode) 리스트에 기반하여 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[8] 또한, 본 개시는 인코더가 인트라 예측 모드 정보를 디코더에 전송하지 않고 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[9] 또한, 본 개시는 디코더에서 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술(Decoder-side Intra Mode Derivation, DIMD)에 기반하여 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[10] 또한, 본 개시는 주변 블록의 화면 내 예측 모드의 가중 값을 고정적으로 할당하는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[11] 또한, 본 개시는 화면 내 예측 모드 유도 과정을 MPM 리스트 생성 과정과 정렬시키는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[12] 또한, 본 개시는 비디오 부호화/복호화 효율을 향상시키는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[13] 또한, 본 개시는 본 개시의 비디오 부호화/복호화 방법 또는 장치에 의해 생성된 비트스트림을 저장한 기록 매체를 제공하는 것을 목적으로 한다.

[14] 또한, 본 개시는 본 개시의 비디오 부호화/복호화 방법 또는 장치에 의해 생성된 비트스트림을 전송하는 방법 및 장치를 제공하는 것을 목적으로 한다.

과제 해결 수단

[15] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법은, 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[16] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM(Most Probable Mode) 리스트 내에서 선택된 후보 모드일 수 있다.

[17] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 상기 MPM 리스트 내 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드일 수 있다.

[18] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 상기 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 획득하는 단계 및 상기 인트라 예측 모드 정보에 기반하여, 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[19] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너(Planar) 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[20] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너

모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[21] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보를 획득하는 단계를 포함할 수 있다.

[22] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[23] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[24] 본 개시에 따른, 비디오 복호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계는, 상기 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 할 수 있다.

[25] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법은 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[26] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM리스트 내에서 선택되고, 상기 MPM 리스트 내 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드일 수 있다.

[27] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 상기 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 부호화하는 단계를 포함할 수 있다.

[28] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기

플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[29] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[30] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보를 부호화하는 단계를 포함할 수 있다.

[31] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[32] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계 및 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함할 수 있다.

[33] 본 개시에 따른, 비디오 부호화 방법에 있어서, 상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계는, 상기 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 할 수 있다.

[34] 또한, 본 개시에 따르면, 본 개시에 따른 비디오 부호화 방법 또는 장치에 의해 생성된 비트스트림을 전송하는 방법이 제공될 수 있다.

[35] 또한, 본 개시에 따르면, 본 개시에 따른 비디오 부호화 방법 또는 장치에 의해 생성된 비트스트림을 저장한 기록 매체가 제공될 수 있다.

[36] 또한, 본 개시에 따르면, 본 개시에 따른 비디오 복호화 장치에 의해 수신되고 복호화되어 영상의 복원에 이용되는 비트스트림을 저장한 기록 매체가 제공될 수 있다.

발명의 효과

[37] 본 개시에 따르면, MPM(Most Probable Mode) 리스트에 기반하여 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[38] 또한, 본 개시에 따르면, 인코더가 인트라 예측 모드 정보를 디코더에 전송하지 않고 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[39] 또한, 본 개시에 따르면, 디코더에서 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술(Decoder-side Intra Mode Derivation, DIMD)에 기반하여 화면 내 예측 모드를 유도하는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[40] 또한, 본 개시에 따르면, 주변 블록의 화면 내 예측 모드의 가중 값을 고정적으로 할당하는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[41] 또한, 본 개시에 따르면, 화면 내 예측 모드 유도 과정을 MPM 리스트 생성 과정과 정렬시키는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[42] 또한, 본 개시에 따르면, 비디오 부호화/복호화 효율을 향상시키는 방법 및 장치가 제공될 수 있다.

[43] 본 개시에서 얻을 수 있는 효과는 이상에서 언급한 효과들로 제한되지 않으며, 언급하지 않은 또 다른 효과들은 아래의 기재로부터 본 개시가 속하는 기술분야에서 통상의 지식을 가진 자에게 명확하게 이해될 수 있을 것이다.

도면의 간단한 설명

[44] 도 1은 본 개시의 기술들을 구현할 수 있는 영상 부호화 장치에 대한 예시적인 블록도이다.

[45] 도 2는 QTBTTT 구조를 이용하여 블록을 분할하는 방법을 설명하기 위한 도면이다.

[46] 도 3a 및 도 3b는 광각 인트라 예측모드들을 포함한 복수의 인트라 예측모드들을 나타낸 도면이다.

[47] 도 4는 현재블록의 주변블록에 대한 예시도이다.

[48] 도 5는 본 개시의 기술들을 구현할 수 있는 영상 복호화 장치의 예시적인 블록도이다.

[49] 도 6은 본 개시의 일 실시예에 따른, 디코더에서 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술(Decoder-side Intra Mode Derivation, DIMD)에 기반하여 예측 블록을 생성하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[50] 도 7은 본 개시의 일 실시예에 따른, DIMD에 기반한 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[51] 도 8은 본 개시의 일 실시예에 따른, DIMD 인덱스에 따라 주변 블록의 인트라 예측 모드의 예측 값에 가중 값이 할당된 DIMD 혼합 모드를 설명하기 위한 도면이다.

[52] 도 9는 본 개시의 일 실시예에 따른, 현재 블록에 이웃한 주변 블록을 설명하기 위한 도면이다.

[53] 도 10은 본 개시의 일 실시예에 따른, 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에

따른 MPM(Most Probable Mode) 리스트 생성 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[54] 도 11은 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정에 따른 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성을 설명하기 위한 도면이다.

[55] 도 12는 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트에서 두 개의 모드를 선택하는 방법을 설명하기 위한 도면이다.

[56] 도 13은 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정과 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따른 DIMD 혼합 모드를 설명하기 위한 도면이다.

[57] 도 14는 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정과 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따라 주변 블록의 인트라 예측 모드에 따른 예측 값에 할당되는 가중 값을 설명하기 위한 도면이다.

[58] 도 15는 본 개시의 다른 일 실시예에 따른, DIMD에 기반한 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[59] 도 16은 본 개시의 일 실시예에 따른, 비디오 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[60] 도 17은 본 개시의 일 실시예에 따른, 비디오 부호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

발명의 실시를 위한 형태

[61] 이하, 본 개시의 일부 실시예들을 예시적인 도면을 참조하여 상세하게 설명한다. 각 도면의 구성요소들에 참조부호를 부가함에 있어서, 동일한 구성요소들에 대해서는 비록 다른 도면상에 표시되더라도 가능한 한 동일한 부호를 가지도록 하고 있음에 유의해야 한다. 또한, 본 실시예들을 설명함에 있어, 관련된 공지 구성 또는 기능에 대한 구체적인 설명이 본 실시예들의 요지를 흐릴 수 있다고 판단되는 경우에는 그 상세한 설명은 생략한다. 본 개시에서 영상과 비디오는 혼용될 수 있다.

[62] 도 1은 본 개시의 기술들을 구현할 수 있는 영상 부호화 장치에 대한 예시적인 블록도이다. 이하에서는 도 1의 도시를 참조하여 영상 부호화 장치와 이 장치의 하위 구성들에 대하여 설명하도록 한다.

[63] 영상 부호화 장치는 픽처 분할부(110), 예측부(120), 감산기(130), 변환부(140), 양자화부(145), 재정렬부(150), 엔트로피 부호화부(155), 역양자화부(160), 역변환부(165), 가산기(170), 루프 필터부(180) 및 메모리(190)를 포함하여 구성될 수 있다.

[64] 영상 부호화 장치의 각 구성요소는 하드웨어 또는 소프트웨어로 구현되거나, 하드웨어 및 소프트웨어의 결합으로 구현될 수 있다. 또한, 각 구성요소의 기능이 소프트웨어로 구현되고 마이크로프로세서가 각 구성요소에 대응하는 소프트웨어의 기능을 실행하도록 구현될 수도 있다.

[65] 하나의 영상(비디오)은 복수의 픽처들을 포함하는 하나 이상의 시퀀스로 구성된다. 각 픽처들은 복수의 영역으로 분할되고 각 영역마다 부호화가

수행된다. 예를 들어, 하나의 픽처는 하나 이상의 타일(Tile) 또는/및 슬라이스(Slice)로 분할된다. 여기서, 하나 이상의 타일을 타일 그룹(Tile Group)으로 정의할 수 있다. 각 타일 또는/슬라이스는 하나 이상의 CTU(Coding Tree Unit)로 분할된다. 그리고 각 CTU는 트리 구조에 의해 하나 이상의 CU(Coding Unit)들로 분할된다. 각 CU에 적용되는 정보들은 CU의 신택스로서 부호화되고, 하나의 CTU에 포함된 CU들에 공통적으로 적용되는 정보는 CTU의 신택스로서 부호화된다. 또한, 하나의 슬라이스 내의 모든 블록들에 공통적으로 적용되는 정보는 슬라이스 헤더의 신택스로서 부호화되며, 하나 이상의 픽처들을 구성하는 모든 블록들에 적용되는 정보는 픽처 파라미터 셋(PPS, Picture Parameter Set) 혹은 픽처 헤더에 부호화된다. 나아가, 복수의 픽처가 공통으로 참조하는 정보들은 시퀀스 파라미터 셋(SPS, Sequence Parameter Set)에 부호화된다. 그리고, 하나 이상의 SPS가 공통으로 참조하는 정보들은 비디오 파라미터 셋(VPS, Video Parameter Set)에 부호화된다. 또한, 하나의 타일 또는 타일 그룹에 공통으로 적용되는 정보는 타일 또는 타일 그룹 헤더의 신택스로서 부호화될 수도 있다. SPS, PPS, 슬라이스 헤더, 타일 또는 타일 그룹 헤더에 포함되는 신택스들은 상위수준(high level) 신택스로 칭할 수 있다.

[66] 픽처 분할부(110)는 CTU(Coding Tree Unit)의 크기를 결정한다. CTU의 크기에 대한 정보(CTU size)는 SPS 또는 PPS의 신택스로서 부호화되어 영상 복호화 장치로 전달된다.

[67] 픽처 분할부(110)는 영상을 구성하는 각 픽처(picture)를 미리 결정된 크기를 가지는 복수의 CTU(Coding Tree Unit)들로 분할한 이후에, 트리 구조(tree structure)를 이용하여 CTU를 반복적으로(recursively) 분할한다. 트리 구조에서의 리프 노드(leaf node)가 부호화의 기본 단위인 CU(coding unit)가 된다.

[68] 트리 구조로는 상위 노드(혹은 부모 노드)가 동일한 크기의 네 개의 하위 노드(혹은 자식 노드)로 분할되는 쿼드트리(QuadTree, QT), 또는 상위 노드가 두 개의 하위 노드로 분할되는 바이너리트리(BinaryTree, BT), 또는 상위 노드가 1:2:1 비율로 세 개의 하위 노드로 분할되는 터너리트리(TernaryTree, TT), 또는 이러한 QT 구조, BT 구조 및 TT 구조 중 둘 이상을 혼용한 구조일 수 있다. 예컨대, QTBT(QuadTree plus BinaryTree) 구조가 사용될 수 있고, 또는 QTBTTT(QuadTree plus BinaryTree TernaryTree) 구조가 사용될 수 있다. 여기서, BTTT를 합쳐서 MTT(Multiple-Type Tree)라 지칭될 수 있다.

[69] 도 2는 QTBTTT 구조를 이용하여 블록을 분할하는 방법을 설명하기 위한 도면이다.

[70] 도 2에 도시된 바와 같이, CTU는 먼저 QT 구조로 분할될 수 있다. 쿼드트리 분할은 분할 블록(splitting block)의 크기가 QT에서 허용되는 리프 노드의 최소 블록 크기(MinQTSize)에 도달할 때까지 반복될 수 있다. QT 구조의 각 노드가 하위 레이어의 4개의 노드들로 분할되는지 여부를 지시하는 제1 플래그(QT_split_flag)는 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화

장치로 시그널링된다. QT의 리프 노드가 BT에서 허용되는 루트 노드의 최대 블록 크기(MaxBTSize)보다 크지 않은 경우, BT 구조 또는 TT 구조 중 어느 하나 이상으로 더 분할될 수 있다. BT 구조 및/또는 TT 구조에서는 복수의 분할 방향이 존재할 수 있다. 예컨대, 해당 노드의 블록이 가로로 분할되는 방향과 세로로 분할되는 방향 두 가지가 존재할 수 있다. 도 2의 도시와 같이, MTT 분할이 시작되면, 노드들이 분할되었는지 여부를 지시하는 제2 플래그(mtt_split_flag)와, 분할이 되었다면 추가적으로 분할 방향(vertical 혹은 horizontal)을 나타내는 플래그 및/또는 분할 타입(Binary 혹은 Ternary)을 나타내는 플래그가 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링된다.

[71] 대안적으로, 각 노드가 하위 레이어의 4개의 노드들로 분할되는지 여부를 지시하는 제1 플래그(QT_split_flag)를 부호화하기에 앞서, 그 노드가 분할되는지 여부를 지시하는 CU 분할 플래그(split_cu_flag)가 부호화될 수도 있다. CU 분할 플래그(split_cu_flag) 값이 분할되지 않았음을 지시하는 경우, 해당 노드의 블록이 분할 트리 구조에서의 리프 노드(leaf node)가 되어 부호화의 기본 단위인 CU(coding unit)가 된다. CU 분할 플래그(split_cu_flag) 값이 분할됨을 지시하는 경우, 영상 부호화 장치는 전술한 방식으로 제1 플래그부터 부호화를 시작한다.

[72] 트리 구조의 다른 예시로서 QTBT가 사용되는 경우, 해당 노드의 블록을 동일 크기의 두 개 블록으로 가로로 분할하는 타입(즉, symmetric horizontal splitting)과 세로로 분할하는 타입(즉, symmetric vertical splitting) 두 가지가 존재할 수 있다. BT 구조의 각 노드가 하위 레이어의 블록으로 분할되는지 여부를 지시하는 분할 플래그(split_flag) 및 분할되는 타입을 지시하는 분할 타입 정보가 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 전달된다. 한편, 해당 노드의 블록을 서로 비대칭 형태의 두 개의 블록으로 분할하는 타입이 추가로 더 존재할 수도 있다. 비대칭 형태에는 해당 노드의 블록을 1:3의 크기 비율을 가지는 두 개의 직사각형 블록으로 분할하는 형태가 포함될 수 있고, 혹은 해당 노드의 블록을 대각선 방향으로 분할하는 형태가 포함될 수도 있다.

[73] CU는 CTU로부터의 QTBT 또는 QTBTTT 분할에 따라 다양한 크기를 가질 수 있다. 이하에서는, 부호화 또는 복호화하고자 하는 CU(즉, QTBTTT의 리프 노드)에 해당하는 블록을 '현재블록'이라 칭한다. QTBTTT 분할의 채용에 따라, 현재블록의 모양은 정사각형뿐만 아니라 직사각형일 수도 있다.

[74] 예측부(120)는 현재블록을 예측하여 예측블록을 생성한다. 예측부(120)는 인트라 예측부(122)와 인터 예측부(124)를 포함한다.

[75] 일반적으로, 픽처 내 현재블록들은 각각 예측적으로 코딩될 수 있다. 일반적으로 현재블록의 예측은 (현재블록을 포함하는 픽처로부터의 데이터를 사용하는) 인트라 예측 기술 또는 (현재블록을 포함하는 픽처 이전에 코딩된 픽처로부터의 데이터를 사용하는) 인터 예측 기술을 사용하여 수행될 수 있다. 인터 예측은 단방향 예측과 양방향 예측 모두를 포함한다.

[76] 인트라 예측부(122)는 현재블록이 포함된 현재 픽처 내에서 현재블록의 주변에 위치한 픽셀(참조 픽셀)들을 이용하여 현재블록 내의 픽셀들을 예측한다. 예측 방향에 따라 복수의 인트라 예측모드가 존재한다. 예컨대, 도 3a에서 보는 바와 같이, 복수의 인트라 예측모드는 planar 모드와 DC 모드를 포함하는 2개의 비방향성 모드와 65개의 방향성 모드를 포함할 수 있다. 각 예측모드에 따라 사용할 주변 픽셀과 연산식이 다르게 정의된다.

[77] 직사각형 모양의 현재블록에 대한 효율적인 방향성 예측을 위해, 도 3b에 점선 화살표로 도시된 방향성 모드들(67 ~ 80번, -1 ~ -14 번 인트라 예측모드들)이 추가로 사용될 수 있다. 이들은 "광각 인트라 예측모드들(wide angle intra-prediction modes)"로 지칭될 수 있다. 도 3b에서 화살표들은 예측에 사용되는 대응하는 참조샘플들을 가리키는 것이며, 예측 방향을 나타내는 것이 아니다. 예측 방향은 화살표가 가리키는 방향과 반대이다. 광각 인트라 예측모드들은 현재블록이 직사각형일 때 추가적인 비트 전송 없이 특정 방향성 모드를 반대방향으로 예측을 수행하는 모드이다. 이때 광각 인트라 예측모드들 중에서, 직사각형의 현재블록의 너비와 높이의 비율에 의해, 현재블록에 이용 가능한 일부 광각 인트라 예측모드들이 결정될 수 있다. 예컨대, 45도보다 작은 각도를 갖는 광각 인트라 예측모드들(67 ~ 80번 인트라 예측모드들)은 현재블록이 높이가 너비보다 작은 직사각형 형태일 때 이용 가능하고, -135도보다 큰 각도를 갖는 광각 인트라 예측모드들(-1 ~ -14 번 인트라 예측모드들)은 현재블록이 너비가 높이보다 큰 직사각형 형태일 때 이용 가능하다.

[78] 인트라 예측부(122)는 현재블록을 부호화하는데 사용할 인트라 예측모드를 결정할 수 있다. 일부 예들에서, 인트라 예측부(122)는 여러 인트라 예측모드들을 사용하여 현재블록을 인코딩하고, 테스트된 모드들로부터 사용할 적절한 인트라 예측모드를 선택할 수도 있다. 예를 들어, 인트라 예측부(122)는 여러 테스트된 인트라 예측모드들에 대한 비트율 왜곡(rate-distortion) 분석을 사용하여 비트율 왜곡 값들을 계산하고, 테스트된 모드들 중 최선의 비트율 왜곡 특징들을 갖는 인트라 예측모드를 선택할 수도 있다.

[79] 인트라 예측부(122)는 복수의 인트라 예측모드 중에서 하나의 인트라 예측모드를 선택하고, 선택된 인트라 예측모드에 따라 결정되는 주변 픽셀(참조 픽셀)과 연산식을 사용하여 현재블록을 예측한다. 선택된 인트라 예측모드에 대한 정보는 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 전달된다.

[80] 인터 예측부(124)는 움직임 보상 과정을 이용하여 현재블록에 대한 예측블록을 생성한다. 인터 예측부(124)는 현재 픽처보다 먼저 부호화 및 복호화된 참조픽처 내에서 현재블록과 가장 유사한 블록을 탐색하고, 그 탐색된 블록을 이용하여 현재블록에 대한 예측블록을 생성한다. 그리고, 현재 픽처 내의 현재블록과 참조픽처 내의 예측블록 간의 변위(displacement)에 해당하는 움직임벡터(Motion

Vector: MV)를 생성한다. 일반적으로, 움직임 추정은 루마(luma) 성분에 대해 수행되고, 루마 성분에 기초하여 계산된 움직임벡터는 루마 성분 및 크로마 성분 모두에 대해 사용된다. 현재블록을 예측하기 위해 사용된 참조픽처에 대한 정보 및 움직임벡터에 대한 정보를 포함하는 움직임 정보는 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 전달된다.

[81] 인터 예측부(124)는, 예측의 정확성을 높이기 위해, 참조픽처 또는 참조 블록에 대한 보간을 수행할 수도 있다. 즉, 연속한 두 정수 샘플 사이의 서브 샘플들은 그 두 정수 샘플을 포함한 연속된 복수의 정수 샘플들에 필터 계수들을 적용하여 보간된다. 보간된 참조픽처에 대해서 현재블록과 가장 유사한 블록을 탐색하는 과정을 수행하면, 움직임벡터는 정수 샘플 단위의 정밀도(precision)가 아닌 소수 단위의 정밀도까지 표현될 수 있다. 움직임벡터의 정밀도 또는 해상도(resolution)는 부호화하고자 하는 대상 영역, 예컨대, 슬라이스, 타일, CTU, CU 등의 단위마다 다르게 설정될 수 있다. 이와 같은 적응적 움직임벡터 해상도(Adaptive Motion Vector Resolution: AMVR)가 적용되는 경우 각 대상 영역에 적용할 움직임벡터 해상도에 대한 정보는 대상 영역마다 시그널링되어야 한다. 예컨대, 대상 영역이 CU인 경우, 각 CU마다 적용된 움직임벡터 해상도에 대한 정보가 시그널링된다. 움직임벡터 해상도에 대한 정보는 후술할 차분 움직임벡터의 정밀도를 나타내는 정보일 수 있다.

[82] 한편, 인터 예측부(124)는 양방향 예측(bi-prediction)을 이용하여 인터 예측을 수행할 수 있다. 양방향 예측의 경우, 두 개의 참조픽처와 각 참조픽처 내에서 현재블록과 가장 유사한 블록 위치를 나타내는 두 개의 움직임벡터가 이용된다. 인터 예측부(124)는 참조픽처 리스트 0(RefPicList0) 및 참조픽처 리스트 1(RefPicList1)로부터 각각 제1 참조픽처 및 제2 참조픽처를 선택하고, 각 참조픽처 내에서 현재블록과 유사한 블록을 탐색하여 제1 참조블록과 제2 참조블록을 생성한다. 그리고, 제1 참조블록과 제2 참조블록을 평균 또는 가중 평균하여 현재블록에 대한 예측블록을 생성한다. 그리고 현재블록을 예측하기 위해 사용한 두 개의 참조픽처에 대한 정보 및 두 개의 움직임벡터에 대한 정보를 포함하는 움직임 정보를 부호화부(150)로 전달한다. 여기서, 참조픽처 리스트 0은 기복원된 픽처들 중 디스플레이 순서에서 현재 픽처 이전의 픽처들로 구성되고, 참조픽처 리스트 1은 기복원된 픽처들 중 디스플레이 순서에서 현재 픽처 이후의 픽처들로 구성될 수 있다. 그러나 반드시 이에 한정되는 것은 아니며, 디스플레이 순서 상으로 현재 픽처 이후의 기복원 픽처들이 참조픽처 리스트 0에 추가로 더 포함될 수 있고, 역으로 현재 픽처 이전의 기복원 픽처들이 참조픽처 리스트 1에 추가로 더 포함될 수도 있다.

[83] 움직임 정보를 부호화하는 데에 소요되는 비트량을 최소화하기 위해 다양한 방법이 사용될 수 있다.

[84] 예컨대, 현재블록의 참조픽처와 움직임벡터가 주변블록의 참조픽처 및 움직임벡터와 동일한 경우에는 그 주변블록을 식별할 수 있는 정보를

부호화함으로써, 현재블록의 움직임 정보를 영상 복호화 장치로 전달할 수 있다. 이러한 방법을 '머지 모드(merge mode)'라 한다.

[85] 머지 모드에서, 인터 예측부(124)는 현재블록의 주변블록들로부터 기 결정된 개수의 머지 후보블록(이하, '머지 후보'라 함)들을 선택한다.

[86] 머지 후보를 유도하기 위한 주변블록으로는, 도 4에 도시된 바와 같이, 현재 픽처 내에서 현재블록에 인접한 좌측블록(A0), 좌하단블록(A1), 상단블록(B0), 우상단블록(B1), 및 좌상단블록(A2) 중에서 전부 또는 일부가 사용될 수 있다. 또한, 현재블록이 위치한 현재 픽처가 아닌 참조픽처(현재블록을 예측하기 위해 사용된 참조픽처와 동일할 수도 있고 다를 수도 있음) 내에 위치한 블록이 머지 후보로서 사용될 수도 있다. 예컨대, 참조픽처 내에서 현재블록과 동일 위치에 있는 블록(co-located block) 또는 그 동일 위치의 블록에 인접한 블록들이 머지 후보로서 추가로 더 사용될 수 있다. 이상에서 기술된 방법에 의해 선정된 머지 후보의 개수가 기설정된 개수보다 작으면, 0 벡터를 머지 후보에 추가한다.

[87] 인터 예측부(124)는 이러한 주변블록들을 이용하여 기 결정된 개수의 머지 후보를 포함하는 머지 리스트를 구성한다. 머지 리스트에 포함된 머지 후보들 중에서 현재블록의 움직임정보로서 사용할 머지 후보를 선택하고 선택된 후보를 식별하기 위한 머지 인덱스 정보를 생성한다. 생성된 머지 인덱스 정보는 부호화부(150)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 전달된다.

[88] 머지 스킵(merge skip) 모드는 머지 모드의 특별한 경우로서, 양자화를 수행한 후, 엔트로피 부호화를 위한 변환 계수가 모두 영(zero)에 가까울 때, 잔차신호의 전송 없이 주변블록 선택 정보만을 전송한다. 머지 스킵 모드를 이용함으로써, 움직임이 적은 영상, 정지 영상, 스크린 콘텐츠 영상 등에서 상대적으로 높은 부호화 효율을 달성할 수 있다.

[89] 이하, 머지 모드와 머지 스킵 모드를 통칭하여, 머지/스킵 모드로 나타낸다.

[90] 움직임 정보를 부호화하기 위한 또 다른 방법은 AMVP(Advanced Motion Vector Prediction) 모드이다.

[91] AMVP 모드에서, 인터 예측부(124)는 현재블록의 주변블록들을 이용하여 현재블록의 움직임벡터에 대한 예측 움직임벡터 후보들을 유도한다. 예측 움직임벡터 후보들을 유도하기 위해 사용되는 주변블록으로는, 도 4에 도시된 현재 픽처 내에서 현재블록에 인접한 좌측블록(A0), 좌하단블록(A1), 상단블록(B0), 우상단블록(B1), 및 좌상단블록(A2) 중에서 전부 또는 일부가 사용될 수 있다. 또한, 현재블록이 위치한 현재 픽처가 아닌 참조픽처(현재블록을 예측하기 위해 사용된 참조픽처와 동일할 수도 있고 다를 수도 있음) 내에 위치한 블록이 예측 움직임벡터 후보들을 유도하기 위해 사용되는 주변블록으로서 사용될 수도 있다. 예컨대, 참조픽처 내에서 현재블록과 동일 위치에 있는 블록(collocated block) 또는 그 동일 위치의 블록에 인접한 블록들이 사용될 수 있다. 이상에서 기술된 방법에 의해 움직임벡터 후보의 개수가 기설정된 개수보다 작으면, 0 벡터를 움직임벡터 후보에

추가한다.

[92] 인터 예측부(124)는 이 주변블록들의 움직임벡터를 이용하여 예측 움직임벡터 후보들을 유도하고, 예측 움직임벡터 후보들을 이용하여 현재블록의 움직임벡터에 대한 예측 움직임벡터를 결정한다. 그리고, 현재블록의 움직임벡터로부터 예측 움직임벡터를 감산하여 차분 움직임벡터를 산출한다.

[93] 예측 움직임벡터는 예측 움직임벡터 후보들에 기 정의된 함수(예컨대, 중앙값, 평균값 연산 등)를 적용하여 구할 수 있다. 이 경우, 영상 복호화 장치도 기 정의된 함수를 알고 있다. 또한, 예측 움직임벡터 후보를 유도하기 위해 사용하는 주변블록은 이미 부호화 및 복호화가 완료된 블록이므로 영상 복호화 장치도 그 주변블록의 움직임벡터도 이미 알고 있다. 그러므로 영상 부호화 장치는 예측 움직임벡터 후보를 식별하기 위한 정보를 부호화할 필요가 없다. 따라서, 이 경우에는 차분 움직임벡터에 대한 정보와 현재블록을 예측하기 위해 사용한 참조픽처에 대한 정보가 부호화된다.

[94] 한편, 예측 움직임벡터는 예측 움직임벡터 후보들 중 어느 하나를 선택하는 방식으로 결정될 수도 있다. 이 경우에는 차분 움직임벡터에 대한 정보 및 현재블록을 예측하기 위해 사용한 참조픽처에 대한 정보와 함께, 선택된 예측 움직임벡터 후보를 식별하기 위한 정보가 추가로 부호화된다.

[95] 감산기(130)는 현재블록으로부터 인트라 예측부(122) 또는 인터 예측부(124)에 의해 생성된 예측블록을 감산하여 잔차블록을 생성한다.

[96] 변환부(140)는 공간 영역의 픽셀 값들을 가지는 잔차블록 내의 잔차신호를 주파수 도메인의 변환 계수로 변환한다. 변환부(140)는 잔차블록의 전체 크기를 변환 단위로 사용하여 잔차블록 내의 잔차신호들을 변환할 수 있으며, 또는 잔차블록을 복수 개의 서브블록으로 분할하고 그 서브블록을 변환 단위로 사용하여 변환을 할 수도 있다. 또는, 변환 영역 및 비변환 영역인 두 개의 서브블록으로 구분하여, 변환 영역 서브블록만 변환 단위로 사용하여 잔차신호들을 변환할 수 있다. 여기서, 변환 영역 서브블록은 가로축 (혹은 세로축) 기준 1:1의 크기 비율을 가지는 두 개의 직사각형 블록 중 하나일 수 있다. 이런 경우, 서브블록 만을 변환하였음을 지시하는 플래그(cu_sbt_flag), 방향성(vertical/horizontal) 정보(cu_sbt_horizontal_flag) 및/또는 위치 정보(cu_sbt_pos_flag)가 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링된다. 또한, 변환 영역 서브블록의 크기는 가로축 (혹은 세로축) 기준 1:3의 크기 비율을 가질 수 있으며, 이런 경우 해당 분할을 구분하는 플래그(cu_sbt_quad_flag)가 추가적으로 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링된다.

[97] 한편, 변환부(140)는 잔차블록에 대해 가로 방향과 세로 방향으로 개별적으로 변환을 수행할 수 있다. 변환을 위해, 다양한 타입의 변환 함수 또는 변환 행렬이 사용될 수 있다. 예컨대, 가로 방향 변환과 세로 방향 변환을 위한 변환 함수의 쌍을 MTS(Multiple Transform Set)로 정의할 수 있다. 변환부(140)는 MTS 중 변환

효율이 가장 좋은 하나의 변환 함수 쌍을 선택하고 가로 및 세로 방향으로 각각 잔차블록을 변환할 수 있다. MTS 중에서 선택된 변환 함수 쌍에 대한 정보(mts_idx)는 엔트로피 부호화부(155)에 의해 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링된다.

[98] 양자화부(145)는 변환부(140)로부터 출력되는 변환 계수들을 양자화 파라미터를 이용하여 양자화하고, 양자화된 변환 계수들을 엔트로피 부호화부(155)로 출력한다. 양자화부(145)는, 어떤 블록 혹은 프레임에 대해, 변환 없이, 관련된 잔차 블록을 곧바로 양자화할 수도 있다. 양자화부(145)는 변환블록 내의 변환 계수들의 위치에 따라 서로 다른 양자화 계수(스케일링 값)을 적용할 수도 있다. 2차원으로 배열된 양자화된 변환 계수들에 적용되는 양자화 행렬은 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링될 수 있다.

[99] 재정렬부(150)는 양자화된 잔차값에 대해 계수값의 재정렬을 수행할 수 있다.

[100] 재정렬부(150)는 계수 스캐닝(coefficient scanning)을 이용하여 2차원의 계수 어레이를 1차원의 계수 시퀀스로 변경할 수 있다. 예를 들어, 재정렬부(150)에서는 지그-재그 스캔(zig-zag scan) 또는 대각선 스캔(diagonal scan)을 이용하여 DC 계수부터 고주파수 영역의 계수까지 스캔하여 1차원의 계수 시퀀스를 출력할 수 있다. 변환 단위의 크기 및 인트라 예측모드에 따라 지그-재그 스캔 대신 2차원의 계수 어레이를 열 방향으로 스캔하는 수직 스캔, 2차원의 블록 형태 계수를 행 방향으로 스캔하는 수평 스캔이 사용될 수도 있다. 즉, 변환 단위의 크기 및 인트라 예측모드에 따라 지그-재그 스캔, 대각선 스캔, 수직 방향 스캔 및 수평 방향 스캔 중에서 사용될 스캔 방법이 결정될 수도 있다.

[101] 엔트로피 부호화부(155)는, CABAC(Context-based Adaptive Binary Arithmetic Code), 지수 골롬(Exponential Golomb) 등의 다양한 부호화 방식을 사용하여, 재정렬부(150)로부터 출력된 1차원의 양자화된 변환 계수들의 시퀀스를 부호화함으로써 비트스트림을 생성한다.

[102] 또한, 엔트로피 부호화부(155)는 블록 분할과 관련된 CTU size, CU 분할 플래그, QT 분할 플래그, MTT 분할 타입, MTT 분할 방향 등의 정보를 부호화하여, 영상 복호화 장치가 영상 부호화 장치와 동일하게 블록을 분할할 수 있도록 한다. 또한, 엔트로피 부호화부(155)는 현재블록이 인트라 예측에 의해 부호화되었는지 아니면 인터 예측에 의해 부호화되었는지 여부를 지시하는 예측 타입에 대한 정보를 부호화하고, 예측 타입에 따라 인트라 예측정보(즉, 인트라 예측모드에 대한 정보) 또는 인터 예측정보(움직임 정보의 부호화 모드(머지 모드 또는 AMVP 모드), 머지 모드의 경우 머지 인덱스, AMVP 모드의 경우 참조픽처 인덱스 및 차분 움직임벡터에 대한 정보)를 부호화한다. 또한, 엔트로피 부호화부(155)는 양자화와 관련된 정보, 즉, 양자화 파라미터에 대한 정보 및 양자화 행렬에 대한 정보를 부호화한다.

[103] 역양자화부(160)는 양자화부(145)로부터 출력되는 양자화된 변환 계수들을 역양자화하여 변환 계수들을 생성한다. 역변환부(165)는 역양자화부(160)로부터

출력되는 변환 계수들을 주파수 도메인으로부터 공간 도메인으로 변환하여 잔차블록을 복원한다.

[104] 가산부(170)는 복원된 잔차블록과 예측부(120)에 의해 생성된 예측블록을 가산하여 현재블록을 복원한다. 복원된 현재블록 내의 픽셀들은 다음 순서의 블록을 인트라 예측할 때 참조 픽셀로서 사용된다.

[105] 루프(loop) 필터부(180)는 블록 기반의 예측 및 변환/양자화로 인해 발생하는 블록킹 아티팩트(blocking artifacts), 링잉 아티팩트(ringing artifacts), 블러링 아티팩트(blurring artifacts) 등을 줄이기 위해 복원된 픽셀들에 대한 필터링을 수행한다. 필터부(180)는 인루프(in-loop) 필터로서 디블록킹 필터(182), SAO(Sample Adaptive Offset) 필터(184) 및 ALF(Adaptive Loop Filter, 186)의 전부 또는 일부를 포함할 수 있다.

[106] 디블록킹 필터(182)는 블록 단위의 부호화/복호화로 인해 발생하는 블록킹 현상(blocking artifact)을 제거하기 위해 복원된 블록 간의 경계를 필터링하고, SAO 필터(184) 및 alf(186)는 디블록킹 필터링된 영상에 대해 추가적인 필터링을 수행한다. SAO 필터(184) 및 alf(186)는 손실 부호화(lossy coding)로 인해 발생하는 복원된 픽셀과 원본 픽셀 간의 차이를 보상하기 위해 사용되는 필터이다. SAO 필터(184)는 CTU 단위로 오프셋을 적용함으로써 주관적 화질뿐만 아니라 부호화 효율도 향상시킨다. 이에 비하여 ALF(186)는 블록 단위의 필터링을 수행하는데, 해당 블록의 에지 및 변화량의 정도를 구분하여 상이한 필터를 적용하여 왜곡을 보상한다. ALF에 사용될 필터 계수들에 대한 정보는 부호화되어 영상 복호화 장치로 시그널링될 수 있다.

[107] 디블록킹 필터(182), SAO 필터(184) 및 ALF(186)를 통해 필터링된 복원블록은 메모리(190)에 저장된다. 한 픽처 내의 모든 블록들이 복원되면, 복원된 픽처는 이후에 부호화하고자 하는 픽처 내의 블록을 인터 예측하기 위한 참조픽처로 사용될 수 있다.

[108] 도 5는 본 개시의 기술들을 구현할 수 있는 영상 복호화 장치의 예시적인 블록도이다. 이하에서는 도 5를 참조하여 영상 복호화 장치와 이 장치의 하위 구성들에 대하여 설명하도록 한다.

[109] 영상 복호화 장치는 엔트로피 복호화부(510), 재정렬부(515), 역양자화부(520), 역변환부(530), 예측부(540), 가산기(550), 루프 필터부(560) 및 메모리(570)를 포함하여 구성될 수 있다.

[110] 도 1의 영상 부호화 장치와 마찬가지로, 영상 복호화 장치의 각 구성요소는 하드웨어 또는 소프트웨어로 구현되거나, 하드웨어 및 소프트웨어의 결합으로 구현될 수 있다. 또한, 각 구성요소의 기능이 소프트웨어로 구현되고 마이크로프로세서가 각 구성요소에 대응하는 소프트웨어의 기능을 실행하도록 구현될 수도 있다.

[111] 엔트로피 복호화부(510)는 영상 부호화 장치에 의해 생성된 비트스트림을 복호화하여 블록 분할과 관련된 정보를 추출함으로써 복호화하고자 하는

현재블록을 결정하고, 현재블록을 복원하기 위해 필요한 예측정보와 잔차신호에 대한 정보 등을 추출한다.

[112] 엔트로피 복호화부(510)는 SPS(Sequence Parameter Set) 또는 PPS(Picture Parameter Set)로부터 CTU size에 대한 정보를 추출하여 CTU의 크기를 결정하고, 픽처를 결정된 크기의 CTU로 분할한다. 그리고, CTU를 트리 구조의 최상위 레이어, 즉, 루트 노드로 결정하고, CTU에 대한 분할정보를 추출함으로써 트리 구조를 이용하여 CTU를 분할한다.

[113] 예컨대, QTBTTT 구조를 사용하여 CTU를 분할하는 경우, 먼저 QT의 분할과 관련된 제1 플래그(QT_split_flag)를 추출하여 각 노드를 하위 레이어의 네 개의 노드로 분할한다. 그리고, QT의 리프 노드에 해당하는 노드에 대해서는 MTT의 분할과 관련된 제2 플래그(MTT_split_flag) 및 분할 방향(vertical / horizontal) 및/또는 분할 타입(binary / ternary) 정보를 추출하여 해당 리프 노드를 MTT 구조로 분할한다. 이에 따라 QT의 리프 노드 이하의 각 노드들을 BT 또는 TT 구조로 반복적으로(recursively) 분할한다.

[114] 또 다른 예로서, QTBTTT 구조를 사용하여 CTU를 분할하는 경우, 먼저 CU의 분할 여부를 지시하는 CU 분할 플래그(split_cu_flag)를 추출하고, 해당 블록이 분할된 경우, 제1 플래그(QT_split_flag)를 추출할 수도 있다. 분할 과정에서 각 노드는 0번 이상의 반복적인 QT 분할 후에 0번 이상의 반복적인 MTT 분할이 발생할 수 있다. 예컨대, CTU는 바로 MTT 분할이 발생하거나, 반대로 다수 번의 QT 분할만 발생할 수도 있다.

[115] 다른 예로서, QTBT 구조를 사용하여 CTU를 분할하는 경우, QT의 분할과 관련된 제1 플래그(QT_split_flag)를 추출하여 각 노드를 하위 레이어의 네 개의 노드로 분할한다. 그리고, QT의 리프 노드에 해당하는 노드에 대해서는 BT로 더 분할되는지 여부를 지시하는 분할 플래그(split_flag) 및 분할 방향 정보를 추출한다.

[116] 한편, 엔트로피 복호화부(510)는 트리 구조의 분할을 이용하여 복호화하고자 하는 현재블록을 결정하게 되면, 현재블록이 인트라 예측되었는지 아니면 인터 예측되었는지를 지시하는 예측 타입에 대한 정보를 추출한다. 예측 타입 정보가 인트라 예측을 지시하는 경우, 엔트로피 복호화부(510)는 현재블록의 인트라 예측정보(인트라 예측모드)에 대한 신택스 요소를 추출한다. 예측 타입 정보가 인터 예측을 지시하는 경우, 엔트로피 복호화부(510)는 인터 예측정보에 대한 신택스 요소, 즉, 움직임벡터 및 그 움직임벡터가 참조하는 참조픽처를 나타내는 정보를 추출한다.

[117] 또한, 엔트로피 복호화부(510)는 양자화 관련된 정보, 및 잔차신호에 대한 정보로서 현재블록의 양자화된 변환계수들에 대한 정보를 추출한다.

[118] 재정렬부(515)는, 영상 부호화 장치에 의해 수행된 계수 스캐닝 순서의 역순으로, 엔트로피 복호화부(510)에서 엔트로피 복호화된 1차원의 양자화된 변환계수들의 시퀀스를 다시 2차원의 계수 어레이(즉, 블록)로 변경할 수 있다.

[119] 역양자화부(520)는 양자화된 변환계수들을 역양자화하고, 양자화 파라미터를 이용하여 양자화된 변환계수들을 역양자화한다. 역양자화부(520)는 2차원으로 배열된 양자화된 변환계수들에 대해 서로 다른 양자화 계수(스케일링 값)을 적용할 수도 있다. 역양자화부(520)는 영상 부호화 장치로부터 양자화 계수(스케일링 값)들의 행렬을 양자화된 변환계수들의 2차원 어레이에 적용하여 역양자화를 수행할 수 있다.

[120] 역변환부(530)는 역양자화된 변환계수들을 주파수 도메인으로부터 공간 도메인으로 역변환하여 잔차신호들을 복원함으로써 현재블록에 대한 잔차블록을 생성한다.

[121] 또한, 역변환부(530)는 변환블록의 일부 영역(서브블록)만 역변환하는 경우, 변환블록의 서브블록만을 변환하였음을 지시하는 플래그(cu_sbt_flag), 서브블록의 방향성(vertical/horizontal) 정보(cu_sbt_horizontal_flag) 및/또는 서브블록의 위치 정보(cu_sbt_pos_flag)를 추출하여, 해당 서브블록의 변환계수들을 주파수 도메인으로부터 공간 도메인으로 역변환함으로써 잔차신호들을 복원하고, 역변환되지 않은 영역에 대해서는 잔차신호로 “0”값을 채움으로써 현재블록에 대한 최종 잔차블록을 생성한다.

[122] 또한, MTS가 적용된 경우, 역변환부(530)는 영상 부호화 장치로부터 시그널링된 MTS 정보(mts_idx)를 이용하여 가로 및 세로 방향으로 각각 적용할 변환 함수 또는 변환 행렬을 결정하고, 결정된 변환 함수를 이용하여 가로 및 세로 방향으로 변환블록 내의 변환계수들에 대해 역변환을 수행한다.

[123] 예측부(540)는 인트라 예측부(542) 및 인터 예측부(544)를 포함할 수 있다. 인트라 예측부(542)는 현재블록의 예측 타입이 인트라 예측일 때 활성화되고, 인터 예측부(544)는 현재블록의 예측 타입이 인터 예측일 때 활성화된다.

[124] 인트라 예측부(542)는 엔트로피 복호화부(510)로부터 추출된 인트라 예측모드에 대한 신택스 요소로부터 복수의 인트라 예측모드 중 현재블록의 인트라 예측모드를 결정하고, 인트라 예측모드에 따라 현재블록 주변의 참조 픽셀들을 이용하여 현재블록을 예측한다.

[125] 인터 예측부(544)는 엔트로피 복호화부(510)로부터 추출된 인터 예측모드에 대한 신택스 요소를 이용하여 현재블록의 움직임벡터와 그 움직임벡터가 참조하는 참조픽처를 결정하고, 움직임벡터와 참조픽처를 이용하여 현재블록을 예측한다.

[126] 가산기(550)는 역변환부로부터 출력되는 잔차블록과 인터 예측부 또는 인트라 예측부로부터 출력되는 예측블록을 가산하여 현재블록을 복원한다. 복원된 현재블록 내의 픽셀들은 이후에 복호화할 블록을 인트라 예측할 때의 참조픽셀로서 활용된다.

[127] 루프 필터부(560)는 인루프 필터로서 디블록킹 필터(562), SAO 필터(564) 및 ALF(566)를 포함할 수 있다. 디블록킹 필터(562)는 블록 단위의 복호화로 인해 발생하는 블록킹 현상(blocking artifact)을 제거하기 위해, 복원된 블록 간의

경계를 디블록킹 필터링한다. SAO 필터(564) 및 ALF(566)는 손실 부호화(lossy coding)으로 인해 발생하는 복원된 픽셀과 원본 픽셀 간의 차이를 보상하기 위해, 디블록킹 필터링 이후의 복원된 블록에 대해 추가적인 필터링을 수행한다. ALF의 필터 계수는 비스트림으로부터 복호한 필터 계수에 대한 정보를 이용하여 결정된다.

[128] 디블록킹 필터(562), SAO 필터(564) 및 ALF(566)를 통해 필터링된 복원블록은 메모리(570)에 저장된다. 한 픽처 내의 모든 블록들이 복원되면, 복원된 픽처는 이후에 부호화하고자 하는 픽처 내의 블록을 인터 예측하기 위한 참조픽처로 사용된다.

[129] 도 6은 본 개시의 일 실시예에 따른, 디코더에서 화면 내 예측 모드를 유도하는 기술(Decoder-side Intra Mode Derivation, DIMD)에 기반하여 예측 블록을 생성하는 과정을 설명하기 위한 도면이다. 화면 내 예측은 인트라 예측과 동일한 의미에 해당할 수 있다. DIMD는 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 인코더에서 디코더로 전송하지 않고 디코더에서 복호화 과정 중 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하는 방법에 해당할 수 있다. DIMD에서는 현재 블록에 이웃하는 주변 화소에 소벨 필터(Sobel Filter)가 적용되어 해당 화소의 기울기가 계산될 수 있다. 계산된 기울기에 기반하여 기울기의 히스토그램(Histogram of Gradient, HoG)이 생성될 수 있다. 기울기의 히스토그램으로부터 가장 큰 값을 갖는 두 개의 기울기가 선택되고, 두 개의 기울기를 가진 화소에 대한 인트라 예측 모드가 유도될 수 있다. 유도된 두 개의 인트라 예측 모드의 예측 값과 플래너(Planar) 모드의 예측 값에 가중 값이 할당되고 이를 합하여 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다. 여기서, 플래너 모드의 예측 값에 고정된 가중 값 1/3이 할당될 수 있다. 나머지 두 개의 유도된 인트라 예측 모드의 예측 값에는 기울기 값에 기반하여 2/3이 비례 배분된 가중 값이 할당될 수 있다. 플래너 모드의 예측 값에 할당된 가중 값과 유도된 두 개의 인트라 예측 모드의 예측 값에 할당된 가중 값의 합은 1에 해당될 수 있다.

[130] 도 6을 참조하면, 현재 블록에 인접한 두 개의 주변 블록의 인트라 예측 모드의 예측 값과 플래너 모드의 예측 값은 각각 Pred1, Pred2 및 Pred3에 해당될 수 있다. Pred1에는 가중 값 w1이 할당되고 Pred2에는 가중 값 w2가 할당되고 Pred3에는 가중 값 w3이 할당될 수 있다. 각각의 예측 값에 가중 값이 할당되고 이들이 더해져 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다. 다만, 본 개시는 상기 실시예에 한정되지 않는다.

[131] 도 7은 본 개시의 일 실시예에 따른, DIMD에 기반한 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[132] 도 7을 참조하면, 복호화 장치는 DIMD에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하는지 여부를 나타내는 정보(e.g. DIMD flag)를 획득할 수 있다(S710). 제1 값(e.g. 0)인 DIMD flag는 DIMD에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하지 않음을 나타낼 수 있다. 제2 값(e.g. 1)인 DIMD flag는

DIMD에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도함을 나타낼 수 있다. 그리고, 획득된 DIMD flag가 제1 값(e.g. 0)인지 여부가 판단될 수 있다(S720). DIMD flag가 제1 값(e.g. 0)인 경우(S720-YES), 복호화 장치는 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 획득할 수 있다(S730), 그리고, 복호화 장치는 획득된 인트라 예측 모드 정보에 기반하여 현재 블록을 복원할 수 있다(S740). DIMD flag가 제2 값(e.g. 1)인 경우(S720-NO), 복호화 장치는 DIMD에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도할 수 있다(S750). 그리고, 복호화 장치는 유도된 현재 블록의 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록을 복원할 수 있다(S760).

[133] 도 8은 본 개시의 다른 일 실시예에 따른, DIMD 인덱스에 따라 주변 블록의 인트라 예측 모드의 예측 값에 가중 값이 할당된 DIMD 혼합 모드를 설명하기 위한 도면이다. DIMD에서 현재 블록에 이웃하는 주변 화소에 소벨 필터(Sobel filter)가 적용되어 해당 화소의 기울기가 계산되고 계산된 기울기에 기반하여 기울기의 히스토그램이 생성될 수 있다. 그리고, 기울기의 히스토그램으로부터 가장 큰 값을 갖는 두 개의 기울기가 선택되고 상기 두 개의 기울기를 가진 화소에 대한 인트라 예측 모드가 유도될 수 있다. 두개의 유도된 인트라 예측 모드의 예측 값과 플래너(Planar) 모드의 예측 값이 혼합되어 DIMD 혼합 모드가 존재할 수 있다. 인트라 예측 모드에 가중 값이 할당되는 것은 인트라 예측 모드에 기반한 예측 값에 가중 값이 할당되는 것을 의미할 수 있다.

[134] 도 8을 참조하면, 두개의 유도된 인트라 예측 모드는 각각 1st 모드와 2nd 모드에 해당될 수 있다. 첫 번째 혼합 모드는 1st 모드와 2nd 모드가 혼합된 모드에 해당될 수 있다. 여기서 각 모드의 가중 값은 히스토그램에서 선택된 기울기 값에 기반하여 결정될 수 있다. 두 번째 혼합 모드는 2nd 모드와 플래너 모드가 혼합된 모드에 해당될 수 있다. 여기서, 플래너 모드에는 고정된 가중 값 1/3이 할당되고 2nd 모드에는 고정된 가중 값 2/3이 할당될 수 있다. 세 번째 혼합 모드는 1st 모드와 2nd 모드 및 플래너 모드가 혼합된 모드에 해당될 수 있다. 여기서, 플래너 모드에는 고정된 가중 값 5/9가 할당되고 1st 모드와 2nd 모드에는 히스토그램에서 선택된 기울기 값에 기반하여 4/9가 비례되어 가중 값이 할당될 수 있다. 세가지 모드 중에서 비트율-왜곡 결정(Rate-Distortion decision, RD decision)에 기반하여 최적의 혼합 모드가 결정될 수 있다. 결정된 혼합 모드 정보는 DIMD 인덱스(DIMD Index)로 인코더에서 디코더로 전송될 수 있다. 여기서, 인트라 예측 모드 정보는 디코더로 전송되지 않을 수 있다. DIMD 인덱스가 제1 값(e.g. 0)인 경우, DIMD에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드가 유도되지 않을 수 있다. DIMD 인덱스가 제2 값(e.g. 1)인 경우, 첫 번째 혼합 모드에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드가 유도되고 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다. DIMD 인덱스가 제3 값(e.g. 2)인 경우, 두 번째 혼합 모드에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드가 유도되고 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다. DIMD 인덱스가 제4 값(e.g. 3)인 경우, 세 번째 혼합 모드에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드가 유도되고 현재 블록의 예측

블록이 생성될 수 있다.

[135] 도 9는 본 개시의 일 실시예에 따른, 현재 블록에 이웃한 주변 블록을 설명하기 위한 도면이다. 본 개시는 효율적인 인트라 예측 모드를 유도하기 위해 인트라 예측 모드 정보 전송 과정에서 사용하는 MPM 리스트를 재사용할 수 있다. MPM 리스트를 재사용하여 인트라 예측 모드를 유도함으로써 추가적인 연산 과정없이 낮은 복잡도에서 인트라 예측 모드가 유도되고 압축 효율이 향상될 수 있다.

[136] 도 9를 참조하면, L0 ~ L3 블록과 A0 ~ A3 블록은 부호화 대상이 되는 현재 블록에 이웃하는 주변 블록에 해당할 수 있다. L0 ~ L3 블록은 현재 블록의 왼쪽에 이웃하는 주변 블록에 해당할 수 있다. A0 ~ A3 블록은 현재 블록의 위쪽에 이웃하는 주변 블록에 해당할 수 있다. 본 개시에 따른 MPM 리스트를 생성하기 위해 현재 블록의 왼쪽에 이웃하는 주변 블록 중 L0 블록과 현재 블록의 위쪽에 이웃하는 주변 블록 중 A0 블록이 사용될 수 있다. 다만 본 개시는 상기 실시예에 한정되지 않고 L0 블록과 A0 블록 이외에 L1 ~ L3 블록 중 임의의 하나의 블록과 A1 ~ A3 블록 중 임의의 하나의 블록이 사용될 수 있다. MPM 리스트는 L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드에 기반하여 생성될 수 있다.

[137] 도 10은 본 개시의 일 실시예에 따른, 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따른 MPM(Most Probable Mode) 리스트 생성 과정을 설명하기 위한 도면이다. 본 개시에 따른 MPM 리스트는 현재 블록에 인접한 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 기반하여 생성될 수 있다. MPM 리스트의 생성 과정은 현재 블록에 인접한 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 기반하여 결정될 수 있다.

[138] 도 10을 참조하면, L0 블록은 현재 블록의 왼쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. A0 블록은 현재 블록의 위쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 같고 L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인지 판단될 수 있다(S1010). L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 같고 L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인 경우(S1010-YES), MPM 리스트 생성과정 1에 따라 MPM 리스트가 생성될 수 있다(S1020). 여기서, L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드는 동일한 방향성을 가지는 인트라 예측 모드에 해당할 수 있다. L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 같지 않거나 L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드가 아닌 경우(S1010-NO), L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 다르고, L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드이거나 A0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인지 여부가 판단될 수 있다(S1030). L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 경우(S1030-NO), MPM 리스트 생성과정 4에 따라 MPM 리스트가 생성될 수 있다(S1040). 여기서, L0 블록의

인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드는 비방향성 모드에 해당할 수 있다. L0 블록의 인트라 예측 모드와 A0 블록의 인트라 예측 모드가 다르고, L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드이거나 A0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인 경우(S1030-YES), L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드이고 AO 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인지 여부가 판단될 수 있다(S1050). L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드이고 AO 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드인 경우(S1050-YES), MPM 리스트 생성과정 2에 따라 MPM 리스트가 생성될 수 있다(S1060). 여기서, L0 블록의 인트라 예측 모드와 AO 블록의 인트라 예측 모드는 서로 다른 방향성 모드에 해당할 수 있다. L0 블록의 인트라 예측 모드와 AO 블록의 인트라 예측 모드 중에서 하나의 비 방향성 모드가 존재하는 경우(S1050-NO), MPM 리스트 생성과정 3에 따라 MPM 리스트가 생성될 수 있다(S1070). 여기서, L0 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드이고 AO 블록의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드에 해당할 수 있다. 또는, L0 블록의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드이고 AO 블록의 인트라 예측 모드가 방향성 모드에 해당할 수 있다.

[139] 도 10을 참조하여 설명한 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따른 MPM 리스트 생성 과정은 예시적인 것으로서, 본 개시에 따른 MPM 리스트 생성 과정은 도 10에 도시된 예에 한정되지 않는다. 예컨대, 도 10에 도시된 단계들 중 일부는 생략될 수도 있고, 도 10에 도시된 단계들 이외의 단계가 도 10의 순서도 상의 임의의 위치에 추가될 수도 있다. 또한, 도 10에 도시된 단계들 중 일부는 다른 단계와 동시에 수행되거나 다른 단계와 순서가 변경될 수 있다.

[140] 도 11은 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정에 따른 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성을 설명하기 위한 도면이다. 방향성 모드는 인트라 예측 모드에서 모드 2부터 모드 66까지 방향성을 가지는 모드에 해당할 수 있다. 비 방향성 모드는 플래너 모드와 DC 모드에 해당할 수 있다.

[141] 도 11을 참조하면, L0 블록은 현재 블록의 왼쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. A0 블록은 현재 블록의 위쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. MPM 리스트가 MPM 리스트 생성 과정 1에 따라 생성되는 경우, L0의 인트라 예측 모드와 A0의 인트라 예측 모드는 동일한 방향성 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트가 MPM 리스트 생성 과정 2에 따라 생성되는 경우, L0의 인트라 예측 모드와 A0의 인트라 예측 모드는 서로 다른 방향성 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트가 MPM 리스트 생성 과정 3에 따라 생성되는 경우, L0의 인트라 예측 모드는 방향성 모드에 해당하고 A0의 인트라 예측 모드는 비 방향성 모드에 해당할 수 있다. 또는, L0의 인트라 예측 모드는 비 방향성 모드에 해당하고 A0의 인트라 예측 모드는 방향성 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트가 MPM 리스트 생성 과정 4에 따라 생성되는 경우, L0의 인트라 예측 모드와 A0의 인트라 예측 모드는 동일한 비 방향성 모드에 해당할 수 있다. 또는, L0의 인트라 예측 모드와 A0의 인트라 예측 모드는 서로 다른 비 방향성 모드에

해당할 수 있다.

[142] 도 12는 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트에서 두 개의 모드를 선택하는 방법을 설명하기 위한 도면이다. 본 개시의 현재 블록의 주변 블록의 인트라 예측 모드에 기반하여 MPM 리스트를 생성하는 과정은 현재 블록의 주변 블록의 화소에 소벨 필터를 적용하여 해당 화소의 기울기를 계산하고 이를 기반으로 기울기의 히스토그램을 생성하는 과정과 개념적으로 유사할 수 있다. 본 개시의 MPM 리스트를 생성하는 과정에서는 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성이 주변 블록의 인트라 예측 모드를 통해 예측될 수 있다. 주변 화소 기울기의 히스토그램을 생성하는 과정에서는 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성이 주변 블록의 화소의 기울기를 계산하여 예측될 수 있다. 따라서, 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하는 방법 대신 MPM 리스트에 기반하여 현재 블록의 인트라 예측 모드를 유도하는 방법이 사용될 수 있다.

[143] 도 12를 참조하면, 본 개시에 따른 MPM 리스트가 생성되고 MPM 리스트는 6개의 후보 모드로 구성될 수 있다. MPM 리스트 내 첫 번째 후보 모드(candModeList[0])와 두 번째 후보 모드(candModeList[1])가 두 개의 유도 모드로 선택될 수 있다. MPM 리스트로부터 선택된 두 개의 유도 모드인 첫 번째 후보 모드(candModeList[0])와 두 번째 후보 모드(candModeList[1])는 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 선택된 2개의 유도 모드인 1st 모드와 2nd 모드에 대응할 수 있다. 다만, 본 개시는 상기 실시예에 한정되지 않는다. MPM 리스트 내 후보 모드의 개수는 6개가 아닌 임의의 후보 모드의 수에 해당할 수 있다. MPM 리스트로부터 선택된 두 개의 유도 모드인 첫 번째 후보 모드(candModeList[0])와 두 번째 후보 모드(candModeList[1])는 MPM 리스트를 생성하기 위해 사용된 현재 블록에 이웃한 2개의 주변 블록의 인트라 예측 모드와 동일할 수 있다.

[144] 본 개시에 따른 MPM 리스트에서 2개의 유도 모드를 선택하는 방법은 생성된 MPM 리스트에서 첫 번째 후보 모드와 두 번째 후보 모드를 2개의 유도 모드로 선택하므로 추가적인 과정이 필요하지 않을 수 있다. 이에 따라, 복잡도가 낮아지고 부호화/복호화 효율이 향상될 수 있다. 반면에, 주변 화소의 기울기의 히스토그램에 기반하여 2개의 유도 모드를 선택하는 방법은 주변 화소에 소벨 필터 연산을 통한 기울기 계산이 필요하므로 복잡도가 높을 수 있다.

[145] 도 13은 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정과 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따른 DIMD 혼합 모드를 설명하기 위한 도면이다.

[146] 도 13을 참조하면, L0 블록은 현재 블록의 왼쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. A0 블록은 현재 블록의 위쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드는 각각 L0 인트라 예측 모드와 A0 인트라 예측 모드에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드는 본 개시에 따라 생성된 MPM 리스트에서 첫 번째 후보 모드와 두 번째 후보 모드로 선택된 2개의 모드에 해당할 수 있다. MPM

리스트 생성 과정이 생성 과정 1이고, L0 모드와 AO 모드가 동일한 방향성 모드인 경우, DIMD 혼합 모드는 동일한 방향성 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 2이고, L0 모드와 AO 모드가 서로 다른 방향성 모드인 경우, DIMD 혼합 모드는 L0 모드와 AO 모드를 혼합한 모드에 해당하거나 L0 모드, AO 모드 및 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 3이고, L0 모드와 AO 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드이거나 L0 모드와 AO 모드가 각각 비 방향성 모드와 방향성 모드인 경우, DIMD 혼합 모드는 L0 모드와 AO 모드 중 방향성 모드인 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 4이고, L0 모드와 AO 모드가 동일한 비방향성 모드이거나 서로 다른 비 방향성 모드인 경우, DIMD에 기반하여 인트라 예측 모드가 유도되지 않을 수 있다. 본 개시는 MPM 리스트 생성 과정에 따라 결정된 2개의 유도 모드로부터 직접 DIMD 혼합 모드가 유도될 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 변하더라도 현재 블록에 이웃한 주변 블록의 인트라 예측 모드를 기준으로 MPM 리스트 생성 과정이 분류될 수 있다. 그리고, 변경된 MPM 리스트 생성 과정에 기반하여 DIMD 혼합 모드가 결정될 수 있다.

[147] 도 14는 본 개시의 일 실시예에 따른, MPM 리스트 생성 과정과 주변 블록의 인트라 예측 모드의 방향성에 따라 주변 블록의 인트라 예측 모드에 따른 예측 값에 할당되는 가중 값을 설명하기 위한 도면이다. 본 개시에 따른, MPM 리스트로부터 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 MPM 리스트로부터 선택된 2개의 유도 모드와 플래너 모드에 기반한 예측 값에 가중 값을 반영하여 현재 블록의 최종 예측 블록을 생성할 수 있다. 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 주변 화소의 기울기에 기반하여 가중 값이 결정될 수 있다.

[148] 도 14를 참고하면, L0 블록은 현재 블록의 왼쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드는 각각 L0 인트라 예측 모드와 A0 인트라 예측 모드에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드에 가중 값이 할당되는 것은 L0 모드와 AO 모드에 따른 예측 값에 가중 값이 할당되는 것을 의미할 수 있다. A0 블록은 현재 블록의 위쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. MPM 리스트 생성 과정과 L0 모드와 A0 모드에 따라 L0 모드와 A0 모드와 플래너 모드에 따른 예측 값에 고정된 가중 값이 할당될 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 1이고, L0 모드와 AO 모드가 동일한 방향성 모드인 경우, 동일한 방향성 모드에 따른 예측 값에 2/3 가중 값이 할당되고 플래너 모드에 따른 예측 값에 1/3 가중 값이 할당될 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 2이고, L0 모드와 AO 모드가 서로 다른 방향성 모드인 경우, L0 모드에 따른 예측 값에 1/2 가중 값이 할당되고 A0 모드에 따른 예측 값에 1/2 가중 값이 할당될 수 있다. 또는, L0 모드에 따른 예측 값에 1/4 가중 값이 할당되고 A0 모드에 따른 예측 값에 1/4 가중 값이 할당되고 플래너 모드에 따른 예측 값에 1/2 가중 값이 할당될 수 있다.

MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 3이고, L0 모드와 AO 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드이거나 L0 모드와 AO 모드가 각각 비 방향성 모드와 방향성 모드인 경우, L0 모드와 AO 모드 중 방향성 모드인 모드에 따른 예측 값에 1/2 가중 값이 할당되고 플래너 모드에 따른 예측 값에 1/2 가중 값이 할당될 수 있다. MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 4이고, L0 모드와 AO 모드가 동일한 비방향성 모드이거나 서로 다른 비 방향성 모드인 경우, DIMD에 기반하여 인트라 예측 모드가 유도되지 않을 수 있다. 다만, 본 개시는 상기 실시예에 한정되지 않는다. MPM 리스트 생성 과정과 L0 모드와 AO 모드에 따라, L0 모드와 AO 모드와 플래너 모드에 따른 예측 값에 임의의 가중 값이 할당될 수 있다.

[149] 도 15는 본 개시의 다른 일 실시예에 따른, DIMD에 기반한 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다. L0 블록은 현재 블록의 왼쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. A0 블록은 현재 블록의 위쪽에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드는 각각 L0 인트라 예측 모드와 A0 인트라 예측 모드에 해당할 수 있다. L0 모드와 AO 모드에 가중 값이 할당되는 것은 L0 모드와 AO 모드에 따른 예측 값에 가중 값이 할당되는 것을 의미할 수 있다. 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 DIMD 인덱스 관련 신택스를 인코더에서 디코더로 전송하여 현재 블록이 어떠한 DIMD 혼합 모드를 사용하는지를 구별할 수 있다. 반면, MPM 리스트에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 MPM 리스트 생성 과정과 주변 블록의 인트라 예측 모드에 기반하여 DIMD 혼합 모드와 가중 값을 유도할 수 있으므로 DIMD 인덱스 관련 신택스를 인코더에서 디코더로 전송하지 않을 수 있다. 그러나, MPM 리스트 생성 과정 2의 경우, 즉, L0 모드와 A0 모드가 서로 다른 방향성 모드인 경우, DIMD 혼합 모드가 L0 모드와 AO 모드를 혼합한 모드에 해당하거나 L0 모드, AO 모드 및 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. 따라서, 이를 구분하기 위해, MPM 리스트 생성 과정 2인 경우에 한하여, 별개의 신택스를 인코더에서 디코더로 전송할 수 있다. 별개의 신택스는 MPM 리스트 생성 과정 2인 경우, DIMD 혼합 모드가 플래너 모드를 제외하고 L0 모드와 AO 모드 만을 혼합한 모드인지 여부를 나타내는 정보(e.g. IsDIMDIndex1_flag)가 전송될 수 있다. 제1 값(e.g. 0)인 IsDIMDIndex1_flag는 MPM 리스트 생성 과정 2인 경우, DIMD 혼합 모드가 L0 모드와 AO 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드임을 나타낼 수 있다. 제2 값(e.g. 1)인 IsDIMDIndex1_flag는 MPM 리스트 생성 과정 2인 경우, DIMD 혼합 모드가 플래너 모드를 제외하고 L0 모드와 AO 모드 만을 혼합한 모드임을 나타낼 수 있다.

[150] 도 15를 참고하면, 복호화 장치는 DIMD flag를 획득할 수 있다(S1510). 그리고, DIMD flag가 제1 값(e.g. 0)인지 여부가 판단될 수 있다(S1520). DIMD flag가 제1 값(e.g. 0)인 경우(S1520-YES), 복호화 장치는 인트라 예측 모드 정보를 획득할 수 있다(S1530). 그리고, 복호화 장치는 획득된 인트라 예측 모드 정보에 기반하여

현재 블록을 복원할 수 있다(S1540). DIMD flag가 제1 값(e.g. 0)이 아닌 경우(S1520-NO), MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 2인지 여부가 판단될 수 있다(S1550).

[151] MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 2가 아닌 경우(S1550-NO), 복호화 장치는 인트라 예측 모드를 유도할 수 있다(S1560). 여기서, 인트라 예측 모드를 유도하는 단계는 MPM 리스트 생성 과정 1 또는 3에 따라 생성된 MPM 리스트로부터 인트라 예측 모드가 유도될 수 있다. MPM 리스트 생성 과정 1인 경우, L0 모드와 AO 모드가 동일한 방향성 모드이고, 유도된 인트라 예측 모드는 동일한 방향성 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. MPM 리스트 생성 과정 3인 경우, L0 모드와 AO 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드이거나 각각 비 방향성 모드와 방향성 모드이고, 유도된 인트라 예측 모드는 L0 모드와 AO 모드 중 방향성 모드인 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. 그리고, 복호화 장치는 유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록을 복원할 수 있다(S1561).

[152] MPM 리스트 생성 과정이 생성 과정 2인 경우(S1550-YES), 복호화 장치는 IsDIMDIndex1_flag를 획득할 수 있다(S1570). 그리고, IsDIMDIndex1_flag가 제1 값(e.g. 0)인지 여부가 판단될 수 있다(S1580). IsDIMDIndex1_flag가 제1 값(e.g. 0)이 아닌 경우(S1580-NO), 복호화 장치는 인트라 예측 모드를 유도할 수 있다(S1581). 여기서, 유도된 인트라 예측 모드는 플래너 모드를 제외하고 L0 모드와 AO 모드 만을 혼합한 모드에 해당할 수 있다. 그리고, 복호화 장치는 유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록을 복원할 수 있다(S1582). IsDIMDIndex1_flag가 제1 값(e.g. 0)인 경우(S1580-YES), 복호화 장치는 인트라 예측 모드를 유도할 수 있다(S1583). 여기서, 유도된 인트라 예측 모드는 L0 모드와 AO 모드와 플래너 모드를 혼합한 모드에 해당할 수 있다. 그리고, 복호화 장치는 유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록을 복원할 수 있다(S1584).

[153] 본 개시에 따른 MPM 리스트에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법과 비교해 볼 때, 주변 화소에 소벨 필터 과정이 적용되지 않고 기울기에 기반하여 가중 값을 결정하지 않고 고정된 가중 값을 적용하므로 복잡도가 낮아질 수 있다. 또한, MPM 리스트에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법과 비교해 볼 때, DIMD 인덱스 정보를 전송할 필요가 없으므로 비트 수가 줄어 부호화/복호화 효율이 향상될 수 있다. 또한, MPM 리스트에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법은 주변 화소 기울기의 히스토그램에 기반하여 인트라 예측 모드를 유도하는 방법과 비교해 볼 때, 주변 화소 기울기를 계산하지 않고 MPM 리스트에서 2개의 모드를 선택하고 고정된 가중 값을 적용하므로 복잡도가 낮아질 수 있다.

[154] 도 16은 본 개시의 일 실시예에 따른, 비디오 복호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[155] 도 16을 참고하면, 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 결정될 수 있다(S1610). 현재 블록에 인접한 주변 블록들은 현재 블록의 좌측 및 상측에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM 리스트 내에서 선택된 후보 모드이고 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드에 해당될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보가 획득되고 획득된 인트라 예측 모드 정보에 기반하여, 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다. 그리고, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두개의 예측 블록이 생성될 수 있다(S1620). 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록이 생성될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 방향성 모드를 이용한 예측 블록이 생성될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보가 획득될 수 있다. 제1 정보가 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록이 생성될 수 있다. 제1 정보가 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록이 생성될 수 있다.

[156] 그리고, 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다(S1630). 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 것은 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 할 수 있다.

[157] 도 17은 본 개시의 일 실시예에 따른, 비디오 부호화 과정을 설명하기 위한 도면이다.

[158] 도 17을 참고하면, 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 결정될 수 있다(S1710). 현재 블록에 인접한 주변 블록들은 현재 블록의 좌측 및 상측에 인접한 주변 블록에 해당할 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM 리스트 내에서 선택된 후보 모드이고 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드에 해당될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보가 부호화될 수 있다. 그리고, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두개의 예측 블록이 생성될 수 있다(S1720). 적어도 두

개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록이 생성될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 방향성 모드를 이용한 예측 블록이 생성될 수 있다. 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보가 부호화될 수 있다. 제1 정보가 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록이 생성될 수 있다. 제1 정보가 플래너 모드를 제외한 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록이 생성될 수 있다.

[159] 그리고, 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록이 생성될 수 있다(S1730). 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 것은 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 할 수 있다.

[160] 본 명세서의 흐름도/타이밍도에서는 각 과정들을 순차적으로 실행하는 것으로 기재하고 있으나, 이는 본 개시의 일 실시예의 기술 사상을 예시적으로 설명한 것에 불과한 것이다. 다시 말해, 본 개시의 일 실시예가 속하는 기술 분야에서 통상의 지식을 가진 자라면 본 개시의 일 실시예의 본질적인 특성에서 벗어나지 않는 범위에서 흐름도/타이밍도에 기재된 순서를 변경하여 실행하거나 각 과정들 중 하나 이상의 과정을 병렬적으로 실행하는 것으로 다양하게 수정 및 변형하여 적용 가능할 것이므로, 흐름도/타이밍도는 시계열적인 순서로 한정되는 것은 아니다.

[161] 이상의 설명에서 예시적인 실시예들은 많은 다른 방식으로 구현될 수 있다는 것을 이해해야 한다. 하나 이상의 예시들에서 설명된 기능들 혹은 방법들은 하드웨어, 소프트웨어, 펌웨어 또는 이들의 임의의 조합으로 구현될 수 있다. 본 명세서에서 설명된 기능적 컴포넌트들은 그들의 구현 독립성을 특히 더 강조하기 위해 "...부(unit)" 로 라벨링되었음을 이해해야 한다.

[162] 한편, 본 실시예에서 설명된 다양한 기능들 혹은 방법들은 하나 이상의 프로세서에 의해 판독되고 실행될 수 있는 비일시적 기록매체에 저장된 명령어들로 구현될 수도 있다. 비일시적 기록매체는, 예를 들어, 컴퓨터 시스템에 의하여 판독가능한 형태로 데이터가 저장되는 모든 종류의 기록장치를 포함한다. 예를 들어, 비일시적 기록매체는 EPROM(erasable programmable read only memory), 플래시 드라이브, 광학 드라이브, 자기 하드 드라이브, 솔리드 스테이트 드라이브(SSD)와 같은 저장매체를 포함한다.

[163] 이상의 설명은 본 실시예의 기술 사상을 예시적으로 설명한 것에 불과한

것으로서, 본 실시예가 속하는 기술 분야에서 통상의 지식을 가진 자라면 본 실시예의 본질적인 특성에서 벗어나지 않는 범위에서 다양한 수정 및 변형이 가능할 것이다. 따라서, 본 실시예들은 본 실시예의 기술 사상을 한정하기 위한 것이 아니라 설명하기 위한 것이고, 이러한 실시예에 의하여 본 실시예의 기술 사상의 범위가 한정되는 것은 아니다. 본 실시예의 보호 범위는 아래의 청구범위에 의하여 해석되어야 하며, 그와 동등한 범위 내에 있는 모든 기술 사상은 본 실시예의 권리범위에 포함되는 것으로 해석되어야 할 것이다.

[164] (부호의 설명)

[165] 122: 인트라 예측부

[166] 510: 엔트로피 복호화부

[167] 542: 인트라 예측부

[168]

[169] CROSS-REFERENCE TO RELATED APPLICATION

[170] 본 특허출원은 2021년 6월 08일 한국에 출원한 특허출원번호 제10-2021-0074383 호, 2022년 5월 30일 한국에 출원한 특허출원번호 제10-2022-0066029 호에 대해 우선권을 주장하며, 그 모든 내용은 참고문헌으로 본 특허출원에 병합된다.

청구범위

[청구항 1] 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계;
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 2] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM(Most Probable Mode) 리스트 내에서 선택된 후보 모드인 비디오 복호화 방법.

[청구항 3] 제2항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 상기 MPM 리스트 내 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드인 비디오 복호화 방법.

[청구항 4] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 상기 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 획득하는 단계; 및
상기 인트라 예측 모드 정보에 기반하여, 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 5] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너(Planar) 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 6] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 7] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보를 획득하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 8] 제7항에 있어서,
제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 9] 제7항에 있어서,
제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 10] 제1항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계는,
상기 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 하는 비디오 복호화 방법.

[청구항 11] 현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계;
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 12] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드는 MPM리스트 내에서 선택되고,
상기 MPM 리스트 내 첫번째 후보 모드와 두번째 후보 모드인 비디오 부호화 방법.

[청구항 13] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 상기 현재 블록의 인트라 예측 모드 정보를 부호화하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 14] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 동일한 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 동일한 방향성 모드를

이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 15] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 각각 방향성 모드와 비 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 방향성 모드를 이용한 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 16] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 서로 다른 방향성 모드인 것에 기반하여, 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드만을 사용하는지 여부를 나타내는 제1 정보를 부호화하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 17] 제16항에 있어서,
제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내는 것에 기반하여, 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 18] 제16항에 있어서,
제1 정보가 상기 플래너 모드를 제외한 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드 만을 사용함을 나타내지 않는 것에 기반하여, 상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 생성하는 단계; 및
상기 플래너 모드를 이용한 예측 블록과 상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용한 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 더 포함하는 비디오 부호화 방법.

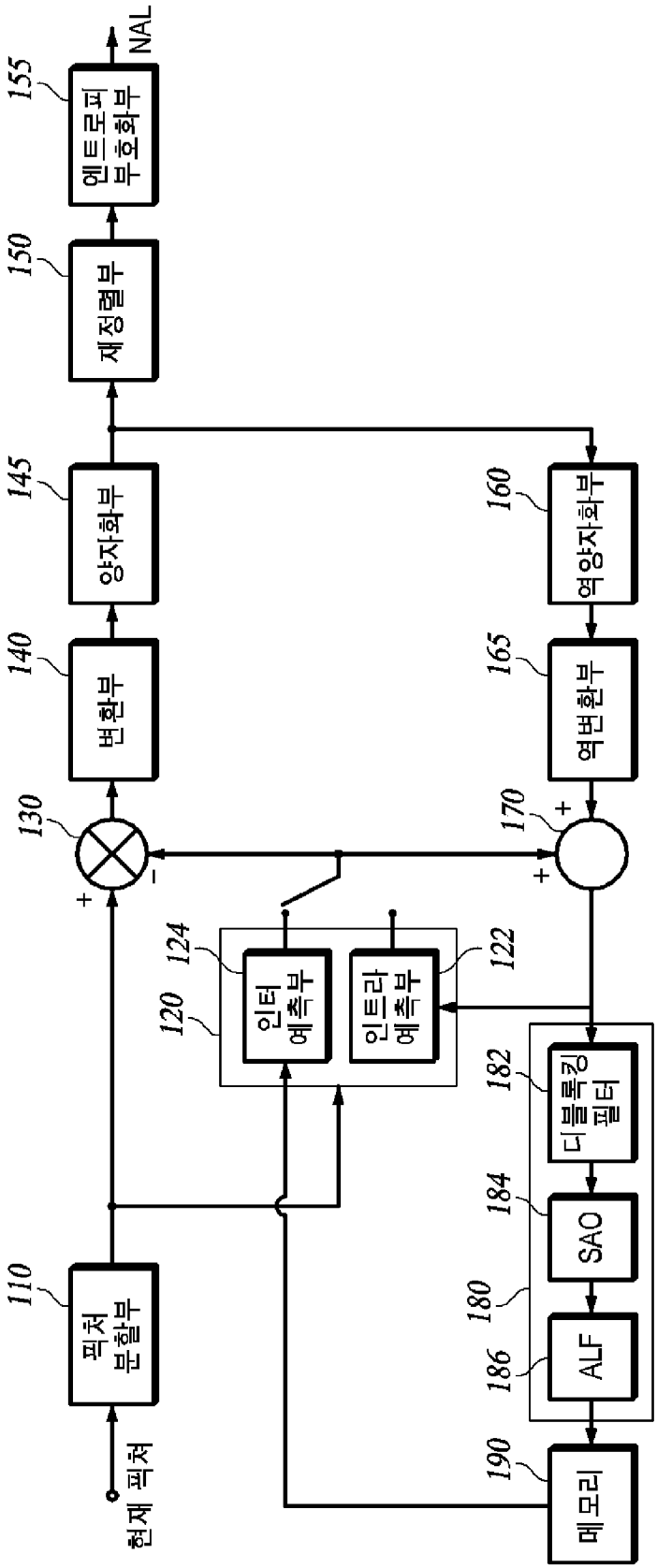
[청구항 19] 제11항에 있어서,
상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계는,
상기 적어도 두 개의 예측 블록에 고정된 가중 값을 할당하여 더하는 것을 특징으로 하는 비디오 부호화 방법.

[청구항 20] 비디오 부호화 방법에 의해 생성된 비트스트림을 저장하는 컴퓨터 판독 가능한 기록매체로서, 상기 비디오 부호화 방법은,
현재 블록의 상측 및 좌측에 위치한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 결정하는 단계;
상기 적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측

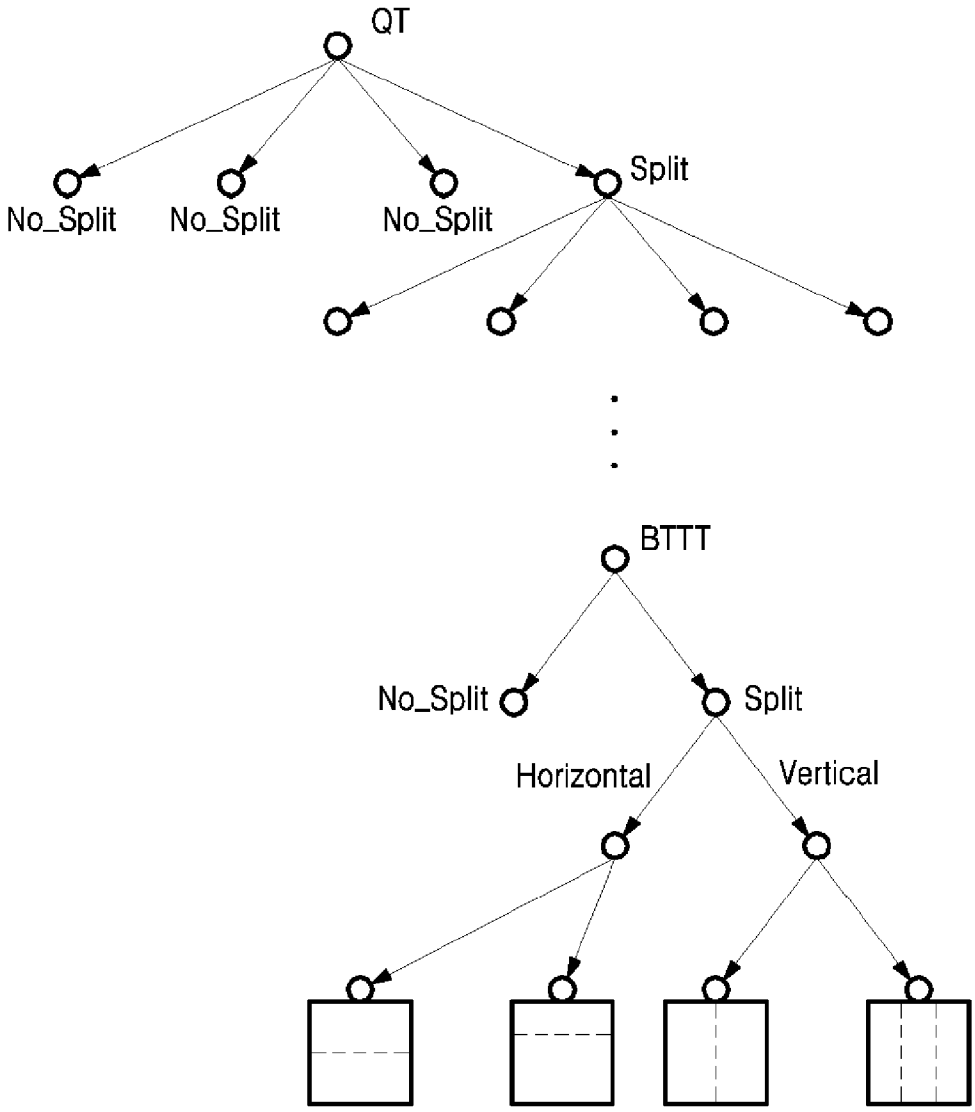
블록을 생성하는 단계; 및

상기 적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 상기 현재 블록의 예측 블록을 생성하는 단계를 포함하는, 기록매체.

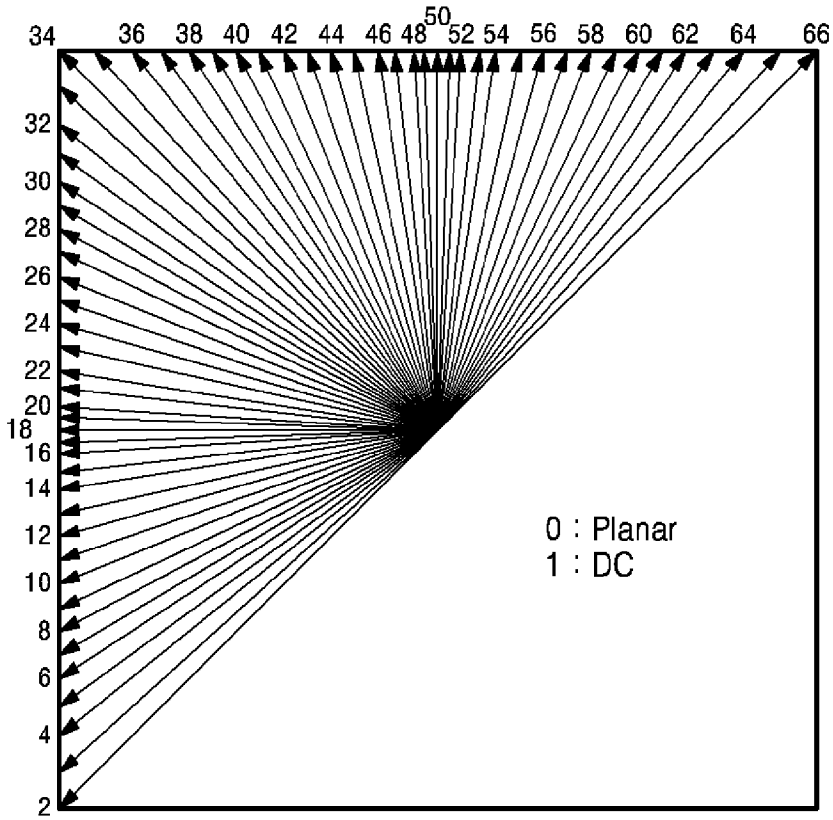
[도1]


155
엔트로피 부호화부
NAL
150
재정렬부
145
양자화부
160
역양자화부
140
변환부
165
역변환부
130
170
124
인터 예측부
122
인트라 예측부
120
182
디블록킹 필터
184
SAO
180
186
ALF
110
픽처 분할부
190
메모리
현재 픽처

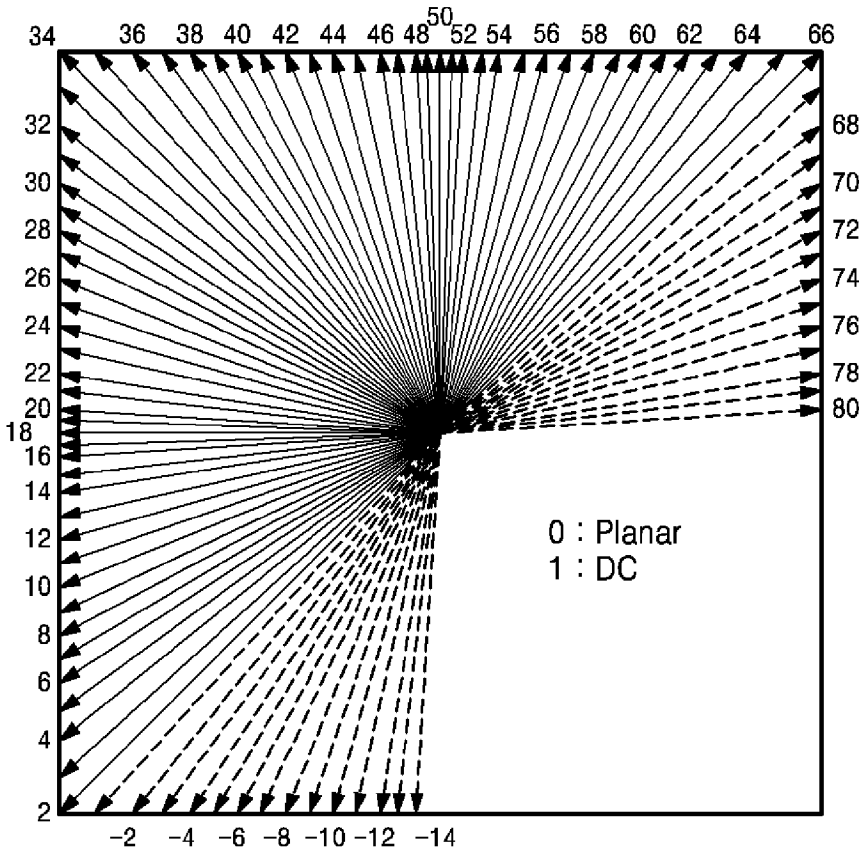
[도2]


QT
No_Split
No_Split
No_Split
Split
BTTT
No_Split
Split
Horizontal
Vertical

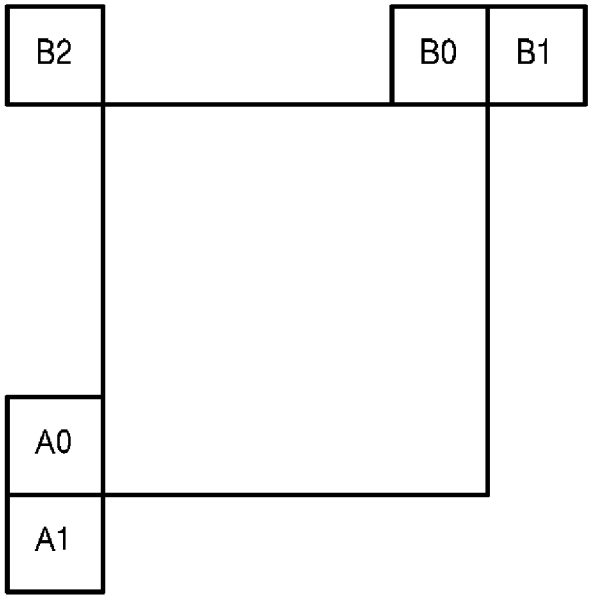
[도3a]


34 36 38 40 42 44 46 48 50 52 54 56 58 60 62 64 66
32 30 28 26 24 22 20 18 16 14 12 10 8 6 4 2
0 : Planar
1 : DC

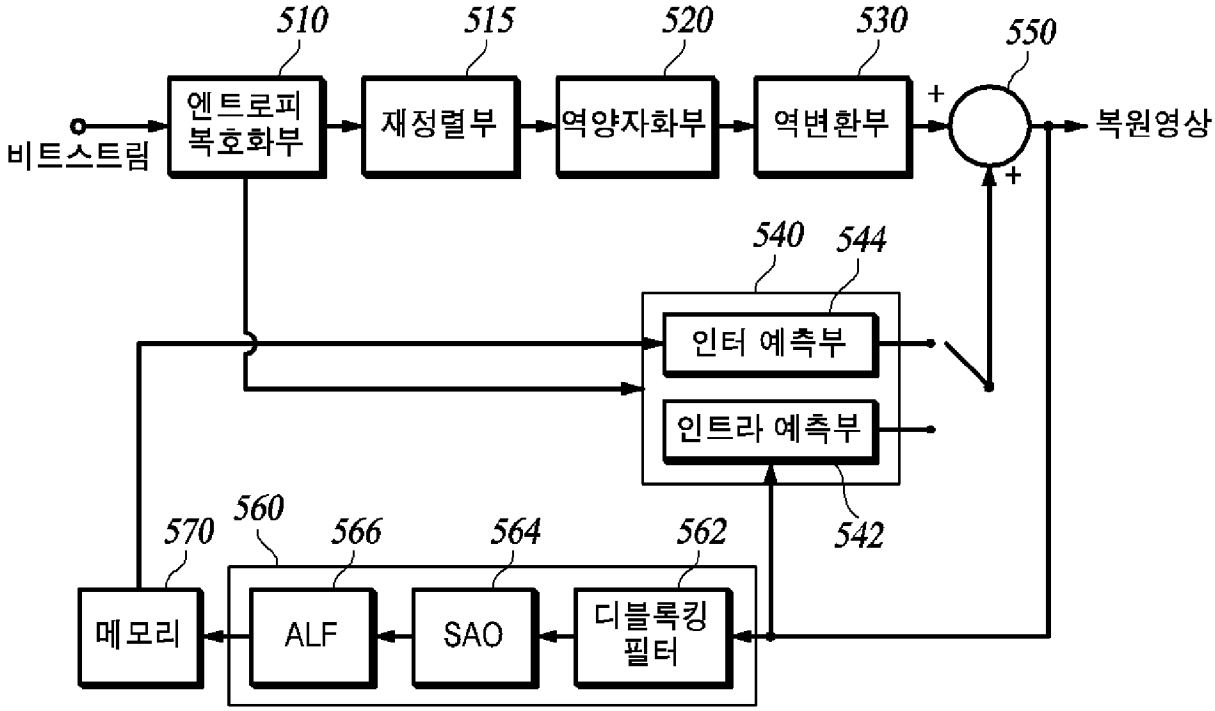
[도3b]


34 36 38 40 42 44 46 48 50 52 54 56 58 60 62 64 66
32 30 28 26 24 22 20 18 16 14 12 10 8 6 4 2
68 70 72 74 76 78 80
−2 −4 −6 −8 −10 −12 −14
0 : Planar
1 : DC

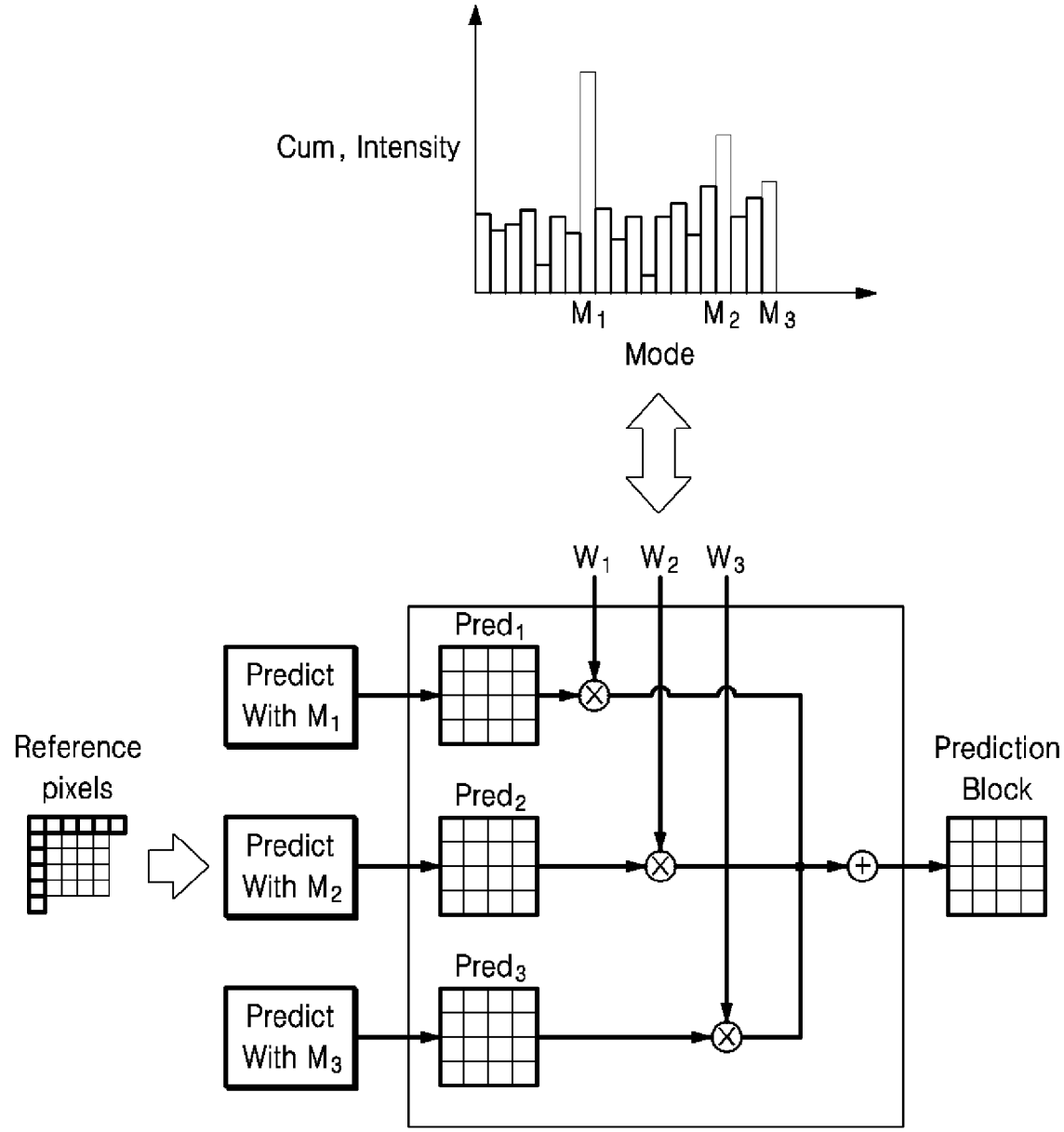
[도4]


B2
B0
B1
A0
A1

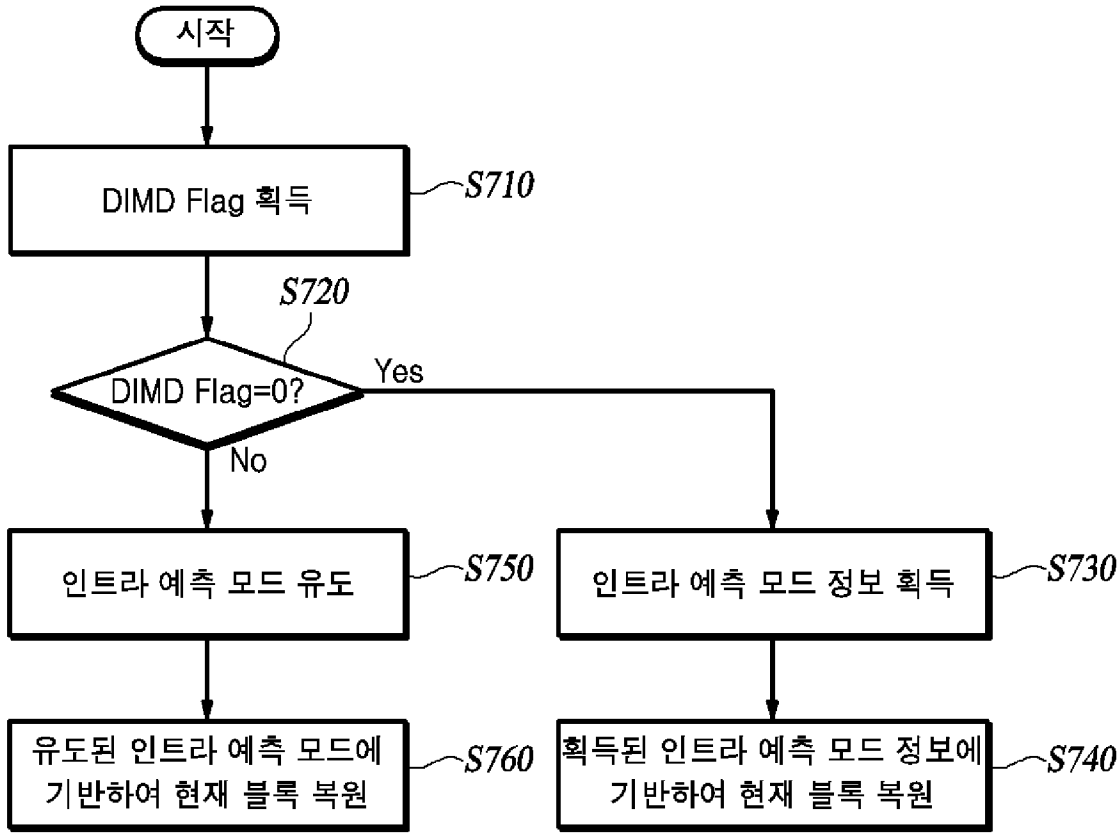
[도5]


510
515
520
530
550
엔트로피 복호화부
재정렬부
역양자화부
역변환부
비트스트림
복원영상
+
+
540
544
인터 예측부
인트라 예측부
542
570
560
566
564
562
메모리
ALF
SAO
디블록킹 필터

[도6]


Cum, Intensity
M1
M2
M3
Mode
W1
W2
W3
Pred1
Pred2
Pred3
Predict With M1
Predict With M2
Predict With M3
Reference pixels
Prediction Block

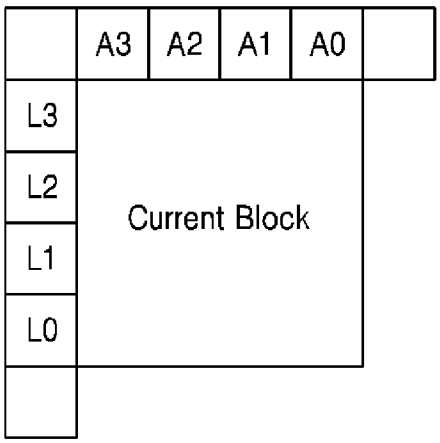
[도7]



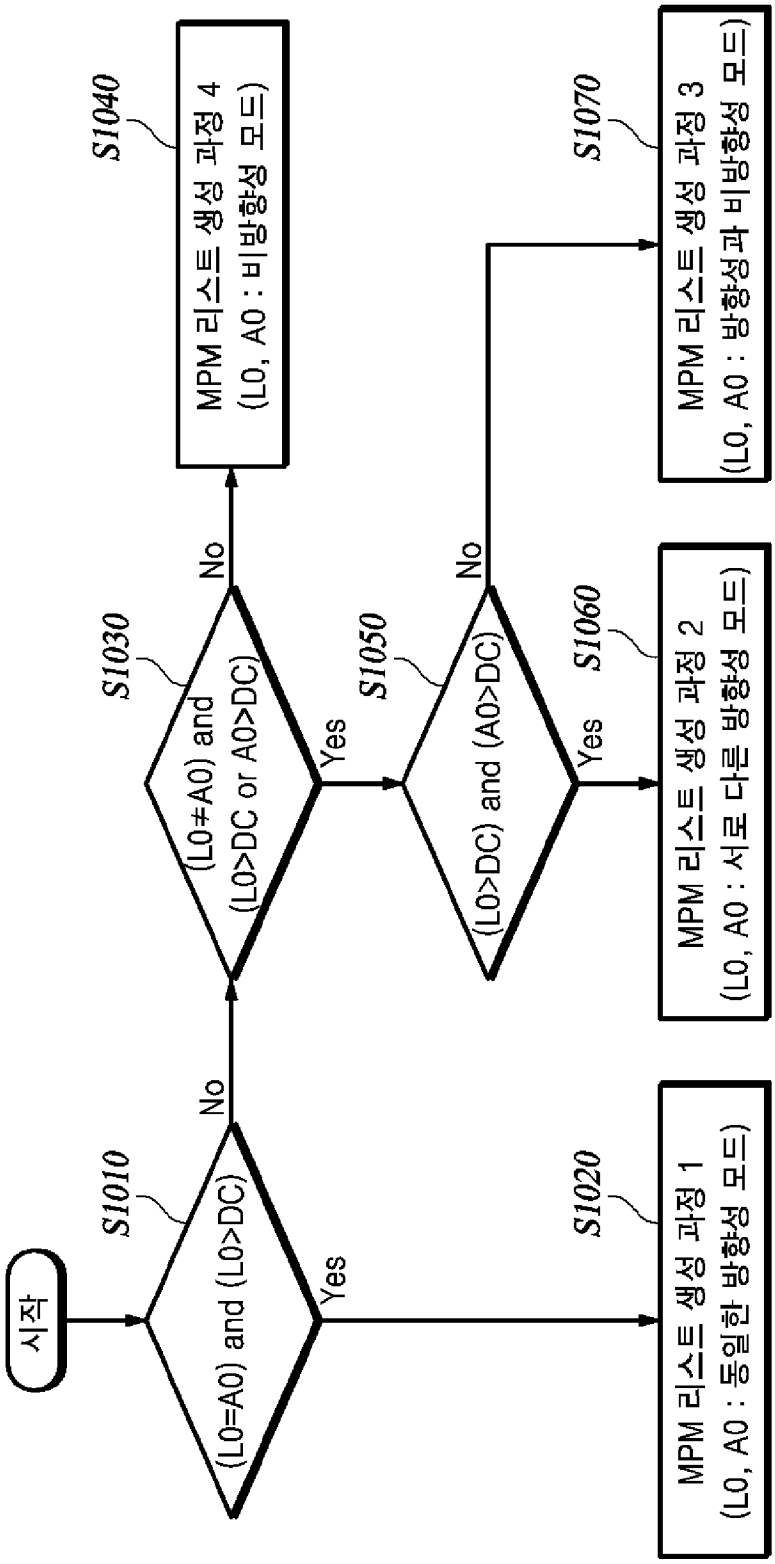
[도8]

DIMD Index	DIMD Blend Mode
0	No DIMD
1	Blend predictions of 1st mode and 2nd mode
2	Blend predictions of 2nd mode (w_2 =2/3) and Planar (w_p =1/3)
3	Blend predictions of 1st mode, 2nd mode and Planar (w_p =5/9)

[도9]



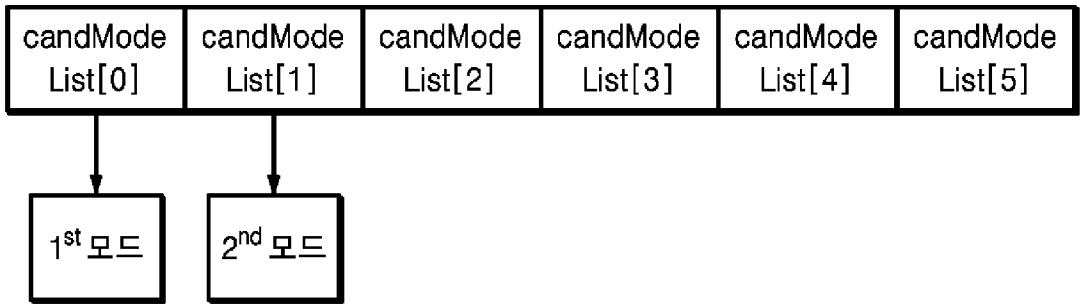
[도10]


시작
S1010
(L0=A0) and (L0>DC)
Yes
No
S1020
MPM 리스트 생성 과정 1
(L0, A0 : 동일한 방향성 모드)
S1030
(L0≠A0) and
(L0>DC or A0>DC)
Yes
No
S1040
MPM 리스트 생성 과정 4
(L0, A0 : 비방향성 모드)
S1050
(L0>DC) and (A0>DC)
Yes
No
S1060
MPM 리스트 생성 과정 2
(L0, A0 : 서로 다른 방향성 모드)
S1070
MPM 리스트 생성 과정 3
(L0, A0 : 방향성과 비방향성 모드)

[도11]

MPM 리스트 생성 과정	L0 모드와 A0 모드
생성 과정 1	동일한 방향성 모드
생성 과정 2	서로 다른 방향성 모드
생성 과정 3	방향성 모드와 비방향성 모드
생성 과정 4	비방향성 모드 (동일한 비방향성 모드 혹은 서로 다른 비방향성 모드)

[도12]



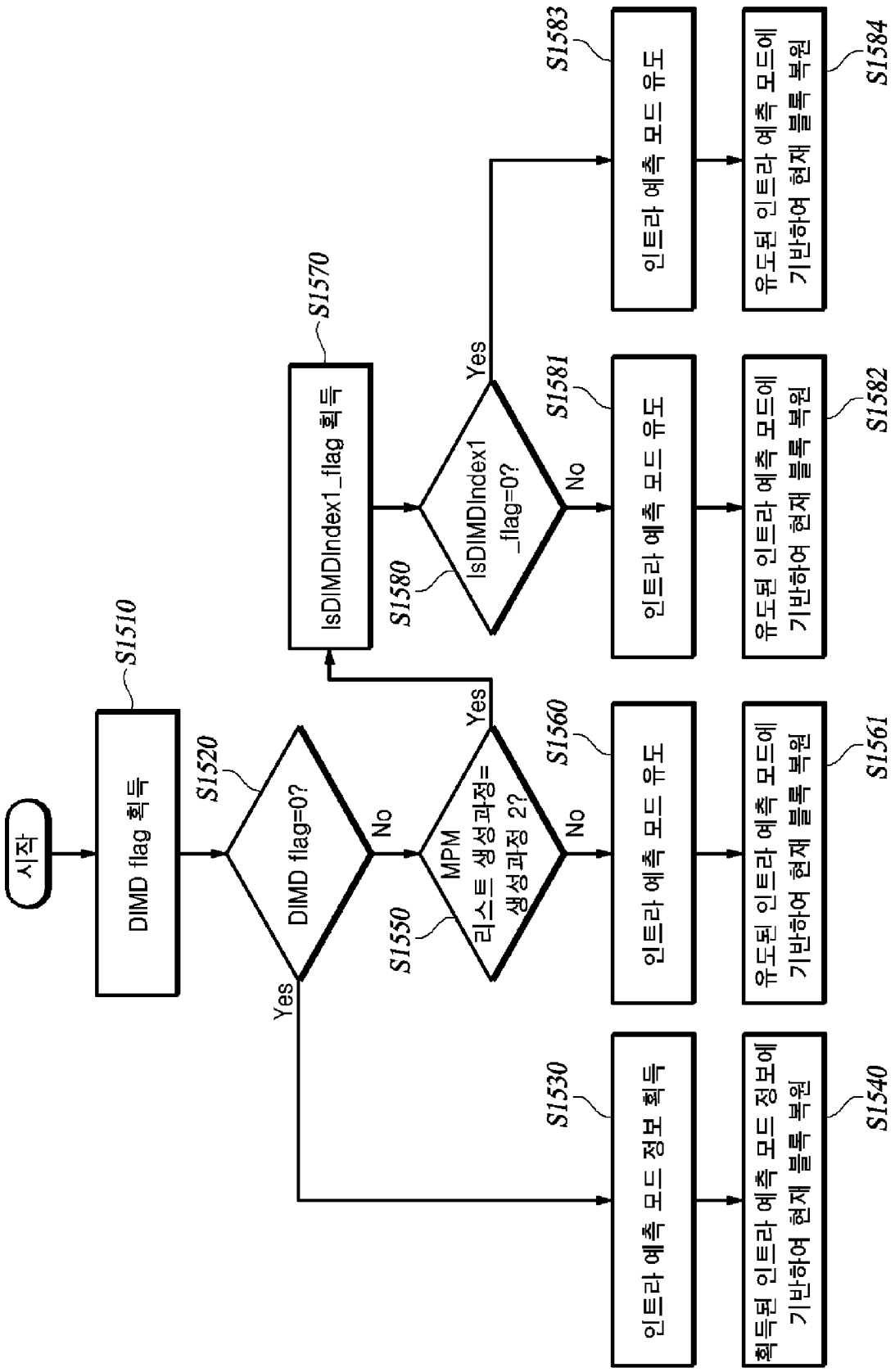
[도13]

MPM 리스트 생성 과정	L0 모드와 A0 모드	DIMD Blend Mode
생성 과정 1	동일한 방향성 모드	Blend prediction of 방향성 모드 and Planar
생성 과정 2	서로 다른 방향성 모드	Blend predictions of L0 모드 and A0 모드 또는 Blend predictions of L0 모드, A0 모드 and Planar
생성 과정 3	방향성 모드와 비방향성 모드	Blend predictions of 방향성 모드 and Planar
생성 과정 4	비방향성 모드 (동일한 비방향성 모드 혹은 서로 다른 비방향성 모드)	No DIMD

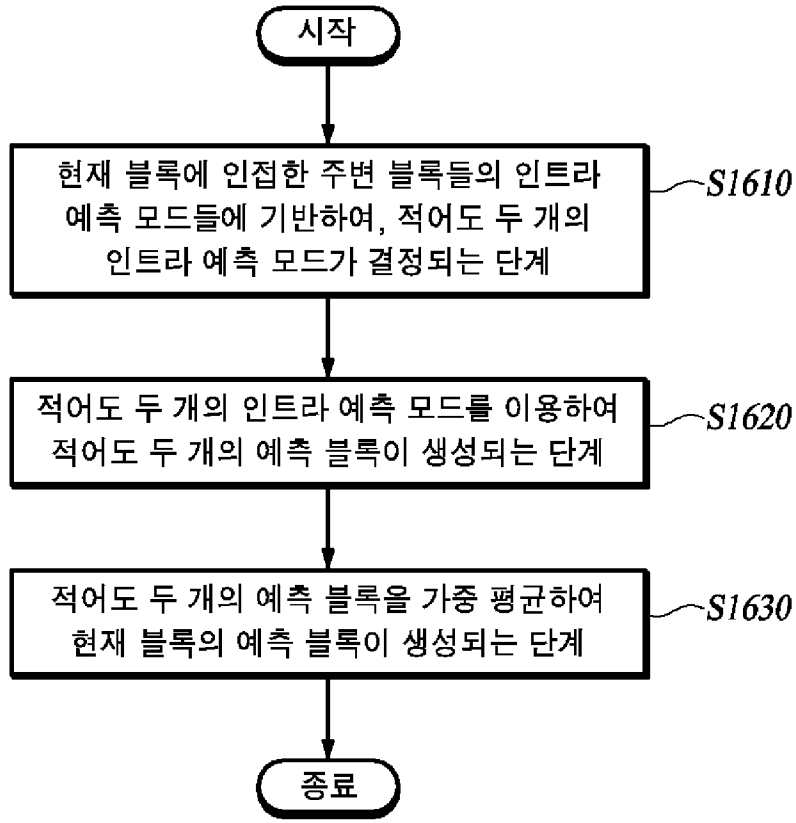
[도14]

MPM 리스트 생성 과정	L0 모드와 A0 모드	DIMD Blend Mode의 가중값
생성 과정 1	동일한 방향성 모드	방향성 모드: 2/3, Planar: 1/3
생성 과정 2	서로 다른 방향성 모드	L0 mode : 1/2, A0 mode : 1/2 또는 L0 모드 : 1/4, A0 모드 1/4 and Planar : 1/2
생성 과정 3	방향성 모드와 비방향성 모드	방향성 모드: 1/2, Planar: 1/2
생성 과정 4	비방향성 모드 (동일한 비방향성 모드 혹은 서로 다른 비방향성 모드)	No DIMD

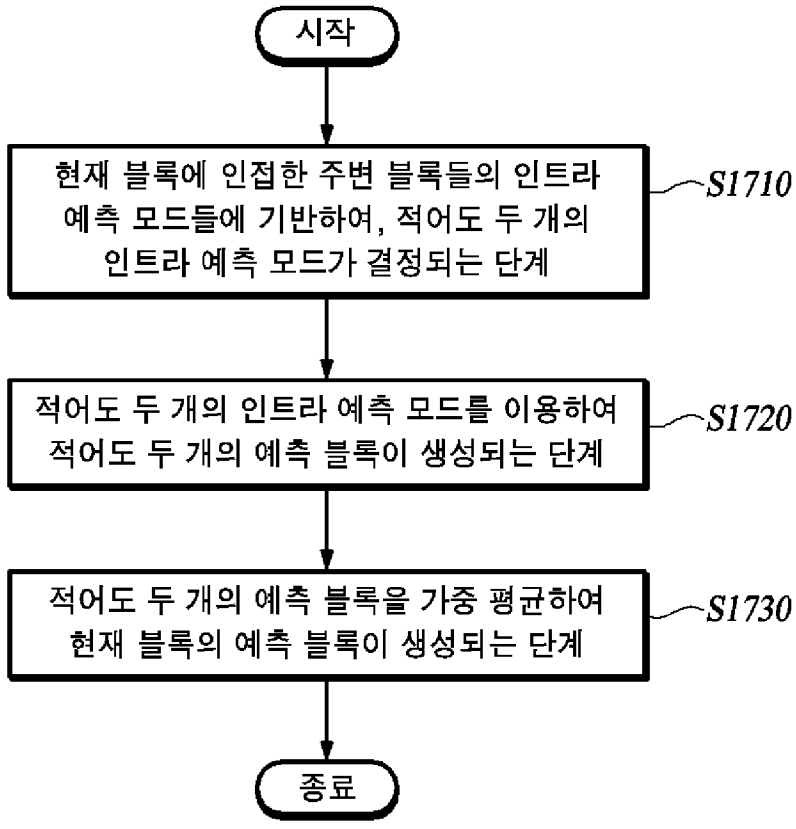
[도15]


시작
S1510
DIMD flag 획득
S1520
DIMD flag=0?
No
Yes
S1550
MPM 리스트 생성과정= 생성과정 2?
Yes
No
S1560
인트라 예측 모드 유도
유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록 복원
S1561
S1530
인트라 예측 모드 정보 획득
획득된 인트라 예측 모드 정보에 기반하여 현재 블록 복원
S1540
S1570
IsDIMDIndex1_flag 획득
S1580
IsDIMDIndex1 _flag=0?
Yes
No
S1581
인트라 예측 모드 유도
유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록 복원
S1582
S1583
인트라 예측 모드 유도
유도된 인트라 예측 모드에 기반하여 현재 블록 복원
S1584

[도16]


시작
현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 결정되는 단계
S1610
적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록이 생성되는 단계
S1620
적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록이 생성되는 단계
S1630
종료

[도17]


시작
현재 블록에 인접한 주변 블록들의 인트라 예측 모드들에 기반하여, 적어도 두 개의 인트라 예측 모드가 결정되는 단계
S1710
적어도 두 개의 인트라 예측 모드를 이용하여 적어도 두 개의 예측 블록이 생성되는 단계
S1720
적어도 두 개의 예측 블록을 가중 평균하여 현재 블록의 예측 블록이 생성되는 단계
S1730
종료

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.
PCT/KR2022/007761

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

H04N 19/109(2014.01)i; **H04N 19/105**(2014.01)i; **H04N 19/70**(2014.01)i; **H04N 19/176**(2014.01)i; **H04N 19/147**(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 19/109(2014.01); H04N 19/105(2014.01); H04N 19/107(2014.01); H04N 19/11(2014.01); H04N 19/134(2014.01); H04N 19/159(2014.01); H04N 19/176(2014.01); H04N 19/593(2014.01)

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: 복호화(decoding), 화면 내(intra), 예측(predict), 모드(mode), 가중(weight), 평균(average), 블록(block)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	KR 10-2019-0056332 A (ELECTRONICS AND TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTITUTE) 24 May 2019 (2019-05-24) See paragraphs [0016]-[0017], [0171], [0255]-[0256], [0332], [0503], [0523] and [0565]; claims 1-2 and 4; and figures 26-27.	1-7,10-16,19-20
Y		8-9,17-18
Y	ZHAO, Jie et al. EE2-Related: Improvements of Decoder-Side Intra Mode Derivation. JVET-V0087, Joint Video Experts Team (JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29. 22nd Meeting, by teleconference. pp. 1-6, 20 April 2021. See pages 1-3.	8-9,17-18
X	KR 10-2020-0101900 A (ELECTRONICS AND TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTITUTE et al.) 28 August 2020 (2020-08-28) See claims 1-9.	1,11,20

☑ 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
"D" document cited by the applicant in the international application
"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	Date of mailing of the international search report
24 August 2022	**25 August 2022**

Name and mailing address of the ISA/KR	Authorized officer
Korean Intellectual Property Office **Government Complex-Daejeon Building 4, 189 Cheongsa-ro, Seo-gu, Daejeon 35208**	
Facsimile No. **+82-42-481-8578**	Telephone No.

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X	KR 10-2019-0062300 A (ELECTRONICS AND TELECOMMUNICATIONS RESEARCH INSTITUTE et al.) 05 June 2019 (2019-06-05) See claims 1-8.	1,11,20
X	KR 10-2021-0022755 A (JVC KENWOOD CORPORATION) 03 March 2021 (2021-03-03) See paragraphs [0052] and [0142]; claim 7; and figure 8.	1,11,20

INTERNATIONAL SEARCH REPORT
Information on patent family members

International application No.
PCT/KR2022/007761

Patent document cited in search report	Publication date (day/month/year)	Patent family member(s)	Publication date (day/month/year)
KR 10-2019-0056332 A	24 May 2019	CN 111373755 A	03 July 2020
		US 11350107 B2	31 May 2022
		US 2020-0366900 A1	19 November 2020
		WO 2019-098758 A1	23 May 2019
KR 10-2020-0101900 A	28 August 2020	CN 107888929 A	06 April 2018
		CN 107888929 B	01 February 2022
		KR 10-2021-0082406 A	05 July 2021
		KR 10-2022-0054562 A	03 May 2022
		KR 10-2271143 B1	30 June 2021
		KR 10-2389348 B1	22 April 2022
		US 10575014 B2	25 February 2020
		US 10992956 B2	27 April 2021
		US 2020-0154136 A1	14 May 2020
		US 2021-0218993 A1	15 July 2021
KR 10-2019-0062300 A	05 June 2019	CN 111684801 A	18 September 2020
		KR 10-2402539 B1	27 May 2022
KR 10-2021-0022755 A	03 March 2021	CN 112514378 A	16 March 2021
		CN 112887719 A	01 June 2021
		CN 112887719 B	15 March 2022
		EP 3860122 A1	04 August 2021
		JP 2020-058025 A	09 April 2020
		JP 2021-114781 A	05 August 2021
		JP 6874804 B2	19 May 2021
		US 2021-0211651 A1	08 July 2021

국 제 조 사 보 고 서

국제출원번호
PCT/KR2022/007761

A. 발명이 속하는 기술분류(국제특허분류(IPC))

H04N 19/109(2014.01)i; **H04N 19/105**(2014.01)i; **H04N 19/70**(2014.01)i; **H04N 19/176**(2014.01)i; **H04N 19/147**(2014.01)i

B. 조사된 분야

조사된 최소문헌(국제특허분류를 기재)

H04N 19/109(2014.01); H04N 19/105(2014.01); H04N 19/107(2014.01); H04N 19/11(2014.01); H04N 19/134(2014.01); H04N 19/159(2014.01); H04N 19/176(2014.01); H04N 19/593(2014.01)

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: 복호화(decoding), 화면 내(intra), 예측(predict), 모드(mode), 가중(weight), 평균(average), 블록(block)

C. 관련 문헌

카테고리*	인용문헌명 및 관련 구절(해당하는 경우)의 기재	관련 청구항
X	KR 10-2019-0056332 A (한국전자통신연구원) 2019.05.24 단락 [0016]-[0017], [0171], [0255]-[0256], [0332], [0503], [0523], [0565]; 청구항 1-2, 4; 및 도면 26-27	1-7,10-16,19-20
Y		8-9,17-18
Y	JIE ZHAO 등, `EE2-Related: Improvements of Decoder-Side Intra Mode Derivation', JVET-V0087, Joint Video Experts Team (JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29, 22nd Meeting, by teleconference, 페이지 1-6, 2021.04.20 페이지 1-3	8-9,17-18
X	KR 10-2020-0101900 A (한국전자통신연구원 등) 2020.08.28 청구항 1-9	1,11,20
X	KR 10-2019-0062300 A (한국전자통신연구원 등) 2019.06.05 청구항 1-8	1,11,20

☑ 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 이후에 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	국제조사보고서 발송일
2022년08월24일(24.08.2022)	**2022년08월25일(25.08.2022)**

ISA/KR의 명칭 및 우편주소

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

팩스 번호 **+82-42-481-8578**

심사관

양정록

전화번호 **+82-42-481-5709**

국 제 조 사 보 고 서

국제출원번호
PCT/KR2022/007761

C. 관련 문헌

카테고리*	인용문헌명 및 관련 구절(해당하는 경우)의 기재	관련 청구항
X	KR 10-2021-0022755 A (가부시키가이샤 제이브이씨 켄우드) 2021.03.03 단락 [0052], [0142]; 청구항 7; 및 도면 8	1,11,20

국 제 조 사 보 고 서
대응특허에 관한 정보

국제출원번호
PCT/KR2022/007761

국제조사보고서에서 인용된 특허문헌	공개일	대응특허문헌	공개일
KR 10-2019-0056332 A	2019/05/24	CN 111373755 A	2020/07/03
		US 11350107 B2	2022/05/31
		US 2020-0366900 A1	2020/11/19
		WO 2019-098758 A1	2019/05/23
KR 10-2020-0101900 A	2020/08/28	CN 107888929 A	2018/04/06
		CN 107888929 B	2022/02/01
		KR 10-2021-0082406 A	2021/07/05
		KR 10-2022-0054562 A	2022/05/03
		KR 10-2271143 B1	2021/06/30
		KR 10-2389348 B1	2022/04/22
		US 10575014 B2	2020/02/25
		US 10992956 B2	2021/04/27
		US 2020-0154136 A1	2020/05/14
		US 2021-0218993 A1	2021/07/15
KR 10-2019-0062300 A	2019/06/05	CN 111684801 A	2020/09/18
		KR 10-2402539 B1	2022/05/27
KR 10-2021-0022755 A	2021/03/03	CN 112514378 A	2021/03/16
		CN 112887719 A	2021/06/01
		CN 112887719 B	2022/03/15
		EP 3860122 A1	2021/08/04
		JP 2020-058025 A	2020/04/09
		JP 2021-114781 A	2021/08/05
		JP 6874804 B2	2021/05/19
		US 2021-0211651 A1	2021/07/08