

(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2020年7月9日(09.07.2020)



(10) 国際公開番号

WO 2020/141609 A1

(51) 国際特許分類:
H04N 19/52 (2014.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2019/051600

(22) 国際出願日: 2019年12月27日(27.12.2019)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
62/786,933 2018年12月31日(31.12.2018) US
62/786,937 2018年12月31日(31.12.2018) US
62/786,950 2018年12月31日(31.12.2018) US
62/810,624 2019年2月26日(26.02.2019) US

(71) 出願人: パナソニック インテレクチュアル
プロパティ コーポレーション オブ アメ
リカ(PANASONIC INTELLECTUAL PROPER-
TY CORPORATION OF AMERICA) [US/US];
90503 カリフォルニア州トーランス, ス

ート 200, マリナー アベニュー
20000 California (US).

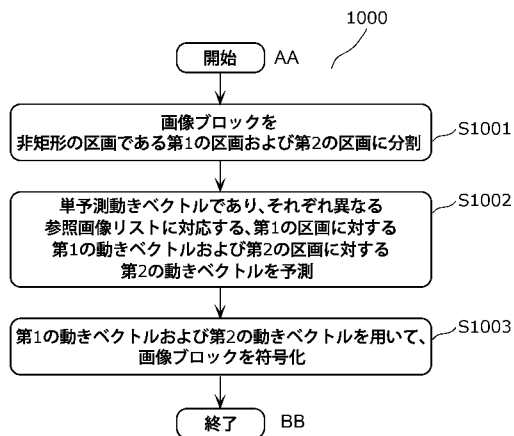
(72) 発明者: リム チョン スン(LIM, Chong Soon). ス
ン ハイ ウエイ(SUN, Hai Wei). リ ジン ヤ(LI,
Jing Ya). テオ ハン ブン(TEO, Han Boon). クオ
チェ ウエイ(KUO, Che Wei). 遠間 正真(TOMA,
Tadamasa); 〒5718501 大阪府門真市大字門真
1006番地 パナソニック株式会社内 Osaka
(JP). 西 孝 啓(NISHI, Takahiro). 安倍 清 史
(ABE, Kiyofumi). 加藤 祐介(KATO, Yusuke).

(74) 代理人: 新 居 広 守, 外 (NII, Hiromori et al.);
〒5320011 大阪府大阪市淀川区西中島5丁目
3番10号タナカ・イトーピア新大阪ビル6
階新居国際特許事務所内 Osaka (JP).

(81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保
護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ,
BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH,

(54) Title: ENCODING DEVICE, DECODING DEVICE, ENCODING METHOD, AND DECODING METHOD

(54) 発明の名称: 符号化装置、復号装置、符号化方法および復号方法



S1001 Divide image block into first and second sections which are nonrectangular sections
S1002 Predict first motion vector for first section and second motion vector for second section which are uni-predictive motion vectors respectively corresponding to different reference image lists
S1003 Encode image block using first and second motion vectors
AA Start
BB End

(57) Abstract: This encoding device (100) comprises a circuit (a1) and a memory (a2) connected to the circuit (a1). The circuit (a1), in operation, divides an image block into a first and a second section (S12001), generates a motion vector candidate set for the image block, the motion vector candidate set including only a plurality of bi-predictive motion vector candidates (S12002), predicts a first motion vector for the first section, which is a uni-predictive motion vector from first candidates in the motion vector candidate set (S12003), predicts a second motion vector for the second section, which is a uni-predictive motion vector from second candidates different from the first candidates in the motion vector candidate set (S12004), and encodes the image block using the first and second motion vectors.

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, KR, 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) 指定国(表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (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).

添付公開書類:

- 一 国際調査報告 (条約第21条(3))

(57) 要約: 符号化装置 (100) は、回路 (a1) と、回路 (a1) に接続されたメモリ (a2) と、を備え、回路 (a1) は、動作において、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し (S12001)、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し (S12002)、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し (S12003)、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し (S12004)、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化する (S12005)。

明 細 書

発明の名称： 符号化装置、復号装置、符号化方法および復号方法
技術分野

[0001] 本開示は、ビデオコーディングに関し、例えば、エントロピー符号化／エントロピー復号におけるコンテキストモデルの選択を実施するための動画画像の符号化および復号におけるシステム、構成要素、ならびに方法などに関する。

背景技術

[0002] ビデオコーディング技術は、H. 261およびMPEG-1から、H. 264／AVC (Advanced Video Coding)、MPEG-LA、H. 265／HEVC (High Efficiency Video Coding)、およびH. 266／VVC (Versatile Video Codec)へ進歩している。この進歩に伴い、様々な用途において増え続けるデジタルビデオデータ量进行处理するために、ビデオコーディング技術の改良および最適化を提供することが常に必要とされている。

[0003] なお、非特許文献1は、上述されたビデオコーディング技術に関する従来の規格の一例に関する。

先行技術文献

非特許文献

[0004] 非特許文献1：H. 265 (ISO／IEC 23008-2 HEVC)／HEVC (High Efficiency Video Coding)

発明の概要

発明が解決しようとする課題

[0005] このような符号化方式においては、符号化効率の改善や画質の改善や、回路規模の削減などのために、新たな方式の提案が望まれている。

[0006] 本開示における実施の形態またはその一部で開示された構成または方法のそれぞれは、例えば、符号化効率の改善、符号化／復号化処理量の削減、回

路規模の削減、符号化／復号化速度の改善、符号化および復号化において、フィルタ、ブロック、サイズ、動きベクトル、参照ピクチャ、参照ブロックなどの構成要素／動作の適切な選択などのうちの、少なくともいずれか1つに貢献しうる。例えば、特にエントロピー符号化／エントロピー復号におけるコンテキストモデルの選択を実施において、ビデオコーディングにおけるさらなる進歩、改良および最適化に寄与しうる。

[0007] なお、本開示は、上記以外の利益を提供し得る構成または方法の開示も含む。例えば、処理量の増加を抑えつつ、符号化効率を改善する構成または方法などである。

課題を解決するための手段

[0008] 例えば、本開示の一態様に係る符号化装置は、回路と、前記回路に接続されたメモリと、を備え、前記回路は、動作において、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化する。

[0009] 本開示における実施の形態のいくつかの実装は、符号化効率を改善してもよいし、符号化／復号処理を簡素化してもよいし、符号化／復号処理速度を速くしてもよいし、適切なフィルタ、ブロックサイズ、動きベクトル、参照ピクチャ、参照ブロック等のような、符号化及び復号に用いられる適切な構成要素／動作を効率よく選択してもよい。

[0010] 本開示の一態様におけるさらなる利点および効果は、明細書および図面から明らかにされる。かかる利点および／または効果は、いくつかの実施の形態並びに明細書および図面に記載された特徴によってそれぞれ得られるが、

1つまたはそれ以上の利点および／または効果を得るために必ずしも全てが提供される必要はない。

[0011] なお、これらの全般的または具体的な態様は、システム、方法、集積回路、コンピュータプログラム、記録媒体、又は、これらの任意な組み合わせで実現されてもよい。

発明の効果

[0012] 本開示は、例えば、符号化効率の改善、符号化／復号化処理量の削減、回路規模の削減、符号化／復号化速度の改善、符号化および復号化において、フィルタ、ブロック、サイズ、動きベクトル、参照ピクチャ、参照ブロックなどの構成要素／動作の適切な選択などのうちの、少なくともいずれか1つに貢献しうる符号化装置、復号装置、符号化方法又は復号方法を提供できる。

[0013] なお、本開示は、上記以外の利益を提供し得る構成または方法の開示も含む。例えば、処理量の増加を抑えつつ、符号化効率を改善する構成または方法などである。

図面の簡単な説明

[0014] [図1]図1は、実施の形態に係る符号化装置の機能構成を示すブロック図である。

[図2]図2は、符号化装置による全体的な符号化処理の一例を示すフローチャートである。

[図3]図3は、ブロック分割の一例を示す概念図である。

[図4A]図4Aは、スライスの構成の一例を示す概念図である。

[図4B]図4Bは、タイルの構成の一例を示す概念図である。

[図5A]図5Aは、様々な変換タイプに対応する変換基底関数を示す表である。

[図5B]図5Bは、SVT (Spatially Varying Transform) の一例を示す概念図である。

[図6A]図6Aは、ALF (adaptive loop filter) で

用いられるフィルタの形状の一例を示す概念図である。

[図6B]図6Bは、ALFで用いられるフィルタの形状の他の一例を示す概念図である。

[図6C]図6Cは、ALFで用いられるフィルタの形状の他の一例を示す概念図である。

[図7]図7は、DBF (deblocking filter) として機能するループフィルタ部の詳細な構成の一例を示すブロック図である。

[図8]図8は、ブロック境界に対して対称なフィルタ特性を有するデブロッキング・フィルタの例を示す概念図である。

[図9]図9は、デブロッキング・フィルタ処理が行われるブロック境界を説明するための概念図である。

[図10]図10は、Bs値の一例を示す概念図である。

[図11]図11は、符号化装置の予測処理部で行われる処理の一例を示すフローチャートである。

[図12]図12は、符号化装置の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[図13]図13は、符号化装置の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[図14]図14は、実施の形態のイントラ予測における67個のイントラ予測モードの一例を示す概念図である。

[図15]図15は、インター予測の基本的な処理の流れの一例を示すフローチャートである。

[図16]図16は、動きベクトル導出の一例を示すフローチャートである。

[図17]図17は、動きベクトル導出の他の例を示すフローチャートである。

[図18]図18は、動きベクトル導出の他の例を示すフローチャートである。

[図19]図19は、ノーマルインターモードによるインター予測の例を示すフローチャートである。

[図20]図20は、マージモードによるインター予測の例を示すフローチャー

トである。

[図21]図21は、マージモードによる動きベクトル導出処理の一例を説明するための概念図である。

[図22]図22は、FRUC (frame rate up conversion) 処理の一例を示すフローチャートである。

[図23]図23は、動き軌道に沿う2つのブロック間でのパターンマッチング（バイラテラルマッチング）の一例を説明するための概念図である。

[図24]図24は、カレントピクチャ内のテンプレートと参照ピクチャ内のブロックとの間でのパターンマッチング（テンプレートマッチング）の一例を説明するための概念図である。

[図25A]図25Aは、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づくサブブロック単位の動きベクトルの導出の一例を説明するための概念図である。

[図25B]図25Bは、3つの制御ポイントを有するアフィンモードにおけるサブブロック単位の動きベクトルの導出の一例を説明するための概念図である。

[図26A]図26Aは、アフィンマージモードを説明するための概念図である。

[図26B]図26Bは、2つの制御ポイントを有するアフィンマージモードを説明するための概念図である。

[図26C]図26Cは、3つの制御ポイントを有するアフィンマージモードを説明するための概念図である。

[図27]図27は、アフィンマージモードの処理の一例を示すフローチャートである。

[図28A]図28Aは、2つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[図28B]図28Bは、3つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[図29]図29は、アフィンインターモードの処理の一例を示すフローチャートである。

[図30A]図30Aは、カレントブロックが3つの制御ポイントを有し、隣接ブロックが2つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[図30B]図30Bは、カレントブロックが2つの制御ポイントを有し、隣接ブロックが3つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[図31A]図31Aは、DMVR (decoder motion vector refinement) を含むマージモードを示すフローチャートである。

[図31B]図31Bは、DMVR処理の一例を説明するための概念図である。

[図32]図32は、予測画像の生成の一例を示すフローチャートである。

[図33]図33は、予測画像の生成の他の例を示すフローチャートである。

[図34]図34は、予測画像の生成の他の例を示すフローチャートである。

[図35]図35は、OBMC (overlapped block motion compensation) 処理による予測画像補正処理の一例を説明するためのフローチャートである。

[図36]図36は、OBMC処理による予測画像補正処理の一例を説明するための概念図である。

[図37]図37は、2つの三角形の予測画像の生成を説明するための概念図である。

[図38]図38は、等速直線運動を仮定したモデルを説明するための概念図である。

[図39]図39は、LIC (local illumination compensation) 処理による輝度補正処理を用いた予測画像生成方法の一例を説明するための概念図である。

[図40]図40は、符号化装置の実装例を示すブロック図である。

[図41]図41は、実施の形態に係る復号装置の機能構成を示すブロック図である。

[図42]図42は、復号装置による全体的な復号処理の一例を示すフローチャートである。

[図43]図43は、復号装置の予測処理部で行われる処理の一例を示すフローチャートである。

[図44]図44は、復号装置の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[図45]図45は、復号装置におけるノーマルインターモードによるインター予測の例を示すフローチャートである。

[図46]図46は、復号装置の実装例を示すブロック図である。

[図47]図47は、実施の形態における第1態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[図48]図48は、実施の形態におけるブロックの形状を示す図である。

[図49]図49は、実施の形態における参照画像リストの例を示す図である。

[図50]図50は、実施の形態における第2態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[図51]図51は、実施の形態における動きベクトル候補セットが、ノーマルマージモードで符号化された画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出される処理を示したフローチャートである。

[図52]図52は、実施の形態における第2態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の生成例を示す表である。

[図53]図53は、実施の形態における参照ピクチャの時間順毎の双予測動きベクトルの生成例を示す図である。

[図54]図54は、実施の形態における第2態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。

[図55]図55は、実施の形態における第2態様の符号化装置等のさらに別の動作を表すフローチャートである。

[図56]図56は、実施の形態における第3態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[図57]図57は、実施の形態における第3態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の生成例を示す表である。

[図58]図58は、実施の形態における第3態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の別の生成例を示す表である。

[図59]図59は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストが生成される処理を表すフローチャートである。

[図60]図60は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストの例を示す表である。

[図61]図61は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストが生成される別の処理を表すフローチャートである。

[図62]図62は、実施の形態における第3態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。

[図63]図63は、実施の形態における第4態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[図64]図64は、実施の形態における第4態様の動きベクトル候補セットの例を示す表である。

[図65]図65は、実施の形態における第4態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。

[図66]図66は、実施の形態における符号化装置の動作例を示すフローチャートである。

[図67]図67は、実施の形態における復号装置の動作例を示すフローチャートである。

[図68]図68は、コンテンツ配信サービスを実現するコンテンツ供給システムの全体構成を示すブロック図である。

[図69]図69は、スケーラブル符号化時の符号化構造の一例を示す概念図である。

[図70]図70は、スケーラブル符号化時の符号化構造の一例を示す概念図である。

[図71]図 7 1 は、w e b ページの表示画面例を示す概念図である。

[図72]図 7 2 は、w e b ページの表示画面例を示す概念図である。

[図73]図 7 3 は、スマートフォンの一例を示すブロック図である。

[図74]図 7 4 は、スマートフォンの構成例を示すブロック図である。

発明を実施するための形態

[0015] 例えば、本開示の一態様に係る符号化装置は、回路と、前記回路に接続されたメモリと、を備え、前記回路は、動作において、画像ブロックを第 1 の区画および第 2 の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第 1 の候補から、単予測動きベクトルである、前記第 1 の区画に対する第 1 の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第 1 の候補と異なる第 2 の候補から、単予測動きベクトルである、前記第 2 の区画に対する第 2 の動きベクトルを予測し、前記第 1 の動きベクトルおよび前記第 2 の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化する。

[0016] これにより、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた 2 つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0017] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記第 1 の区画および前記第 2 の区画は、非矩形の区画である。

[0018] これにより、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた非矩形の 2 つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、符号化装置は、非矩形の区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0019] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記第 1 の区画および前記第 2 の区画は、三角形の区画である。

[0020] これにより、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた三角

形の2つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、符号化装置は、三角形の区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0021] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記回路は、前記動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される前記画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出する。

[0022] これにより、符号化装置は、複数の予測モードで用いられる動きベクトルの候補を、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの区画に対して、用いることができる。よって、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。また、符号化装置は、同一の画像ブロックから分割されてできた、複数の非矩形の区画に対する双予測候補リストを生成することができる。よって、符号化装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0023] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記回路は、前記第1の動きベクトルを、前記第1の候補の中の、2つの動きベクトルのうち的一方から予測する。

[0024] これにより、符号化装置は、未来方向予測に用いられる動きベクトルおよび過去方向予測に用いられる動きベクトルのうちいずれか一方を用いて、動きベクトルを予測することができる。よって、符号化装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0025] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記回路は、前記第2の動きベクトルを、前記第2の候補の中の、2つの動きベクトルのうち的一方から予測する。

[0026] これにより、符号化装置は、未来方向予測に用いられる動きベクトルおよび過去方向予測に用いられる動きベクトルのうちいずれか一方を用いて、動

きベクトルを予測することができる。よって、符号化装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0027] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記回路は、前記第1の区画に対する前記第1の動きベクトル、および、前記第2の区画に対する前記第2の動きベクトルを予測する場合、前記動きベクトル候補セットを用いて、前記第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、前記第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成する。

[0028] これにより、符号化装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの区画に対する2つの動きベクトルを予測することができる。また、符号化装置は、異なる2つの動きベクトルを含む動きベクトル組み合わせリストを生成することで、動きベクトルの組み合わせを制限することができる。よって、符号化装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0029] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記組み合わせにおける2つの動きベクトルは、前記動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されない。

[0030] これにより、符号化装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0031] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置において、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応する。

[0032] これにより、符号化装置は、過去方向および未来方向のいずれの時間方向の動き予測をも行うことができる。また、符号化装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0033] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置は、回路と、前記回路に接

続されたメモリと、を備え、前記回路は、動作において、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを復号する。

[0034] これにより、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0035] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記第1の区画および前記第2の区画は、非矩形の区画である。

[0036] これにより、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた非矩形の2つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、復号装置は、非矩形の区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0037] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記第1の区画および前記第2の区画は、三角形の区画である。

[0038] これにより、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた三角形の2つの区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限できる。よって、復号装置は、三角形の区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。

[0039] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記回路は、前記動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される前記画像ブロックに対する動きベク

トル候補リストから導出する。

[0040] これにより、復号装置は、複数の予測モードで用いられる動きベクトルの候補を、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの区画に対して、用いることができる。よって、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた区画に対する動きベクトルの保存を簡略化できる。また、復号装置は、同一の画像ブロックから分割されてできた、複数の非矩形の区画に対する双予測候補リストを生成することができる。よって、復号装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0041] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記回路は、前記第1の動きベクトルを、前記第1の候補の中の、2つの動きベクトルのうちの一方から予測する。

[0042] これにより、復号装置は、未来方向予測に用いられる動きベクトルおよび過去方向予測に用いられる動きベクトルのうちいずれか一方を用いて、動きベクトルを予測することができる。よって、復号装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0043] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記回路は、前記第2の動きベクトルを、前記第2の候補の中の、2つの動きベクトルのうちの一方から予測する。

[0044] これにより、復号装置は、未来方向予測に用いられる動きベクトルおよび過去方向予測に用いられる動きベクトルのうちいずれか一方を用いて、動きベクトルを予測することができる。よって、復号装置は、スケーリング処理を行うことなく双予測候補を生成することができ、ハードウェアの実装を簡略化できる。

[0045] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記回路は、前記第1の区画に対する前記第1の動きベクトル、および、前記第2の区画に対する前記第2の動きベクトルを予測する場合、前記動きベクトル候補セッ

トを用いて、前記第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、前記第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成する。

[0046] これにより、復号装置は、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの区画に対する2つの動きベクトルを予測することができる。また、復号装置は、異なる2つの動きベクトルを含む動きベクトル組み合わせリストを生成することで、動きベクトルの組み合わせを制限することができる。よって、復号装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0047] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記組み合わせにおける2つの動きベクトルは、前記動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されない。

[0048] これにより、復号装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0049] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置において、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応する。

[0050] これにより、復号装置は、多様な時間方向の動き予測を行うことができる。また、復号装置は、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0051] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化方法は、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロック

を符号化する。

[0052] これにより、符号化方法は、上記符号化装置と同様の効果を奏することができる。

[0053] また、例えば、本開示の一態様に係る復号方法は、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを復号する。

[0054] これにより、復号方法は、上記復号装置と同様の効果を奏することができる。

[0055] また、例えば、本開示の一態様に係る符号化装置は、分割部と、イントラ予測部と、インター予測部と、ループフィルタ部と、変換部と、量子化部と、エントロピー符号化部とを備えてもよい。

[0056] 前記分割部は、ピクチャを複数のブロックに分割してもよい。前記イントラ予測部は、前記複数のブロックに含まれるブロックに対してイントラ予測を行ってもよい。前記インター予測部は、前記ブロックに対してインター予測を行ってもよい。前記変換部は、前記イントラ予測又は前記インター予測によって得られる予測画像と、原画像との予測誤差を変換して、変換係数を生成してもよい。前記量子化部は、前記変換係数を量子化して量子化係数を生成してもよい。前記エントロピー符号化部は、前記量子化係数を符号化して符号化ビットストリームを生成してもよい。前記ループフィルタ部は、前記ブロックの再構成画像にフィルタを適用してもよい。

[0057] また、例えば、前記符号化装置は、複数のピクチャを含む動画像を符号化する符号化装置であってもよい。

[0058] そして、インター予測部は、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化してもよい。

[0059] また、例えば、本開示の一態様に係る復号装置は、エントロピー復号部と、逆量子化部と、逆変換部と、イントラ予測部と、インター予測部と、ループフィルタ部とを備えてもよい。

[0060] 前記エントロピー復号部は、符号化ビットストリームからピクチャ内のブロックの量子化係数を復号してもよい。前記逆量子化部は、前記量子化係数を逆量子化して変換係数を取得してもよい。前記逆変換部は、前記変換係数を逆変換して予測誤差を取得してもよい。前記イントラ予測部は、前記ブロックに対してイントラ予測を行ってもよい。前記インター予測部は、前記ブロックに対してインター予測を行ってもよい。前記フィルタ部は、前記イントラ予測又は前記インター予測によって得られる予測画像と前記予測誤差とを用いて生成される再構成画像にフィルタを適用してもよい。

[0061] また、例えば、前記復号装置は、複数のピクチャを含む動画画像を復号する復号装置であってもよい。

[0062] そして、インター予測部は、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、前記第1の動きベクトルおよび前

記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを復号してもよい。

[0063] さらに、これらの包括的又は具体的な態様は、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、又は、コンピュータ読み取り可能なCD-ROMなどの非一時的な記録媒体で実現されてもよく、システム、装置、方法、集積回路、コンピュータプログラム、及び、記録媒体の任意な組み合わせで実現されてもよい。

[0064] 以下、実施の形態について図面を参照しながら具体的に説明する。なお、以下で説明する実施の形態は、いずれも包括的または具体的な例を示すものである。以下の実施の形態で示される数値、形状、材料、構成要素、構成要素の配置位置及び接続形態、ステップ、ステップの関係及び順序などは、一例であり、請求の範囲を限定する主旨ではない。

[0065] 以下では、符号化装置および復号化装置の実施の形態を説明する。実施の形態は、本開示の各態様で説明する処理および／または構成を適用可能な符号化装置および復号化装置の例である。処理および／または構成は、実施の形態とは異なる符号化装置および復号化装置においても実施可能である。例えば、実施の形態に対して適用される処理および／または構成に関して、例えば以下のいずれかを実施してもよい。

[0066] (1) 本開示の各態様で説明する実施の形態の符号化装置または復号装置の複数の構成要素のうちいずれかは、本開示の各態様のいずれかで説明する他の構成要素に置き換えまたは組み合わせられてもよい。

[0067] (2) 実施の形態の符号化装置または復号装置において、当該符号化装置または復号装置の複数の構成要素のうち一部の構成要素によって行われる機能または処理に、機能または処理の追加、置き換え、削除などの任意の変更がなされてもよい。例えば、いずれかの機能または処理は、本開示の各態様のいずれかで説明する他の機能または処理に、置き換えまたは組み合わせられてもよい。

[0068] (3) 実施の形態の符号化装置または復号装置が実施する方法において、当該方法に含まれる複数の処理のうち一部の処理について、追加、置き換

えおよび削除などの任意の変更がなされてもよい。例えば、方法におけるいずれかの処理は、本開示の各態様のいずれかで説明する他の処理に、置き換えまたは組み合わせられてもよい。

[0069] (4) 実施の形態の符号化装置または復号装置を構成する複数の構成要素のうちの一部の構成要素は、本開示の各態様のいずれかで説明する構成要素と組み合わせられてもよいし、本開示の各態様のいずれかで説明する機能の一部を備える構成要素と組み合わせられてもよいし、本開示の各態様で説明する構成要素が実施する処理の一部を実施する構成要素と組み合わせられてもよい。

[0070] (5) 実施の形態の符号化装置または復号装置の機能の一部を備える構成要素、または、実施の形態の符号化装置または復号装置の処理の一部を実施する構成要素は、本開示の各態様いずれかで説明する構成要素と、本開示の各態様でいずれかで説明する機能の一部を備える構成要素と、または、本開示の各態様のいずれかで説明する処理の一部を実施する構成要素と組み合わせまたは置き換えられてもよい。

[0071] (6) 実施の形態の符号化装置または復号装置が実施する方法において、当該方法に含まれる複数の処理のいずれかは、本開示の各態様のいずれかで説明する処理に、または、同様のいずれかの処理に、置き換えまたは組み合わせられてもよい。

[0072] (7) 実施の形態の符号化装置または復号装置が実施する方法に含まれる複数の処理のうちの一部の処理は、本開示の各態様のいずれかで説明する処理と組み合わせられてもよい。

[0073] (8) 本開示の各態様で説明する処理および／または構成の実施の仕方は、実施の形態の符号化装置または復号装置に限定されるものではない。例えば、処理および／または構成は、実施の形態において開示する動画像符号化または動画像復号とは異なる目的で利用される装置において実施されてもよい。

[0074] [符号化装置]

まず、実施の形態に係る符号化装置を説明する。図1は、実施の形態に係る符号化装置100の機能構成を示すブロック図である。符号化装置100は、動画像をブロック単位で符号化する動画像符号化装置である。

[0075] 図1に示すように、符号化装置100は、画像をブロック単位で符号化する装置であって、分割部102と、減算部104と、変換部106と、量子化部108と、エントロピー符号化部110と、逆量子化部112と、逆変換部114と、加算部116と、ブロックメモリ118と、ループフィルタ部120と、フレームメモリ122と、イントラ予測部124と、インター予測部126と、予測制御部128と、を備える。

[0076] 符号化装置100は、例えば、汎用プロセッサ及びメモリにより実現される。この場合、メモリに格納されたソフトウェアプログラムがプロセッサにより実行されたときに、プロセッサは、分割部102、減算部104、変換部106、量子化部108、エントロピー符号化部110、逆量子化部112、逆変換部114、加算部116、ループフィルタ部120、イントラ予測部124、インター予測部126及び予測制御部128として機能する。また、符号化装置100は、分割部102、減算部104、変換部106、量子化部108、エントロピー符号化部110、逆量子化部112、逆変換部114、加算部116、ループフィルタ部120、イントラ予測部124、インター予測部126及び予測制御部128に対応する専用の1以上の電子回路として実現されてもよい。

[0077] 以下に、符号化装置100の全体的な処理の流れを説明した後に、符号化装置100に含まれる各構成要素について説明する。

[0078] [符号化処理の全体フロー]

図2は、符号化装置100による全体的な符号化処理の一例を示すフローチャートである。

[0079] まず、符号化装置100の分割部102は、動画像である入力画像に含まれる各ピクチャを複数の固定サイズのブロック（例えば、 128×128 画素）に分割する（ステップS a__1）。そして、分割部102は、その固定

サイズのブロックに対して分割パターン（ブロック形状ともいう）を選択する（ステップS a__2）。つまり、分割部102は、固定サイズのブロックを、その選択された分割パターンを構成する複数のブロックに、さらに分割する。そして、符号化装置100は、その複数のブロックのそれぞれについて、そのブロック（すなわち符号化対象ブロック）に対してステップS a__3～S a__9の処理を行う。

[0080] つまり、イントラ予測部124、インター予測部126および予測制御部128の全てまたは一部からなる予測処理部は、符号化対象ブロック（カレントブロックともいう）の予測信号（予測ブロックともいう）を生成する（ステップS a__3）。

[0081] 次に、減算部104は、符号化対象ブロックと予測ブロックとの差分を予測残差（差分ブロックともいう）として生成する（ステップS a__4）。

[0082] 次に、変換部106および量子化部108は、その差分ブロックに対して変換および量子化を行うことによって、複数の量子化係数を生成する（ステップS a__5）。なお、複数の量子化係数からなるブロックを係数ブロックともいう。

[0083] 次に、エントロピー符号化部110は、その係数ブロックと、予測信号の生成に関する予測パラメータとに対して符号化（具体的にはエントロピー符号化）を行うことによって、符号化信号を生成する（ステップS a__6）。なお、符号化信号は、符号化ビットストリーム、圧縮ビットストリーム、またはストリームともいう。

[0084] 次に、逆量子化部112および逆変換部114は、係数ブロックに対して逆量子化および逆変換を行うことによって、複数の予測残差（すなわち差分ブロック）を復元する（ステップS a__7）。

[0085] 次に、加算部116は、その復元された差分ブロックに予測ブロックを加算することによってカレントブロックを再構成画像（再構成ブロックまたは復号画像ブロックともいう）に再構成する（ステップS a__8）。これにより、再構成画像が生成される。

[0086] この再構成画像が生成されると、ループフィルタ部120は、その再構成画像に対してフィルタリングを必要に応じて行う（ステップS a__9）。

[0087] そして、符号化装置100は、ピクチャ全体の符号化が完了したか否かを判定し（ステップS a__10）、完了していないと判定する場合（ステップS a__10のNo）、ステップS a__2からの処理を繰り返し実行する。

[0088] なお、上述の例では、符号化装置100は、固定サイズのブロックに対して1つの分割パターンを選択し、その分割パターンにしたがって各ブロックの符号化を行うが、複数の分割パターンのそれぞれにしたがって各ブロックの符号化を行ってもよい。この場合には、符号化装置100は、複数の分割パターンのそれぞれに対するコストを評価し、例えば最も小さいコストの分割パターンにしたがった符号化によって得られる符号化信号を、出力される符号化信号として選択してもよい。

[0089] 図示されているように、これらのステップS a__1～S a__10の処理は、符号化装置100によってシーケンシャルに行われる。あるいは、それらの処理のうちの一部の複数の処理が並列に行われてもよく、それらの処理の順番の入れ替え等が行われてもよい。

[0090] [分割部]

分割部102は、入力動画像に含まれる各ピクチャを複数のブロックに分割し、各ブロックを減算部104に出力する。例えば、分割部102は、まず、ピクチャを固定サイズ（例えば128×128）のブロックに分割する。他の固定ブロックサイズが採用されてもよい。この固定サイズのブロックは、符号化ツリーユニット（CTU）と呼ばれることがある。そして、分割部102は、例えば再帰的な四分木（quad tree）及び／又は二分木（binary tree）ブロック分割に基づいて、固定サイズのブロックの各々を可変サイズ（例えば64×64以下）のブロックに分割する。すなわち、分割部102は、分割パターンを選択する。この可変サイズのブロックは、符号化ユニット（CU）、予測ユニット（PU）あるいは変換ユニット（TU）と呼ばれることがある。なお、種々の処理例では、CU、PU

及びTUは区別される必要はなく、ピクチャ内の一部又はすべてのブロックがCU、PU、TUの処理単位となってもよい。

[0091] 図3は、実施の形態におけるブロック分割の一例を示す概念図である。図3において、実線は四分木ブロック分割によるブロック境界を表し、破線は二分木ブロック分割によるブロック境界を表す。

[0092] ここでは、ブロック10は、 128×128 画素の正方形ブロック（ 128×128 ブロック）である。この 128×128 ブロック10は、まず、4つの正方形の 64×64 ブロックに分割される（四分木ブロック分割）。

[0093] 左上の 64×64 ブロックは、さらに2つの矩形の 32×64 ブロックに垂直に分割され、左の 32×64 ブロックはさらに2つの矩形の 16×64 ブロックに垂直に分割される（二分木ブロック分割）。その結果、左上の 64×64 ブロックは、2つの 16×64 ブロック11、12と、 32×64 ブロック13とに分割される。

[0094] 右上の 64×64 ブロックは、2つの矩形の 64×32 ブロック14、15に水平に分割される（二分木ブロック分割）。

[0095] 左下の 64×64 ブロックは、4つの正方形の 32×32 ブロックに分割される（四分木ブロック分割）。4つの 32×32 ブロックのうち左上のブロック及び右下のブロックはさらに分割される。左上の 32×32 ブロックは、2つの矩形の 16×32 ブロックに垂直に分割され、右の 16×32 ブロックはさらに2つの 16×16 ブロックに水平に分割される（二分木ブロック分割）。右下の 32×32 ブロックは、2つの 32×16 ブロックに水平に分割される（二分木ブロック分割）。その結果、左下の 64×64 ブロックは、 16×32 ブロック16と、2つの 16×16 ブロック17、18と、2つの 32×32 ブロック19、20と、2つの 32×16 ブロック21、22とに分割される。

[0096] 右下の 64×64 ブロック23は分割されない。

[0097] 以上のように、図3では、ブロック10は、再帰的な四分木及び二分木ブロック分割に基づいて、13個の可変サイズのブロック11～23に分割さ

れる。このような分割は、Q T B T (quad-tree plus binary tree) 分割と呼ばれることがある。

[0098] なお、図3では、1つのブロックが4つ又は2つのブロックに分割されていたが(四分木又は二分木ブロック分割)、分割はこれらに限定されない。例えば、1つのブロックが3つのブロックに分割されてもよい(三分木ブロック分割)。このような三分木ブロック分割を含む分割は、M B T (multi-type tree) 分割と呼ばれることがある。

[0099] [ピクチャの構成 スライス／タイル]

ピクチャを並列にデコードするために、ピクチャはスライス単位またはタイル単位で構成される場合がある。スライス単位またはタイル単位からなるピクチャは、分割部102によって構成されてもよい。

[0100] スライスは、ピクチャを構成する基本的な符号化の単位である。ピクチャは、例えば1つ以上のスライスから構成される。また、スライスは、1つ以上の連続するC T U (Coding Tree Unit) からなる。

[0101] 図4Aは、スライスの構成の一例を示す概念図である。例えば、ピクチャは、11×8個のC T Uを含み、かつ、4つのスライス(スライス1-4)に分割される。スライス1は、16個のC T Uからなり、スライス2は、21個のC T Uからなり、スライス3は、29個のC T Uからなり、スライス4は、22個のC T Uからなる。ここで、ピクチャ内の各C T Uは、いずれかのスライスに属する。スライスの形状は、ピクチャを水平方向に分割した形になる。スライスの境界は、画面端である必要はなく、画面内のC T Uの境界のうちどこであってもよい。スライスの中のC T Uの処理順(符号化順または復号順)は、例えばラスタ・スキャン順である。また、スライスは、ヘッダ情報と符号化データを含む。ヘッダ情報には、スライスの先頭のC T Uアドレス、スライス・タイプなどそのスライスの特徴が記述されてもよい。

[0102] タイルは、ピクチャを構成する矩形領域の単位である。各タイルにはT i l e I dと呼ばれる番号がラスタ・スキャン順に割り振られてもよい。

[0103] 図4Bは、タイルの構成の一例を示す概念図である。例えば、ピクチャは、 11×8 個のCTUを含み、かつ、4つの矩形領域のタイル（タイル1〜4）に分割される。タイルが使用される場合、タイルが使用されない場合と比べてCTUの処理順が変更される。タイルが使用されない場合、ピクチャ内の複数のCTUはラスタ・スキャン順に処理される。タイルが使用される場合には、複数のタイルのそれぞれにおいて、少なくとも1つのCTUがラスタ・スキャン順に処理される。例えば、図4Bに示すように、タイル1に含まれる複数のCTUの処理順は、タイル1の1行目左端からタイル1の1行目右端まで向かい、次に、タイル1の2行目左端からタイル1の2行目右端まで向かう順である。

[0104] なお、1つのタイルは、1つ以上のスライスを含む場合があり、1つのスライスは、1つ以上のタイルを含む場合がある。

[0105] [減算部]

減算部104は、分割部102から入力され、分割部102によって分割されたブロック単位で、原信号（原サンプル）から予測信号（以下に示す予測制御部128から入力される予測サンプル）を減算する。つまり、減算部104は、符号化対象ブロック（以下、カレントブロックという）の予測誤差（残差ともいう）を算出する。そして、減算部104は、算出された予測誤差（残差）を変換部106に出力する。

[0106] 原信号は、符号化装置100の入力信号であり、動画像を構成する各ピクチャの画像を表す信号（例えば輝度（luma）信号及び2つの色差（chroma）信号）である。以下において、画像を表す信号をサンプルということもある。

[0107] [変換部]

変換部106は、空間領域の予測誤差を周波数領域の変換係数に変換し、変換係数を量子化部108に出力する。具体的には、変換部106は、例えば空間領域の予測誤差に対して所定の離散コサイン変換（DCT）又は離散サイン変換（DST）を行う。所定のDCT又はDSTは、予め定められて

いてもよい。

[0108] なお、変換部106は、複数の変換タイプの中から適応的に変換タイプを選択し、選択された変換タイプに対応する変換基底関数 (transform basis function) を用いて、予測誤差を変換係数に変換してもよい。このような変換は、EMT (explicit multiple core transform) 又はAMT (adaptive multiple transform) と呼ばれることがある。

[0109] 複数の変換タイプは、例えば、DCT-Ⅱ、DCT-V、DCT-VⅡⅡ、DST-Ⅰ及びDST-VⅡⅡを含む。図5Aは、変換タイプ例に対応する変換基底関数を示す表である。図5AにおいてNは入力画素の数を示す。これらの複数の変換タイプの中からの変換タイプの選択は、例えば、予測の種類（イントラ予測及びインター予測）に依存してもよいし、イントラ予測モードに依存してもよい。

[0110] このようなEMT又はAMTを適用するか否かを示す情報（例えばEMTフラグまたはAMTフラグと呼ばれる）及び選択された変換タイプを示す情報は、通常、CUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、ビットシーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル）であってもよい。

[0111] また、変換部106は、変換係数（変換結果）を再変換してもよい。このような再変換は、AST (adaptive secondary transform) 又はNST (non-separable secondary transform) と呼ばれることがある。例えば、変換部106は、イントラ予測誤差に対応する変換係数のブロックに含まれるサブブロック（例えば4×4サブブロック）ごとに再変換を行う。NSTを適用するか否かを示す情報及びNSTに用いられる変換行列に関する情報は、通常、CUレベルで信号化される。なお、これらの情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピク

チャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル)であってもよい。

[0112] 変換部106には、Separableな変換と、Non-Separableな変換とが適用されてもよい。Separableな変換とは、入力の次元の数だけ方向ごとに分離して複数回変換を行う方式であり、Non-Separableな変換とは、入力が多次元であった際に2つ以上の次元をまとめて1次元とみなして、まとめて変換を行う方式である。

[0113] 例えば、Non-Separableな変換の一例として、入力が 4×4 のブロックであった場合にはそれを16個の要素を持ったひとつの配列とみなし、その配列に対して 16×16 の変換行列で変換処理を行うようなものが挙げられる。

[0114] また、Non-Separableな変換のさらなる例では、 4×4 の入力ブロックを16個の要素を持ったひとつの配列とみなした後に、その配列に対してGivens回転を複数回行うような変換(Hypercube Givens Transform)が行われてもよい。

[0115] 変換部106での変換では、CU内の領域に応じて周波数領域に変換する基底のタイプを切替えることもできる。一例として、SVT(Spatially Varying Transform)がある。SVTでは、図5Bに示すように、水平あるいは垂直方向にCUを2等分し、いずれか一方の領域のみ周波数領域への変換を行う。変換基底のタイプは領域毎に設定でき、例えば、DST7とDCT8が用いられる。本例ではCU内の2つの領域のうち、どちらか一方のみ変換を行い、もう一方は変換を行わないが、2つの領域共に変換してもよい。また、分割方法も2等分だけでなく、4等分、あるいは分割を示す情報を別途符号化してCU分割と同様にシグナリングするなど、より柔軟にすることもできる。なお、SVTは、SBT(Sub-block Transform)と呼ぶこともある。

[0116] [量子化部]

量子化部108は、変換部106から出力された変換係数を量子化する。

具体的には、量子化部 108 は、カレントブロックの変換係数を所定の走査順序で走査し、走査された変換係数に対応する量子化パラメータ (Q P) に基づいて当該変換係数を量子化する。そして、量子化部 108 は、カレントブロックの量子化された変換係数 (以下、量子化係数という) をエン트로ピー符号化部 110 及び逆量子化部 112 に出力する。所定の走査順序は、予め定められていてもよい。

[0117] 所定の走査順序は、変換係数の量子化／逆量子化のための順序である。例えば、所定の走査順序は、周波数の昇順 (低周波から高周波の順) 又は降順 (高周波から低周波の順) で定義されてもよい。

[0118] 量子化パラメータ (Q P) とは、量子化ステップ (量子化幅) を定義するパラメータである。例えば、量子化パラメータの値が増加すれば量子化ステップも増加する。つまり、量子化パラメータの値が増加すれば量子化誤差が増大する。

[0119] また、量子化には、量子化マトリックスが使用される場合がある。例えば、 4×4 および 8×8 などの周波数変換サイズと、イントラ予測およびインター予測などの予測モードと、輝度および色差などの画素成分とに対応して数種類の量子化マトリックスが使われる場合がある。なお、量子化とは、所定の間隔でサンプリングした値を所定のレベルに対応づけてデジタル化することをいい、この技術分野では、丸め、ラウンディング、スケーリングといった他の表現を用いて参照されてもよいし、丸め、ラウンディング、スケーリングを採用してもよい。所定の間隔及びレベルは、予め定められていてもよい。

[0120] 量子化マトリックスを使用する方法として、符号化装置側で直接設定された量子化マトリックスを使用する方法と、デフォルトの量子化マトリックス (デフォルトマトリックス) を使用する方法とがある。符号化装置側では、量子化マトリックスを直接設定することにより、画像の特徴に応じた量子化マトリックスを設定することができる。しかし、この場合、量子化マトリックスの符号化によって、符号量が増加するというデメリットがある。

[0121] 一方、量子化マトリックスを使用せず、高域成分の係数も低域成分の係数も同じように量子化する方法もある。なお、この方法は、係数が全て同じ値である量子化マトリックス（フラットなマトリックス）を用いる方法に等しい。

[0122] 量子化マトリックスは、例えば、SPS（シーケンスパラメータセット：Sequence Parameter Set）またはPPS（ピクチャパラメータセット：Picture Parameter Set）で指定されてもよい。SPSは、シーケンスに対して用いられるパラメータを含み、PPSは、ピクチャに対して用いられるパラメータを含む。SPSとPPSとは、単にパラメータセットと呼ばれる場合がある。

[0123] [エントロピー符号化部]

エントロピー符号化部110は、量子化部108から入力された量子化係数に基づいて符号化信号（符号化ビットストリーム）を生成する。具体的には、エントロピー符号化部110は、例えば、量子化係数を二値化し、二値信号を算術符号化し、圧縮されたビットストリームまたはシーケンスを出力する。

[0124] [逆量子化部]

逆量子化部112は、量子化部108から入力された量子化係数を逆量子化する。具体的には、逆量子化部112は、カレントブロックの量子化係数を所定の走査順序で逆量子化する。そして、逆量子化部112は、カレントブロックの逆量子化された変換係数を逆変換部114に出力する。所定の走査順序は、予め定められていてもよい。

[0125] [逆変換部]

逆変換部114は、逆量子化部112から入力された変換係数を逆変換することにより予測誤差（残差）を復元する。具体的には、逆変換部114は、変換係数に対して、変換部106による変換に対応する逆変換を行うことにより、カレントブロックの予測誤差を復元する。そして、逆変換部114は、復元された予測誤差を加算部116に出力する。

[0126] なお、復元された予測誤差は、通常、量子化により情報が失われているので、減算部 104 が算出した予測誤差と一致しない。すなわち、復元された予測誤差には、通常、量子化誤差が含まれている。

[0127] [加算部]

加算部 116 は、逆変換部 114 から入力された予測誤差と予測制御部 128 から入力された予測サンプルとを加算することによりカレントブロックを再構成する。そして、加算部 116 は、再構成されたブロックをブロックメモリ 118 及びループフィルタ部 120 に出力する。再構成ブロックは、ローカル復号ブロックと呼ばれることもある。

[0128] [ブロックメモリ]

ブロックメモリ 118 は、例えば、イントラ予測で参照されるブロックであって符号化対象ピクチャ（カレントピクチャという）内のブロックを格納するための記憶部である。具体的には、ブロックメモリ 118 は、加算部 116 から出力された再構成ブロックを格納する。

[0129] [フレームメモリ]

フレームメモリ 122 は、例えば、インター予測に用いられる参照ピクチャを格納するための記憶部であり、フレームバッファと呼ばれることもある。具体的には、フレームメモリ 122 は、ループフィルタ部 120 によってフィルタされた再構成ブロックを格納する。

[0130] [ループフィルタ部]

ループフィルタ部 120 は、加算部 116 によって再構成されたブロックにループフィルタを施し、フィルタされた再構成ブロックをフレームメモリ 122 に出力する。ループフィルタとは、符号化ループ内で用いられるフィルタ（インループフィルタ）であり、例えば、デブロッキング・フィルタ（DF または DBF）、サンプルアダプティブオフセット（SAO）及びアダプティブループフィルタ（ALF）などを含む。

[0131] ALF では、符号化歪みを除去するための最小二乗誤差フィルタが適用され、例えばカレントブロック内の 2×2 サブブロックごとに、局所的な勾配

(gradient) の方向及び活性度 (activity) に基づいて複数のフィルタの中から選択された1つのフィルタが適用される。

[0132] 具体的には、まず、サブブロック（例えば 2×2 サブブロック）が複数のクラス（例えば 15 又は 25 クラス）に分類される。サブブロックの分類は、勾配の方向及び活性度に基づいて行われる。例えば、勾配の方向値 D （例えば $0 \sim 2$ 又は $0 \sim 4$ ）と勾配の活性値 A （例えば $0 \sim 4$ ）とを用いて分類値 C （例えば $C = 5D + A$ ）が算出される。そして、分類値 C に基づいて、サブブロックが複数のクラスに分類される。

[0133] 勾配の方向値 D は、例えば、複数の方向（例えば水平、垂直及び2つの対角方向）の勾配を比較することにより導出される。また、勾配の活性値 A は、例えば、複数の方向の勾配を加算し、加算結果を量子化することにより導出される。

[0134] このような分類の結果に基づいて、複数のフィルタの中からサブブロックのためのフィルタが決定される。

[0135] ALF で用いられるフィルタの形状としては例えば円対称形状が利用される。図6A～図6Cは、ALF で用いられるフィルタの形状の複数の例を示す図である。図6Aは、 5×5 ダイヤモンド形状フィルタを示し、図6Bは、 7×7 ダイヤモンド形状フィルタを示し、図6Cは、 9×9 ダイヤモンド形状フィルタを示す。フィルタの形状を示す情報は、通常、ピクチャレベルで信号化される。なお、フィルタの形状を示す情報の信号化は、ピクチャレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はCUレベル）であってもよい。

[0136] ALF のオン／オフは、例えば、ピクチャレベル又はCUレベルで決定されてもよい。例えば、輝度についてはCUレベルでALFを適用するか否かが決定されてもよく、色差についてはピクチャレベルでALFを適用するか否かが決定されてもよい。ALF のオン／オフを示す情報は、通常、ピクチャレベル又はCUレベルで信号化される。なお、ALF のオン／オフを示す

情報の信号化は、ピクチャレベル又はC Uレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル又はC T Uレベル）であってもよい。

[0137] 選択可能な複数のフィルタ（例えば15又は25までのフィルタ）の係数セットは、通常、ピクチャレベルで信号化される。なお、係数セットの信号化は、ピクチャレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、スライスレベル、タイルレベル、C T Uレベル、C Uレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0138] [ループフィルタ部 > デブロッキング・フィルタ]

デブロッキング・フィルタでは、ループフィルタ部120は、再構成画像のブロック境界にフィルタ処理を行うことによって、そのブロック境界に生じる歪みを減少させる。

[0139] 図7は、デブロッキング・フィルタとして機能するループフィルタ部120の詳細な構成の一例を示すブロック図である。

[0140] ループフィルタ部120は、境界判定部1201、フィルタ判定部1203と、フィルタ処理部1205と、処理判定部1208と、フィルタ特性決定部1207と、スイッチ1202、1204および1206とを備える。

[0141] 境界判定部1201は、デブロッキング・フィルタ処理される画素（すなわち対象画素）がブロック境界付近に存在しているか否かを判定する。そして、境界判定部1201は、その判定結果をスイッチ1202および処理判定部1208に出力する。

[0142] スイッチ1202は、対象画素がブロック境界付近に存在していると境界判定部1201によって判定された場合には、フィルタ処理前の画像を、スイッチ1204に出力する。逆に、スイッチ1202は、境界判定部1201によって対象画素がブロック境界付近に存在していないと判定された場合には、フィルタ処理前の画像をスイッチ1206に出力する。

[0143] フィルタ判定部1203は、対象画素の周辺にある少なくとも1つの周辺画素の画素値に基づいて、対象画素に対してデブロッキング・フィルタ処理

を行うか否かを判定する。そして、フィルタ判定部 1203 は、その判定結果をスイッチ 1204 および処理判定部 1208 に出力する。

[0144] スイッチ 1204 は、対象画素にデブロッキング・フィルタ処理を行うとフィルタ判定部 1203 によって判定された場合には、スイッチ 1202 を介して取得したフィルタ処理前の画像を、フィルタ処理部 1205 に出力する。逆に、スイッチ 1204 は、対象画素にデブロッキング・フィルタ処理を行わないとフィルタ判定部 1203 によって判定された場合には、スイッチ 1202 を介して取得したフィルタ処理前の画像をスイッチ 1206 に出力する。

[0145] フィルタ処理部 1205 は、スイッチ 1202 および 1204 を介してフィルタ処理前の画像を取得した場合には、フィルタ特性決定部 1207 によって決定されたフィルタ特性を有するデブロッキング・フィルタ処理を、対象画素に対して実行する。そして、フィルタ処理部 1205 は、そのフィルタ処理後の画素をスイッチ 1206 に出力する。

[0146] スイッチ 1206 は、処理判定部 1208 による制御に応じて、デブロッキング・フィルタ処理されていない画素と、フィルタ処理部 1205 によってデブロッキング・フィルタ処理された画素とを選択的に出力する。

[0147] 処理判定部 1208 は、境界判定部 1201 およびフィルタ判定部 1203 のそれぞれの判定結果に基づいて、スイッチ 1206 を制御する。つまり、処理判定部 1208 は、対象画素がブロック境界付近に存在していると境界判定部 1201 によって判定され、かつ、対象画素にデブロッキング・フィルタ処理を行うとフィルタ判定部 1203 によって判定された場合には、デブロッキング・フィルタ処理された画素をスイッチ 1206 から出力させる。また、上述の場合以外では、処理判定部 1208 は、デブロッキング・フィルタ処理されていない画素をスイッチ 1206 から出力させる。このような画素の出力が繰り返し行われることによって、フィルタ処理後の画像がスイッチ 1206 から出力される。

[0148] 図 8 は、ブロック境界に対して対称なフィルタ特性を有するデブロッキン

グ・フィルタの例を示す概念図である。

[0149] デブロッキング・フィルタ処理では、例えば、画素値と量子化パラメータを用いて、特性の異なる2つのデブロッキング・フィルタ、すなわちストロングフィルタおよびウィークフィルタのうちの何れか1つが選択される。ストロングフィルタでは、図8に示すように、ブロック境界を挟んで画素 $p_0 \sim p_2$ と、画素 $q_0 \sim q_2$ とが存在する場合、画素 $q_0 \sim q_2$ のそれぞれの画素値は、例えば以下の式に示す演算を行うことによって、画素値 $q'_0 \sim q'_2$ に変更される。

$$[0150] \quad q'_0 = (p_1 + 2 \times p_0 + 2 \times q_0 + 2 \times q_1 + q_2 + 4) / 8$$

$$q'_1 = (p_0 + q_0 + q_1 + q_2 + 2) / 4$$

$$q'_2 = (p_0 + q_0 + q_1 + 3 \times q_2 + 2 \times q_3 + 4) / 8$$

[0151] なお、上述の式において、 $p_0 \sim p_2$ および $q_0 \sim q_2$ は、画素 $p_0 \sim p_2$ および画素 $q_0 \sim q_2$ のそれぞれの画素値である。また、 q_3 は、画素 q_2 にブロック境界と反対側に隣接する画素 q_3 の画素値である。また、上述の各式の右辺において、デブロッキング・フィルタ処理に用いられる各画素の画素値に乗算される係数が、フィルタ係数である。

[0152] さらに、デブロッキング・フィルタ処理では、演算後の画素値が閾値を超えて設定されないように、クリップ処理が行われてもよい。このクリップ処理では、上述の式による演算後の画素値は、量子化パラメータから決定される閾値を用いて、「演算対象画素値 $\pm 2 \times$ 閾値」にクリップされる。これにより、過度な平滑化を防ぐことができる。

[0153] 図9は、デブロッキング・フィルタ処理が行われるブロック境界を説明するための概念図である。図10は、 B_s 値の一例を示す概念図である。

[0154] デブロッキング・フィルタ処理が行われるブロック境界は、例えば、図9で示すような 8×8 画素ブロックのPU (Prediction Unit) またはTU (Transform Unit) の境界である。デブロッキング・フィルタ処理は、4行または4列を単位に行われ得る。まず、図9に示すブロックPおよびブロックQに対して、図10のように B_s (Boun

d a r y S t r e n g t h) 値が決定される。

[0155] 図10のBs値にしたがい、同一の画像に属するブロック境界であっても、異なる強さのデブロッキング・フィルタ処理を行うか否かが決定される。色差信号に対するデブロッキング・フィルタ処理は、Bs値が2の場合に行われる。輝度信号に対するデブロッキング・フィルタ処理は、Bs値が1以上であって、所定の条件が満たされた場合に行われる。所定の条件は、予め定められていてもよい。なお、Bs値の判定条件は図10に示したものに限定されず、他のパラメータに基づいて決定されてもよい。

[0156] [予測処理部（イントラ予測部・インター予測部・予測制御部）]

図11は、符号化装置100の予測処理部で行われる処理の一例を示すフローチャートである。なお、予測処理部は、イントラ予測部124、インター予測部126、および予測制御部128の全てまたは一部の構成要素からなる。

[0157] 予測処理部は、カレントブロックの予測画像を生成する（ステップSb__1）。この予測画像は、予測信号または予測ブロックともいう。なお、予測信号には、例えばイントラ予測信号またはインター予測信号がある。具体的には、予測処理部は、予測ブロックの生成、差分ブロックの生成、係数ブロックの生成、差分ブロックの復元、および復号画像ブロックの生成が行われることによって既に得られている再構成画像を用いて、カレントブロックの予測画像を生成する。

[0158] 再構成画像は、例えば、参照ピクチャの画像であってもよいし、カレントブロックを含むピクチャであるカレントピクチャ内の符号化済みのブロックの画像であってもよい。カレントピクチャ内の符号化済みのブロックは、例えばカレントブロックの隣接ブロックである。

[0159] 図12は、符号化装置100の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[0160] 予測処理部は、第1の方式で予測画像を生成し（ステップSc__1a）、第2の方式で予測画像を生成し（ステップSc__1b）、第3の方式で予測

画像を生成する（ステップS c__1 c）。第1の方式、第2の方式、および第3の方式は、予測画像を生成するための互いに異なる方式であって、それぞれ例えば、インター予測方式、イントラ予測方式、および、それら以外の予測方式であってもよい。これらの予測方式では、上述の再構成画像を用いてもよい。

[0161] 次に、予測処理部は、ステップS c__1 a、S c__1 b、およびS c__1 cで生成された複数の予測画像のうちの何れか1つを選択する（ステップS c__2）。この予測画像の選択、すなわち最終的な予測画像を得るための方式またはモードの選択は、生成された各予測画像に対するコストを算出し、そのコストに基づいて行われてもよい。または、その予測画像の選択は、符号化の処理に用いられるパラメータに基づいて行われてもよい。符号化装置100は、その選択された予測画像、方式またはモードを特定するための情報を符号化信号（符号化ビットストリームともいう）に信号化してもよい。その情報は、例えばフラグなどであってもよい。これにより、復号装置は、その情報に基づいて、符号化装置100において選択された方式またはモードにしたがって予測画像を生成することができる。なお、図12に示す例では、予測処理部は、各方式で予測画像を生成した後に、何れかの予測画像を選択する。しかし、予測処理部は、それらの予測画像を生成する前に、上述の符号化の処理に用いられるパラメータに基づいて、方式またはモードを選択し、その方式またはモードにしたがって予測画像を生成してもよい。

[0162] 例えば、第1の方式および第2の方式は、それぞれイントラ予測およびインター予測であって、予測処理部は、これらの予測方式にしたがって生成される予測画像から、カレントブロックに対する最終的な予測画像を選択してもよい。

[0163] 図13は、符号化装置100の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[0164] まず、予測処理部は、イントラ予測によって予測画像を生成し（ステップS d__1 a）、インター予測によって予測画像を生成する（ステップS d__

1 b)。なお、イントラ予測によって生成された予測画像を、イントラ予測画像ともいい、インター予測によって生成された予測画像を、インター予測画像ともいう。

[0165] 次に、予測処理部は、イントラ予測画像およびインター予測画像のそれぞれを評価する（ステップS d__2）。この評価には、コストが用いられてもよい。つまり、予測処理部は、イントラ予測画像およびインター予測画像のそれぞれのコストCを算出する。このコストCは、R-D最適化モデルの式、例えば、 $C = D + \lambda \times R$ によって算出され得る。この式において、Dは、予測画像の符号化歪であって、例えば、カレントブロックの画素値と予測画像の画素値との差分絶対値和などによって表される。また、Rは、予測画像の発生符号量であって、具体的には、予測画像を生成するための動き情報などの符号化に必要な符号量などである。また、 λ は、例えばラグランジュの未定乗数である。

[0166] そして、予測処理部は、イントラ予測画像およびインター予測画像から、最も小さいコストCが算出された予測画像を、カレントブロックの最終的な予測画像として選択する（ステップS d__3）。つまり、カレントブロックの予測画像を生成するための予測方式またはモードが選択される。

[0167] [イントラ予測部]

イントラ予測部124は、ブロックメモリ118に格納されたカレントピクチャ内のブロックを参照してカレントブロックのイントラ予測（画面内予測ともいう）を行うことで、予測信号（イントラ予測信号）を生成する。具体的には、イントラ予測部124は、カレントブロックに隣接するブロックのサンプル（例えば輝度値、色差値）を参照してイントラ予測を行うことでイントラ予測信号を生成し、イントラ予測信号を予測制御部128に出力する。

[0168] 例えば、イントラ予測部124は、規定の複数のイントラ予測モードのうちの1つを用いてイントラ予測を行う。複数のイントラ予測モードは、通常、1以上の非方向性予測モードと、複数の方向性予測モードと、を含む。規

定の複数のモードは、予め規定されていてもよい。

[0169] 1以上の非方向性予測モードは、例えばH. 265／HEVC規格で規定されたPlanar予測モード及びDC予測モードを含む。

[0170] 複数の方向性予測モードは、例えばH. 265／HEVC規格で規定された33方向の予測モードを含む。なお、複数の方向性予測モードは、33方向に加えてさらに32方向の予測モード（合計で65個の方向性予測モード）を含んでもよい。図14は、イントラ予測において用いられ得る全67個のイントラ予測モード（2個の非方向性予測モード及び65個の方向性予測モード）を示す概念図である。実線矢印は、H. 265／HEVC規格で規定された33方向を表し、破線矢印は、追加された32方向を表す（2個の非方向性予測モードは図14には図示されていない）。

[0171] 種々の処理例では、色差ブロックのイントラ予測において、輝度ブロックが参照されてもよい。つまり、カレントブロックの輝度成分に基づいて、カレントブロックの色差成分が予測されてもよい。このようなイントラ予測は、CCLM（cross-component linear model）予測と呼ばれることがある。このような輝度ブロックを参照する色差ブロックのイントラ予測モード（例えばCCLMモードと呼ばれる）は、色差ブロックのイントラ予測モードの1つとして加えられてもよい。

[0172] イントラ予測部124は、水平／垂直方向の参照画素の勾配に基づいてイントラ予測後の画素値を補正してもよい。このような補正をとまなうイントラ予測は、PDPC（position dependent intra prediction combination）と呼ばれることがある。PDPCの適用の有無を示す情報（例えばPDPCフラグと呼ばれる）は、通常、CUレベルで信号化される。なお、この情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル又はCTUレベル）であってもよい。

[0173] [インター予測部]

インター予測部 126 は、フレームメモリ 122 に格納された参照ピクチャであってカレントピクチャとは異なる参照ピクチャを参照してカレントブロックのインター予測（画面間予測ともいう）を行うことで、予測信号（インター予測信号）を生成する。インター予測は、カレントブロック又はカレントブロック内のカレントサブブロック（例えば 4 × 4 ブロック）の単位で行われる。例えば、インター予測部 126 は、カレントブロック又はカレントサブブロックについて参照ピクチャ内で動き探索（motion estimation）を行い、そのカレントブロック又はカレントサブブロックに最も一致する参照ブロック又はサブブロックを見つける。そして、インター予測部 126 は、参照ブロック又はサブブロックからカレントブロック又はサブブロックへの動き又は変化を補償する動き情報（例えば動きベクトル）を取得する。インター予測部 126 は、その動き情報に基づいて、動き補償（または動き予測）を行い、カレントブロック又はサブブロックのインター予測信号を生成する。インター予測部 126 は、生成されたインター予測信号を予測制御部 128 に出力する。

[0174] 動き補償に用いられた動き情報は、多様な形態でインター予測信号として信号化されてもよい。例えば、動きベクトルが信号化されてもよい。他の例として、動きベクトルと予測動きベクトル（motion vector predictor）との差分が信号化されてもよい。

[0175] [インター予測の基本フロー]

図 15 は、インター予測の基本的な流れの一例を示すフローチャートである。

[0176] インター予測部 126 は、まず、予測画像を生成する（ステップ S e__1 ~ S e__3）。次に、減算部 104 は、カレントブロックと予測画像との差分を予測残差として生成する（ステップ S e__4）。

[0177] ここで、インター予測部 126 は、予測画像の生成では、カレントブロックの動きベクトル（MV）の決定（ステップ S e__1 および S e__2）と、動き補償（ステップ S e__3）とを行うことによって、その予測画像を生成

する。また、インター予測部126は、MVの決定では、候補動きベクトル（候補MV）の選択（ステップS e__1）と、MVの導出（ステップS e__2）とを行うことによって、そのMVを決定する。候補MVの選択は、例えば、候補MVリストから少なくとも1つの候補MVを選択することによって行われる。また、MVの導出では、インター予測部126は、少なくとも1つの候補MVから、さらに少なくとも1つの候補MVを選択することによって、その選択された少なくとも1つの候補MVを、カレントブロックのMVとして決定してもよい。あるいは、インター予測部126は、その選択された少なくとも1つの候補MVのそれぞれについて、その候補MVで指示される参照ピクチャの領域を探索することによって、カレントブロックのMVを決定してもよい。なお、この参照ピクチャの領域を探索することを、動き探索（motion estimation）と称してもよい。

[0178] また、上述の例では、ステップS e__1～S e__3は、インター予測部126によって行われるが、例えばステップS e__1またはステップS e__2などの処理は、符号化装置100に含まれる他の構成要素によって行われてもよい。

[0179] [動きベクトルの導出のフロー]

図16は、動きベクトル導出の一例を示すフローチャートである。

[0180] インター予測部126は、動き情報（例えばMV）を符号化するモードで、カレントブロックのMVを導出する。この場合、例えば動き情報が予測パラメータとして符号化されて、信号化される。つまり、符号化された動き情報が、符号化信号（符号化ビットストリームともいう）に含まれる。

[0181] あるいは、インター予測部126は、動き情報を符号化しないモードでMVを導出する。この場合には、動き情報は、符号化信号に含まれない。

[0182] ここで、MV導出のモードには、後述のノーマルインターモード、マージモード、FRUCモードおよびアフィンモードなどであってもよい。これらのモードのうち、動き情報を符号化するモードには、ノーマルインターモード、マージモード、およびアフィンモード（具体的には、アフィンインター

モードおよびアフィンマージモード) などがある。なお、動き情報には、M Vだけでなく、後述の予測動きベクトル選択情報が含まれてもよい。また、動き情報を符号化しないモードには、F R U Cモードなどがある。インター予測部126は、これらの複数のモードから、カレントブロックのM Vを導出するためのモードを選択し、その選択されたモードを用いてカレントブロックのM Vを導出する。

[0183] 図17は、動きベクトル導出の他の例を示すフローチャートである。

[0184] インター予測部126は、差分M Vを符号化するモードで、カレントブロックのM Vを導出する。この場合、例えば差分M Vが予測パラメータとして符号化されて、信号化される。つまり、符号化された差分M Vが、符号化信号に含まれる。この差分M Vは、カレントブロックのM Vと、その予測M Vとの差である。

[0185] あるいは、インター予測部126は、差分M Vを符号化しないモードでM Vを導出する。この場合には、符号化された差分M Vは、符号化信号に含まれない。

[0186] ここで、上述のようにM Vの導出のモードには、後述のノーマルインター、マージモード、F R U Cモードおよびアフィンモードなどがある。これらのモードのうち、差分M Vを符号化するモードには、ノーマルインターモードおよびアフィンモード（具体的には、アフィンインターモード）などがある。また、差分M Vを符号化しないモードには、F R U Cモード、マージモードおよびアフィンモード（具体的には、アフィンマージモード）などがある。インター予測部126は、これらの複数のモードから、カレントブロックのM Vを導出するためのモードを選択し、その選択されたモードを用いてカレントブロックのM Vを導出する。

[0187] [動きベクトルの導出のフロー]

図18は、動きベクトル導出の他の例を示すフローチャートである。M V導出のモード、すなわちインター予測モードには、複数のモードがあり、大きく分けて、差分M Vを符号化するモードと、差分動きベクトルを符号化し

ないモードとがある。差分MVを符号化しないモードには、マージモード、FRUCモード、およびアフィンモード（具体的には、アフィンマージモード）がある。これらのモードの詳細については、後述するが、簡単には、マージモードは、周辺の符号化済みブロックから動きベクトルを選択することによって、カレントブロックのMVを導出するモードであり、FRUCモードは、符号化済み領域間で探索を行うことによって、カレントブロックのMVを導出するモードである。また、アフィンモードは、アフィン変換を想定して、カレントブロックを構成する複数のサブブロックそれぞれの動きベクトルを、カレントブロックのMVとして導出するモードである。

[0188] 具体的には、図示されるように、インター予測部126は、インター予測モード情報が0を示す場合（Sf__1で0）、マージモードにより動きベクトルを導出する（Sf__2）。また、インター予測部126は、インター予測モード情報が1を示す場合（Sf__1で1）、FRUCモードにより動きベクトルを導出する（Sf__3）。また、インター予測部126は、インター予測モード情報が2を示す場合（Sf__1で2）、アフィンモード（具体的には、アフィンマージモード）により動きベクトルを導出する（Sf__4）。また、インター予測部126は、インター予測モード情報が3を示す場合（Sf__1で3）、差分MVを符号化するモード（例えば、ノーマルインターモード）により動きベクトルを導出する（Sf__5）。

[0189] [MV導出 > ノーマルインターモード]

ノーマルインターモードは、候補MVによって示される参照ピクチャの領域から、カレントブロックの画像に類似するブロックに基づいて、カレントブロックのMVを導出するインター予測モードである。また、このノーマルインターモードでは、差分MVが符号化される。

[0190] 図19は、ノーマルインターモードによるインター予測の例を示すフローチャートである。

[0191] インター予測部126は、まず、時間的または空間的にカレントブロックの周囲にある複数の符号化済みブロックのMVなどの情報に基づいて、その

カレントブロックに対して複数の候補MVを取得する（ステップS g__1）。つまり、インター予測部126は、候補MVリストを作成する。

[0192] 次に、インター予測部126は、ステップS g__1で取得された複数の候補MVの中から、N個（Nは2以上の整数）の候補MVのそれぞれを予測動きベクトル候補（予測MV候補ともいう）として、所定の優先順位に従って抽出する（ステップS g__2）。なお、その優先順位は、N個の候補MVのそれぞれに対して予め定められていてもよい。

[0193] 次に、インター予測部126は、そのN個の予測動きベクトル候補の中から1つの予測動きベクトル候補を、カレントブロックの予測動きベクトル（予測MVともいう）として選択する（ステップS g__3）。このとき、インター予測部126は、選択された予測動きベクトルを識別するための予測動きベクトル選択情報をストリームに符号化する。なお、ストリームは、上述の符号化信号または符号化ビットストリームである。

[0194] 次に、インター予測部126は、符号化済み参照ピクチャを参照し、カレントブロックのMVを導出する（ステップS g__4）。このとき、インター予測部126は、さらに、その導出されたMVと予測動きベクトルとの差分値を差分MVとしてストリームに符号化する。なお、符号化済み参照ピクチャは、符号化後に再構成された複数のブロックからなるピクチャである。

[0195] 最後に、インター予測部126は、その導出されたMVと符号化済み参照ピクチャとを用いてカレントブロックに対して動き補償を行ことにより、そのカレントブロックの予測画像を生成する（ステップS g__5）。なお、予測画像は、上述のインター予測信号である。

[0196] また、符号化信号に含められる、予測画像の生成に用いられたインター予測モード（上述の例ではノーマルインターモード）を示す情報は、例えば予測パラメータとして符号化される。

[0197] なお、候補MVリストは、他のモードに用いられるリストと共通に用いられてもよい。また、候補MVリストに関する処理を、他のモードに用いられるリストに関する処理に適用してもよい。この候補MVリストに関する処理

は、例えば、候補MVリストからの候補MVの抽出もしくは選択、候補MVの並び替え、または、候補MVの削除などである。

[0198] [MV導出 > マージモード]

マージモードは、候補MVリストから候補MVをカレントブロックのMVとして選択することによって、そのMVを導出するインター予測モードである。

[0199] 図20は、マージモードによるインター予測の例を示すフローチャートである。

[0200] インター予測部126は、まず、時間的または空間的にカレントブロックの周囲にある複数の符号化済みブロックのMVなどの情報に基づいて、そのカレントブロックに対して複数の候補MVを取得する（ステップSh__1）。つまり、インター予測部126は、候補MVリストを作成する。

[0201] 次に、インター予測部126は、ステップSh__1で取得された複数の候補MVの中から1つの候補MVを選択することによって、カレントブロックのMVを導出する（ステップSh__2）。このとき、インター予測部126は、選択された候補MVを識別するためのMV選択情報をストリームに符号化する。

[0202] 最後に、インター予測部126は、その導出されたMVと符号化済み参照ピクチャとを用いてカレントブロックに対して動き補償を行うことにより、そのカレントブロックの予測画像を生成する（ステップSh__3）。

[0203] また、符号化信号に含められる、予測画像の生成に用いられたインター予測モード（上述の例ではマージモード）を示す情報は、例えば予測パラメータとして符号化される。

[0204] 図21は、マージモードによるカレントピクチャの動きベクトル導出処理の一例を説明するための概念図である。

[0205] まず、予測MVの候補を登録した予測MVリストを生成する。予測MVの候補としては、対象ブロックの空間的に周辺に位置する複数の符号化済みブロックが持つMVである空間隣接予測MV、符号化済み参照ピクチャにおけ

る対象ブロックの位置を投影した近辺のブロックが持つMVである時間隣接予測MV、空間隣接予測MVと時間隣接予測MVのMV値を組み合わせで生成したMVである結合予測MV、および値がゼロのMVであるゼロ予測MV等がある。

[0206] 次に、予測MVリストに登録されている複数の予測MVの中から1つの予測MVを選択することで、対象ブロックのMVとして決定する。

[0207] さらに、可変長符号化部では、どの予測MVを選択したかを示す信号である`merge_idx`をストリームに記述して符号化する。

[0208] なお、図21で説明した予測MVリストに登録する予測MVは一例であり、図中の個数とは異なる個数であったり、図中の予測MVの一部の種類を含まない構成であったり、図中の予測MVの種類以外の予測MVを追加した構成であったりしてもよい。

[0209] マージモードにより導出した対象ブロックのMVを用いて、後述するDMVR (`decoder motion vector refinement`) 処理を行うことによって最終的なMVを決定してもよい。

[0210] なお、予測MVの候補は、上述の候補MVであり、予測MVリストは、上述の候補MVリストである。また、候補MVリストを、候補リストと称してもよい。また、`merge_idx`は、MV選択情報である。

[0211] [MV導出 > FRUCモード]

動き情報は符号化装置側から信号化されずに、復号装置側で導出されてもよい。なお、上述のように、H. 265/HEVC規格で規定されたマージモードが用いられてもよい。また例えば、復号装置側で動き探索を行うことにより動き情報が導出されてもよい。実施の形態において、復号装置側では、カレントブロックの画素値を用いずに動き探索が行われる。

[0212] ここで、復号装置側で動き探索を行うモードについて説明する。この復号装置側で動き探索を行うモードは、PMMVD (`pattern matched motion vector derivation`) モード又はFRUC (`frame rate up-conversion`) モードと

呼ばれることがある。

[0213] フローチャートの形式でF R U C処理の一例を図22に示す。まず、カレントブロックに空間的又は時間的に隣接する符号化済みブロックの動きベクトルを参照して、各々が予測動きベクトル(MV)を有する複数の候補のリスト(すなわち、候補MVリストであって、マージリストと共通であってもよい)が生成される(ステップS i __ 1)。次に、候補MVリストに登録されている複数の候補MVの中からベスト候補MVを選択する(ステップS i __ 2)。例えば、候補MVリストに含まれる各候補MVの評価値が算出され、評価値に基づいて1つの候補MVが選択される。そして、選択された候補の動きベクトルに基づいて、カレントブロックのための動きベクトルが導出される(ステップS i __ 4)。具体的には、例えば、選択された候補の動きベクトル(ベスト候補MV)がそのままカレントブロックのための動きベクトルとして導出される。また例えば、選択された候補の動きベクトルに対応する参照ピクチャ内の位置の周辺領域において、パターンマッチングを行うことにより、カレントブロックのための動きベクトルが導出されてもよい。すなわち、ベスト候補MVの周辺の領域に対して、参照ピクチャにおけるパターンマッチングおよび評価値を用いた探索を行い、さらに評価値が良い値となるMVがあった場合は、ベスト候補MVを前記MVに更新して、それをカレントブロックの最終的なMVとしてもよい。より良い評価値を有するMVへの更新を行う処理を実施しない構成とすることも可能である。

[0214] 最後に、インター予測部126は、その導出されたMVと符号化済み参照ピクチャとを用いてカレントブロックに対して動き補償を行うことにより、そのカレントブロックの予測画像を生成する(ステップS i __ 5)。

[0215] サブブロック単位で処理を行う場合も全く同様の処理としてもよい。

[0216] 評価値は、種々の方法によって算出されてもよい。例えば、動きベクトルに対応する参照ピクチャ内の領域の再構成画像と、所定の領域(その領域は、例えば、以下に示すように、他の参照ピクチャの領域またはカレントピクチャの隣接ブロックの領域であってもよい)の再構成画像とを比較する。所

定の領域は予め定められていてもよい。

[0217] そして、2つの再構成画像の画素値の差分を算出して、動きベクトルの評価値に用いてもよい。なお、差分値に加えてそれ以外の情報を用いて評価値を算出してもよい。

[0218] 次に、パターンマッチングの例について詳細に説明する。まず、候補MVリスト（例えばマージリスト）に含まれる1つの候補MVを、パターンマッチングによる探索のスタートポイントとして選択する。例えば、パターンマッチングとしては、第1パターンマッチング又は第2パターンマッチングが用いられ得る。第1パターンマッチング及び第2パターンマッチングは、それぞれ、バイラテラルマッチング（b i l a t e r a l m a t c h i n g）及びテンプレートマッチング（t e m p l a t e m a t c h i n g）と呼ばれることがある。

[0219] [MV導出 > FRUC > バイラテラルマッチング]

第1パターンマッチングでは、異なる2つの参照ピクチャ内の2つのブロックであってカレントブロックの動き軌道（m o t i o n t r a j e c t o r y）に沿う2つのブロックの間でパターンマッチングが行われる。したがって、第1パターンマッチングでは、上述した候補の評価値の算出のための所定の領域として、カレントブロックの動き軌道に沿う他の参照ピクチャ内の領域が用いられる。所定の領域は、予め定められていてもよい。

[0220] 図23は、動き軌道に沿う2つの参照ピクチャにおける2つのブロック間での第1パターンマッチング（バイラテラルマッチング）の一例を説明するための概念図である。図23に示すように、第1パターンマッチングでは、カレントブロック（C u r b l o c k）の動き軌道に沿う2つのブロックであって異なる2つの参照ピクチャ（R e f 0、R e f 1）内の2つのブロックのペアの中で最もマッチするペアを探索することにより2つの動きベクトル（M V 0、M V 1）が導出される。具体的には、カレントブロックに対して、候補MVで指定された第1の符号化済み参照ピクチャ（R e f 0）内の指定位置における再構成画像と、前記候補MVを表示時間間隔でスケーリ

ングした対称MVで指定された第2の符号化済み参照ピクチャ（R e f 1）内の指定位置における再構成画像との差分を導出し、得られた差分値を用いて評価値を算出する。複数の候補MVの中で最も評価値が良い値となる候補MVを最終MVとして選択することが可能であり、良い結果をもたらし得る。

[0221] 連続的な動き軌道の仮定の下では、2つの参照ブロックを指し示す動きベクトル（M V 0、M V 1）は、カレントピクチャ（C u r P i c）と2つの参照ピクチャ（R e f 0、R e f 1）との間の時間的な距離（T D 0、T D 1）に対して比例する。例えば、カレントピクチャが時間的に2つの参照ピクチャの間に位置し、カレントピクチャから2つの参照ピクチャへの時間的な距離が等しい場合、第1パターンマッチングでは、鏡映対称な双方向の動きベクトルが導出される。

[0222] [MV導出 > F R U C > テンプレートマッチング]

第2パターンマッチング（テンプレートマッチング）では、カレントピクチャ内のテンプレート（カレントピクチャ内でカレントブロックに隣接するブロック（例えば上及び／又は左隣接ブロック））と参照ピクチャ内のブロックとの間でパターンマッチングが行われる。したがって、第2パターンマッチングでは、上述した候補の評価値の算出のための所定の領域として、カレントピクチャ内のカレントブロックに隣接するブロックが用いられる。

[0223] 図24は、カレントピクチャ内のテンプレートと参照ピクチャ内のブロックとの間でのパターンマッチング（テンプレートマッチング）の一例を説明するための概念図である。図24に示すように、第2パターンマッチングでは、カレントピクチャ（C u r P i c）内でカレントブロック（C u r b l o c k）に隣接するブロックと最もマッチするブロックを参照ピクチャ（R e f 0）内で探索することによりカレントブロックの動きベクトルが導出される。具体的には、カレントブロックに対して、左隣接および上隣接の両方もしくはどちらか一方の符号化済み領域の再構成画像と、候補MVで指定された符号化済み参照ピクチャ（R e f 0）内の同等位置における再構成

画像との差分を導出し、得られた差分値を用いて評価値を算出し、複数の候補MVの中で最も評価値が良い値となる候補MVをベスト候補MVとして選択することが可能である。

[0224] このようなF R U Cモードを適用するか否かを示す情報（例えばF R U Cフラグと呼ばれる）は、C Uレベルで信号化されてもよい。また、F R U Cモードが適用される場合（例えばF R U Cフラグが真の場合）、適用可能なパターンマッチングの方法（第1パターンマッチング又は第2パターンマッチング）を示す情報がC Uレベルで信号化されてもよい。なお、これらの情報の信号化は、C Uレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、C T Uレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0225] [MV導出 > アフィンモード]

次に、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルを導出するアフィンモードについて説明する。このモードは、アフィン動き補償予測（*affine motion compensation prediction*）モードと呼ばれることがある。

[0226] 図25Aは、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づくサブブロック単位の動きベクトルの導出の一例を説明するための概念図である。図25Aにおいて、カレントブロックは、16の4×4サブブロックを含む。ここでは、隣接ブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの左上角制御ポイントの動きベクトル v_0 が導出され、同様に、隣接サブブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの右上角制御ポイントの動きベクトル v_1 が導出される。そして、以下の式（1A）により、2つの動きベクトル v_0 及び v_1 が投影されてもよく、カレントブロック内の各サブブロックの動きベクトル（ v_x , v_y ）が導出されてもよい。

[0227]

[数1]

$$\begin{cases} v_x = \frac{(v_{1x} - v_{0x})}{w}x - \frac{(v_{1y} - v_{0y})}{w}y + v_{0x} \\ v_y = \frac{(v_{1y} - v_{0y})}{w}x - \frac{(v_{1x} - v_{0x})}{w}y + v_{0y} \end{cases} \quad (1A)$$

[0228] ここで、 x 及び y は、それぞれ、サブブロックの水平位置及び垂直位置を示し、 w は、所定の重み係数を示す。所定の重み係数は、予め決定されていてもよい。

[0229] このようなアフィンモードを示す情報（例えばアフィンフラグと呼ばれる）は、CUレベルで信号化されてもよい。なお、このアフィンモードを示す情報の信号化は、CUレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0230] また、このようなアフィンモードでは、左上及び右上隅制御ポイントの動きベクトルの導出方法が異なるいくつかのモードを含んでもよい。例えば、アフィンモードには、アフィンインター（アフィンノーマルインターともいう）モードと、アフィンマージモードの2つのモードがある。

[0231] [MV導出 > アフィンモード]

図25Bは、3つの制御ポイントを有するアフィンモードにおけるサブブロック単位の動きベクトルの導出の一例を説明するための概念図である。図25Bにおいて、カレントブロックは、16の4×4サブブロックを含む。ここでは、隣接ブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの左上隅制御ポイントの動きベクトル v_0 が導出され、同様に、隣接ブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの右上隅制御ポイントの動きベクトル v_1 、隣接ブロックの動きベクトルに基づいてカレントブロックの左下隅制御ポイントの動きベクトル v_2 が導出される。そして、以下の式（1B）により、3つの動きベクトル v_0 、 v_1 及び v_2 が投影されてもよく、カレントブロック内の各サブブロックの動きベクトル（ v_x 、 v_y ）が導出されてもよい。

[0232]

[数2]

$$\begin{cases} v_x = \frac{(v_{1x} - v_{0x})}{w}x - \frac{(v_{2x} - v_{0x})}{h}y + v_{0x} \\ v_y = \frac{(v_{1y} - v_{0y})}{w}x - \frac{(v_{2y} - v_{0y})}{h}y + v_{0y} \end{cases} \quad (1B)$$

[0233] ここで、 x 及び y は、それぞれ、サブブロック中心の水平位置及び垂直位置を示し、 w は、カレントブロックの幅、 h は、カレントブロックの高さを示す。

[0234] 異なる制御ポイント数（例えば、2つと3つ）のアフィンモードは、CUレベルで切り替えて信号化されてもよい。なお、CUレベルで使用しているアフィンモードの制御ポイント数を示す情報を、他のレベル（例えば、シーケンスレベル、ピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、CTUレベル又はサブブロックレベル）で信号化してもよい。

[0235] また、このような3つの制御ポイントを有するアフィンモードでは、左上、右上及び左下角制御ポイントの動きベクトルの導出方法が異なるいくつかのモードを含んでもよい。例えば、アフィンモードには、アフィンインター（アフィンノーマルインターともいう）モードと、アフィンマージモードの2つのモードがある。

[0236] [MV導出 > アフィンマージモード]

図26A、図26Bおよび図26Cは、アフィンマージモードを説明するための概念図である。

[0237] アフィンマージモードでは、図26Aに示すように、例えば、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックA（左）、ブロックB（上）、ブロックC（右上）、ブロックD（左下）およびブロックE（左上）のうち、アフィンモードで符号化されたブロックに対応する複数の動きベクトルに基づいて、カレントブロックの制御ポイントのそれぞれの予測動きベクトルが算出される。具体的には、符号化済みブロックA（左）、ブロックB（上）、ブロックC（右上）、ブロックD（左下）およびブロックE（左上）の順序でこれらのブロックが検査され、アフィンモードで符号化された最初の有効な

ブロックが特定される。この特定されたブロックに対応する複数の動きベクトルに基づいて、カレントブロックの制御ポイントの予測動きベクトルが算出される。

[0238] 例えば、図26Bに示すように、カレントブロックの左に隣接するブロックAが2つの制御ポイントを有するアフィンモードで符号化されている場合は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角および右上角の位置に投影した動きベクトル v_3 および v_4 が導出される。そして、導出された動きベクトル v_3 および v_4 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 が算出される。

[0239] 例えば、図26Cに示すように、カレントブロックの左に隣接するブロックAが3つの制御ポイントを有するアフィンモードで符号化されている場合は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角、右上角および左下角の位置に投影した動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 が導出される。そして、導出された動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 と、左下角の制御ポイントの予測動きベクトル v_2 が算出される。

[0240] なお、後述する図29のステップS_j__1におけるカレントブロックの制御ポイントのそれぞれの予測動きベクトルの導出に、この予測動きベクトル導出方法を用いてもよい。

[0241] 図27は、アフィンマージモードの一例を示すフローチャートである。

[0242] アフィンマージモードでは、図示されるように、まず、インター予測部126は、カレントブロックの制御ポイントのそれぞれの予測MVを導出する（ステップS_k__1）。制御ポイントは、図25Aに示すように、カレントブロックの左上角および右上角のポイント、或いは図25Bに示すように、カレントブロックの左上角、右上角および左下角のポイントである。

[0243] つまり、インター予測部126は、図26Aに示すように、符号化済みブロックA（左）、ブロックB（上）、ブロックC（右上）、ブロックD（左

下) およびブロックE (左上) の順序にこれらのブロックを検査し、アフィンモードで符号化された最初の有効なブロックを特定する。

[0244] そして、ブロックAが特定されブロックAが2つの制御ポイントを有する場合、図26Bに示すように、インター予測部126は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角および右上角の動きベクトル v_3 および v_4 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの動きベクトル v_1 とを算出する。例えば、インター予測部126は、符号化済みブロックの左上角および右上角の動きベクトル v_3 および v_4 を、カレントブロックに投影することによって、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 とを算出する。

[0245] 或いは、ブロックAが特定されブロックAが3つの制御ポイントを有する場合、図26Cに示すように、インター予測部126は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角、右上角および左下角の動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの動きベクトル v_1 、左下角の制御ポイントの動きベクトル v_2 とを算出する。例えば、インター予測部126は、符号化済みブロックの左上角、右上角および左下角の動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 を、カレントブロックに投影することによって、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 、左下角の制御ポイントの動きベクトル v_2 とを算出する。

[0246] 次に、インター予測部126は、カレントブロックに含まれる複数のサブブロックのそれぞれについて、動き補償を行う。すなわち、インター予測部126は、その複数のサブブロックのそれぞれについて、2つの予測動きベクトル v_0 および v_1 と上述の式(1A)、或いは3つの予測動きベクトル v_0 、 v_1 および v_2 と上述の式(1B)とを用いて、そのサブブロックの動きベクトルをアフィンMVとして算出する(ステップSk__2)。そして、インター予測部126は、それらのアフィンMVおよび符号化済み参照ピクチャ

を用いてそのサブブロックに対して動き補償を行う（ステップS k__3）。その結果、カレントブロックに対して動き補償が行われ、そのカレントブロックの予測画像が生成される。

[0247] [MV導出 > アフィンインターモード]

図28Aは、2つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[0248] このアフィンインターモードでは、図28Aに示すように、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックA、ブロックBおよびブロックCの動きベクトルから選択された動きベクトルが、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 として用いられる。同様に、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックDおよびブロックEの動きベクトルから選択された動きベクトルが、カレントブロックの右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 として用いられる。

[0249] 図28Bは、3つの制御ポイントを有するアフィンインターモードを説明するための概念図である。

[0250] このアフィンインターモードでは、図28Bに示すように、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックA、ブロックBおよびブロックCの動きベクトルから選択された動きベクトルが、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 として用いられる。同様に、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックDおよびブロックEの動きベクトルから選択された動きベクトルが、カレントブロックの右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 として用いられる。更に、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックFおよびブロックGの動きベクトルから選択された動きベクトルが、カレントブロックの左下角の制御ポイントの予測動きベクトル v_2 として用いられる。

[0251] 図29は、アフィンインターモードの一例を示すフローチャートである。

[0252] 図示されるように、アフィンインターモードでは、まず、インター予測部126は、カレントブロックの2つまたは3つの制御ポイントのそれぞれの

予測MV (v_0 , v_1) または (v_0 , v_1 , v_2) を導出する (ステップS_j__1)。制御ポイントは、図25Aまたは図25Bに示すように、カレントブロックの左上角、右上角或いは左下角のポイントである。

[0253] つまり、インター予測部126は、図28Aまたは図28Bに示すカレントブロックの各制御ポイント近傍の符号化済みブロックのうちの何れかのブロックの動きベクトルを選択することによって、カレントブロックの制御ポイントの予測動きベクトル (v_0 , v_1) または (v_0 , v_1 , v_2) を導出する。このとき、インター予測部126は、選択された2つの動きベクトルを識別するための予測動きベクトル選択情報をストリームに符号化する。

[0254] 例えば、インター予測部126は、カレントブロックに隣接する符号化済みブロックからどのブロックの動きベクトルを制御ポイントの予測動きベクトルとして選択するかを、コスト評価等を用いて決定し、どの予測動きベクトルを選択したかを示すフラグをビットストリームに記述してもよい。

[0255] 次に、インター予測部126は、ステップS_j__1で選択または導出された予測動きベクトルをそれぞれ更新しながら (ステップS_j__2)、動き探索を行う (ステップS_j__3およびS_j__4)。つまり、インター予測部126は、更新される予測動きベクトルに対応する各サブブロックの動きベクトルをアフィンMVとして、上述の式(1A)または式(1B)を用いて算出する (ステップS_j__3)。そして、インター予測部126は、それらのアフィンMVおよび符号化済み参照ピクチャを用いて各サブブロックに対して動き補償を行う (ステップS_j__4)。その結果、インター予測部126は、動き探索ループにおいて、例えば最も小さいコストが得られる予測動きベクトルを、制御ポイントの動きベクトルとして決定する (ステップS_j__5)。このとき、インター予測部126は、さらに、その決定されたMVと予測動きベクトルとのそれぞれの差分値を差分MVとしてストリームに符号化する。

[0256] 最後に、インター予測部126は、その決定されたMVと符号化済み参照ピクチャとを用いてカレントブロックに対して動き補償を行うことにより、

そのカレントブロックの予測画像を生成する（ステップS_j__6）。

[0257] [MV導出 > アフィンインターモード]

異なる制御ポイント数（例えば、2つと3つ）のアフィンモードをCUレベルで切り替えて信号化する場合、符号化済みブロックとカレントブロックで制御ポイントの数が異なる場合がある。図30Aおよび図30Bは、符号化済みブロックとカレントブロックで制御ポイントの数が異なる場合の、制御ポイントの予測ベクトル導出方法を説明するための概念図である。

[0258] 例えば、図30Aに示すように、カレントブロックが左上角、右上角および左下角の3つの制御ポイントを有し、カレントブロックの左に隣接するブロックAが2つの制御ポイントを有するアフィンモードで符号化されている場合は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角および右上角の位置に投影した動きベクトル v_3 および v_4 が導出される。そして、導出された動きベクトル v_3 および v_4 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 が算出される。更に、導出された動きベクトル v_0 および v_1 から、左下角の制御ポイントの予測動きベクトル v_2 が算出される。

[0259] 例えば、図30Bに示すように、カレントブロックが左上角および右上角の2つの制御ポイントを有し、カレントブロックの左に隣接するブロックAが3つの制御ポイントを有するアフィンモードで符号化されている場合は、ブロックAを含む符号化済みブロックの左上角、右上角および左下角の位置に投影した動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 が導出される。そして、導出された動きベクトル v_3 、 v_4 および v_5 から、カレントブロックの左上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_0 と、右上角の制御ポイントの予測動きベクトル v_1 が算出される。

[0260] 図29のステップS_j__1におけるカレントブロックの制御ポイントのそれぞれの予測動きベクトルの導出に、この予測動きベクトル導出方法を用いてもよい。

[0261] [MV導出 > DMVR]

図31Aは、マージモードおよびDMVRの関係を示すフローチャートである。

[0262] インター予測部126は、マージモードでカレントブロックの動きベクトルを導出する（ステップS1__1）。次に、インター予測部126は、動きベクトルの探索、すなわち動き探索を行うか否かを判定する（ステップS1__2）。ここで、インター予測部126は、動き探索を行わないと判定すると（ステップS1__2のNo）、ステップS1__1で導出された動きベクトルを、カレントブロックに対する最終の動きベクトルとして決定する（ステップS1__4）。すなわち、この場合には、マージモードでカレントブロックの動きベクトルが決定される。

[0263] 一方、ステップS1__1で動き探索を行うと判定すると（ステップS1__2のYes）、インター予測部126は、ステップS1__1で導出された動きベクトルによって示される参照ピクチャの周辺領域を探索することによって、カレントブロックに対して最終の動きベクトルを導出する（ステップS1__3）。すなわち、この場合には、DMVRでカレントブロックの動きベクトルが決定される。

[0264] 図31Bは、MVを決定するためのDMVR処理の一例を説明するための概念図である。

[0265] まず、（例えばマージモードにおいて）カレントブロックに設定された最適MVPを、候補MVとする。そして、候補MV（L0）に従って、L0方向の符号化済みピクチャである第1参照ピクチャ（L0）から参照画素を特定する。同様に、候補MV（L1）に従って、L1方向の符号化済みピクチャである第2参照ピクチャ（L1）から参照画素を特定する。これらの参照画素の平均をとることでテンプレートを生成する。

[0266] 次に、前記テンプレートを用いて、第1参照ピクチャ（L0）および第2参照ピクチャ（L1）の候補MVの周辺領域をそれぞれ探索し、コストが最小となるMVを最終的なMVとして決定する。なお、コスト値は、例えば、テンプレートの各画素値と探索領域の各画素値との差分値および候補MV値

等を用いて算出してもよい。

[0267] なお、典型的には、符号化装置と、後述の復号化装置とでは、ここで説明した処理の構成および動作は基本的に共通である。

[0268] ここで説明した処理例そのものでなくても、候補MVの周辺を探索して最終的なMVを導出することができる処理であれば、どのような処理を用いてもよい。

[0269] [動き補償 > B I O / O B M C]

動き補償では、予測画像を生成し、その予測画像を補正するモードがある。そのモードは、例えば、後述のB I OおよびO B M Cである。

[0270] 図32は、予測画像の生成の一例を示すフローチャートである。

[0271] インター予測部126は、予測画像を生成し（ステップS m__1）、例えば上述の何れかのモードによってその予測画像を補正する（ステップS m__2）。

[0272] 図33は、予測画像の生成の他の例を示すフローチャートである。

[0273] インター予測部126は、カレントブロックの動きベクトルを決定する（ステップS n__1）。次に、インター予測部126は、予測画像を生成し（ステップS n__2）、補正処理を行うか否かを判定する（ステップS n__3）。ここで、インター予測部126は、補正処理を行うと判定すると（ステップS n__3のY e s）、その予測画像を補正することによって最終的な予測画像を生成する（ステップS n__4）。一方、インター予測部126は、補正処理を行わないと判定すると（ステップS n__3のN o）、その予測画像を補正することなく最終的な予測画像として出力する（ステップS n__5）。

[0274] また、動き補償では、予測画像を生成するときに輝度を補正するモードがある。そのモードは、例えば、後述のL I Cである。

[0275] 図34は、予測画像の生成の他の例を示すフローチャートである。

[0276] インター予測部126は、カレントブロックの動きベクトルを導出する（ステップS o__1）。次に、インター予測部126は、輝度補正処理を行う

か否かを判定する（ステップS o _ 2）。ここで、インター予測部126は、輝度補正処理を行うと判定すると（ステップS o _ 2のY e s）、輝度補正を行いながら予測画像を生成する（ステップS o _ 3）。つまり、LICによって予測画像が生成される。一方、インター予測部126は、輝度補正処理を行わないと判定すると（ステップS o _ 2のN o）、輝度補正を行うことなく通常の動き補償によって予測画像を生成する（ステップS o _ 4）。

[0277] [動き補償 > O B M C]

動き探索により得られたカレントブロックの動き情報だけでなく、隣接ブロックの動き情報も用いて、インター予測信号が生成されてもよい。具体的には、（参照ピクチャ内の）動き探索により得られた動き情報に基づく予測信号と、（カレントピクチャ内の）隣接ブロックの動き情報に基づく予測信号と、を重み付け加算することにより、カレントブロック内のサブブロック単位でインター予測信号が生成されてもよい。このようなインター予測（動き補償）は、O B M C（overlapped block motion compensation）と呼ばれることがある。

[0278] O B M Cモードでは、O B M Cのためのサブブロックのサイズを示す情報（例えばO B M Cブロックサイズと呼ばれる）は、シーケンスレベルで信号化されてもよい。さらに、O B M Cモードを適用するか否かを示す情報（例えばO B M Cフラグと呼ばれる）は、C Uレベルで信号化されてもよい。なお、これらの情報の信号化のレベルは、シーケンスレベル及びC Uレベルに限定される必要はなく、他のレベル（例えばピクチャレベル、スライスレベル、タイルレベル、C T Uレベル又はサブブロックレベル）であってもよい。

[0279] O B M Cモードの例について、より具体的に説明する。図35及び図36は、O B M C処理による予測画像補正処理の概要を説明するためのフローチャート及び概念図である。

[0280] まず、図36に示すように、処理対象（カレント）ブロックに割り当てら

れた動きベクトル (MV) を用いて通常の動き補償による予測画像 (Pred) を取得する。図36において、矢印“MV”は参照ピクチャを指し、予測画像を得るためにカレントピクチャのカレントブロックが何を参照しているかを示している。

[0281] 次に、符号化済みの左隣接ブロックに対して既に導出された動きベクトル (MV__L) を符号化対象ブロックに適用 (再利用) して予測画像 (Pred__L) を取得する。動きベクトル (MV__L) は、カレントブロックから参照ピクチャを指す矢印“MV__L”によって示される。そして、2つの予測画像PredとPred__Lとを重ね合わせることで予測画像の1回目の補正を行う。これは、隣接ブロック間の境界を混ぜ合わせる効果を有する。

[0282] 同様に、符号化済みの上隣接ブロックに対して既に導出された動きベクトル (MV__U) を符号化対象ブロックに適用 (再利用) して予測画像 (Pred__U) を取得する。動きベクトル (MV__U) は、カレントブロックから参照ピクチャを指す矢印“MV__U”によって示される。そして、予測画像Pred__Uを1回目の補正を行った予測画像 (例えば、PredとPred__L) に重ね合わせることで予測画像の2回目の補正を行う。これは、隣接ブロック間の境界を混ぜ合わせる効果を有する。2回目の補正によって得られた予測画像は、隣接ブロックとの境界が混ぜ合わされた (スムージングされた)、カレントブロックの最終的な予測画像である。

[0283] なお、上述の例は、左隣接および上隣接のブロックを用いた2パスの補正方法であるが、その補正方法は、右隣接および／または下隣接のブロックも用いた3パスまたはそれ以上のパスの補正方法であってもよい。

[0284] なお、重ね合わせを行う領域はブロック全体の画素領域ではなく、ブロック境界近傍の一部の領域のみであってもよい。

[0285] なお、ここでは1枚の参照ピクチャから、追加的な予測画像Pred__LおよびPred__Uを重ね合わせることで1枚の予測画像Predを得るためのOBCMの予測画像補正処理について説明した。しかし、複数の参照画像に基づいて予測画像が補正される場合には、同様の処理が複数の参照ピク

チャのそれぞれに適用されてもよい。このような場合、複数の参照ピクチャに基づくOBMCの画像補正を行うことによって、各々の参照ピクチャから、補正された予測画像を取得した後に、その取得された複数の補正予測画像をさらに重ね合わせることで最終的な予測画像を取得する。

[0286] なお、OBMCでは、対象ブロックの単位は、予測ブロック単位であっても、予測ブロックをさらに分割したサブブロック単位であってもよい。

[0287] OBMC処理を適用するかどうかの判定の方法として、例えば、OBMC処理を適用するかどうかを示す信号である`obmc_flag`を用いる方法がある。具体的な一例としては、符号化装置は、対象ブロックが動きの複雑な領域に属しているかどうかを判定してもよい。符号化装置は、動きの複雑な領域に属している場合は、`obmc_flag`として値1を設定してOBMC処理を適用して符号化を行い、動きの複雑な領域に属していない場合は、`obmc_flag`として値0を設定してOBMC処理を適用せずにブロックの符号化を行う。一方、復号化装置では、ストリーム（例えば圧縮シーケンス）に記述された`obmc_flag`を復号することで、その値に応じてOBMC処理を適用するかどうかを切替えて復号を行う。

[0288] インター予測部126は、上述の例では、矩形のカレントブロックに対して1つの矩形の予測画像を生成する。しかし、インター予測部126は、その矩形のカレントブロックに対して矩形と異なる形状の複数の予測画像を生成し、それらの複数の予測画像を結合することによって、最終的な矩形の予測画像を生成してもよい。矩形と異なる形状は、例えば三角形であってもよい。

[0289] 図37は、2つの三角形の予測画像の生成を説明するための概念図である。

[0290] インター予測部126は、カレントブロック内の三角形の第1パーティションに対して、その第1パーティションの第1MVを用いて動き補償を行うことによって、三角形の予測画像を生成する。同様に、インター予測部126は、カレントブロック内の三角形の第2パーティションに対して、その第

2パーティションの第2MVを用いて動き補償を行うことによって、三角形の予測画像を生成する。そして、インター予測部126は、これらの予測画像を結合することによって、カレントブロックと同じ矩形の予測画像を生成する。

[0291] なお、図37に示す例では、第1パーティションおよび第2パーティションはそれぞれ三角形であるが、台形であってもよく、それぞれ互いに異なる形状であってもよい。さらに、図37に示す例では、カレントブロックが2つのパーティションから構成されているが、3つ以上のパーティションから構成されていてもよい。

[0292] また、第1パーティションおよび第2パーティションは重複していてもよい。すなわち、第1パーティションおよび第2パーティションは同じ画素領域を含んでいてもよい。この場合、第1パーティションにおける予測画像と第2パーティションにおける予測画像とを用いてカレントブロックの予測画像を生成してもよい。

[0293] また、この例では2つのパーティションともにインター予測で予測画像が生成される例を示したが、少なくとも1つのパーティションについてイントラ予測によって予測画像を生成してもよい。

[0294] [動き補償 > B I O]

次に、動きベクトルを導出する方法について説明する。まず、等速直線運動を仮定したモデルに基づいて動きベクトルを導出するモードについて説明する。このモードは、B I O (bi-directional optical flow) モードと呼ばれることがある。

[0295] 図38は、等速直線運動を仮定したモデルを説明するための概念図である。図38において、 (v_x, v_y) は、速度ベクトルを示し、 τ_0 、 τ_1 は、それぞれ、カレントピクチャ (Cur Pic) と2つの参照ピクチャ (Ref 0, Ref 1) との間の時間的な距離を示す。 $(MV_x 0, MV_y 0)$ は、参照ピクチャ Ref 0 に対応する動きベクトルを示し、 $(MV_x 1, MV_y 1)$ は、参照ピクチャ Ref 1 に対応する動きベクトルを示す。

[0296] このとき速度ベクトル (v_x , v_y) の等速直線運動の仮定の下では、($MV_x 0$, $MV_y 0$) 及び ($MV_x 1$, $MV_y 1$) は、それぞれ、($v_x \tau 0$, $v_y \tau 0$) 及び ($-v_x \tau 1$, $-v_y \tau 1$) と表され、以下のオプティカルフロー等式 (2) が採用されてもよい。

[0297] [数3]

$$\partial I^{(k)} / \partial t + v_x \partial I^{(k)} / \partial x + v_y \partial I^{(k)} / \partial y = 0. \quad (2)$$

[0298] ここで、 $I(k)$ は、動き補償後の参照画像 k ($k = 0, 1$) の輝度値を示す。このオプティカルフロー等式は、(i) 輝度値の時間微分と、($i i$) 水平方向の速度及び参照画像の空間勾配の水平成分の積と、($i i i$) 垂直方向の速度及び参照画像の空間勾配の垂直成分の積と、の和が、ゼロと等しいことを示す。このオプティカルフロー等式とエルミート補間 (H e r m i t e i n t e r p o l a t i o n) との組み合わせに基づいて、マージリスト等から得られるブロック単位の動きベクトルが画素単位で補正されてもよい。

[0299] なお、等速直線運動を仮定したモデルに基づく動きベクトルの導出とは異なる方法で、復号装置側で動きベクトルが導出されてもよい。例えば、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルが導出されてもよい。

[0300] [動き補償 > L I C]

次に、L I C (l o c a l i l l u m i n a t i o n c o m p e n s a t i o n) 処理を用いて予測画像 (予測) を生成するモードの一例について説明する。

[0301] 図39は、L I C処理による輝度補正処理を用いた予測画像生成方法の一例を説明するための概念図である。

[0302] まず、符号化済みの参照ピクチャからMVを導出して、カレントブロックに対応する参照画像を取得する。

[0303] 次に、カレントブロックに対して、参照ピクチャとカレントピクチャとで輝度値がどのように変化したかを示す情報を抽出する。この抽出は、カレン

トピクチャにおける符号化済み左隣接参照領域（周辺参照領域）および符号化済み上隣参照領域（周辺参照領域）の輝度画素値と、導出されたMVで指定された参照ピクチャ内の同等位置における輝度画素値とに基づいて行われる。そして、輝度値がどのように変化したかを示す情報を用いて、輝度補正パラメータを算出する。

[0304] MVで指定された参照ピクチャ内の参照画像に対して前記輝度補正パラメータを適用する輝度補正処理を行うことで、カレントブロックに対する予測画像を生成する。

[0305] なお、図39における前記周辺参照領域の形状は一例であり、これ以外の形状を用いてもよい。

[0306] また、ここでは1枚の参照ピクチャから予測画像を生成する処理について説明したが、複数枚の参照ピクチャから予測画像を生成する場合も同様であり、各々の参照ピクチャから取得した参照画像に、上述と同様の方法で輝度補正処理を行ってから予測画像を生成してもよい。

[0307] LIC処理を適用するかどうかの判定の方法として、例えば、LIC処理を適用するかどうかを示す信号である*lic_flag*を用いる方法がある。具体的な一例としては、符号化装置において、カレントブロックが、輝度変化が発生している領域に属しているかどうかを判定し、輝度変化が発生している領域に属している場合は*lic_flag*として値1を設定してLIC処理を適用して符号化を行い、輝度変化が発生している領域に属していない場合は*lic_flag*として値0を設定してLIC処理を適用せずに符号化を行う。一方、復号化装置では、ストリームに記述された*lic_flag*を復号化することで、その値に応じてLIC処理を適用するかどうかを切替えて復号を行ってもよい。

[0308] LIC処理を適用するかどうかの判定の別の方法として、例えば、周辺ブロックでLIC処理を適用したかどうかに従って判定する方法もある。具体的な一例としては、カレントブロックがマージモードであった場合、マージモード処理におけるMVの導出の際に選択した周辺の符号化済みブロックが

L I C 処理を適用して符号化したかどうかを判定する。その結果に応じて L I C 処理を適用するかどうかを切替えて符号化を行う。なお、この例の場合でも、同じ処理が復号装置側の処理に適用される。

[0309] L I C 処理（輝度補正処理）の態様について図 39 を用いて説明したが、以下、その詳細を説明する。

[0310] まず、インター予測部 126 は、符号化済みピクチャである参照ピクチャから符号化対象ブロックに対応する参照画像を取得するための動きベクトルを導出する。

[0311] 次に、インター予測部 126 は、符号化対象ブロックに対して、左隣接および上隣接の符号化済み周辺参照領域の輝度画素値と、動きベクトルで指定された参照ピクチャ内の同等位置における輝度画素値とを用いて、参照ピクチャと符号化対象ピクチャとで輝度値がどのように変化したかを示す情報を抽出して輝度補正パラメータを算出する。例えば、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域内のある画素の輝度画素値を p_0 とし、当該画素と同等位置の、参照ピクチャ内の周辺参照領域内の画素の輝度画素値を p_1 とする。インター予測部 126 は、周辺参照領域内の複数の画素に対して、 $A \times p_1 + B = p_0$ を最適化する係数 A 及び B を輝度補正パラメータとして算出する。

[0312] 次に、インター予測部 126 は、動きベクトルで指定された参照ピクチャ内の参照画像に対して輝度補正パラメータを用いて輝度補正処理を行うことで、符号化対象ブロックに対する予測画像を生成する。例えば、参照画像内の輝度画素値を p_2 とし、輝度補正処理後の予測画像の輝度画素値を p_3 とする。インター予測部 126 は、参照画像内の各画素に対して、 $A \times p_2 + B = p_3$ を算出することで輝度補正処理後の予測画像を生成する。

[0313] なお、図 39 における周辺参照領域の形状は一例であり、これ以外の形状を用いてもよい。また、図 39 に示す周辺参照領域の一部が用いられてもよい。例えば、上隣接画素および左隣接画素のそれぞれから間引いた所定数の画素を含む領域を周辺参照領域として用いてもよい。また、周辺参照領域は、符号化対象ブロックに隣接する領域に限らず、符号化対象ブロックに隣接

しない領域であってもよい。画素に関する所定数は、予め定められていてもよい。

[0314] また、図39に示す例では、参照ピクチャ内の周辺参照領域は、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域から、符号化対象ピクチャの動きベクトルで指定される領域であるが、他の動きベクトルで指定される領域であってもよい。例えば、当該他の動きベクトルは、符号化対象ピクチャ内の周辺参照領域の動きベクトルであってもよい。

[0315] なお、ここでは、符号化装置100における動作を説明したが、復号装置200における動作も典型的には同様である。

[0316] なお、LIC処理は輝度のみではなく、色差に適用してもよい。このとき、Y、Cb、およびCrのそれぞれに対して個別に補正パラメータを導出してもよいし、いずれかに対して共通の補正パラメータを用いてもよい。

[0317] また、LIC処理はサブブロック単位で適用してもよい。例えば、カレントサブブロックの周辺参照領域と、カレントサブブロックのMVで指定された参照ピクチャ内の参照サブブロックの周辺参照領域を用いて補正パラメータを導出してもよい。

[0318] [予測制御部]

予測制御部128は、イントラ予測信号（イントラ予測部124から出力される信号）及びインター予測信号（インター予測部126から出力される信号）のいずれかを選択し、選択した信号を予測信号として減算部104及び加算部116に出力する。

[0319] 図1に示すように、種々の符号化装置例では、予測制御部128は、エントロピー符号化部110に入力される予測パラメータを出力してもよい。エントロピー符号化部110は、予測制御部128から入力されるその予測パラメータ、量子化部108から入力される量子化係数に基づいて、符号化ビットストリーム（またはシーケンス）を生成してもよい。予測パラメータは復号装置に使用されてもよい。復号装置は、符号化ビットストリームを受信して復号し、イントラ予測部124、インター予測部126および予測制御

部 1 2 8 において行われる予測処理と同じ処理を行ってもよい。予測パラメータは、選択予測信号（例えば、動きベクトル、予測タイプ、または、イントラ予測部 1 2 4 またはインター予測部 1 2 6 で用いられた予測モード）、または、イントラ予測部 1 2 4、インター予測部 1 2 6 および予測制御部 1 2 8 において行われる予測処理に基づく、あるいはその予測処理を示す、任意のインデックス、フラグ、もしくは値を含んでもよい。

[0320] [符号化装置の実装例]

図 4 0 は、符号化装置 1 0 0 の実装例を示すブロック図である。符号化装置 1 0 0 は、プロセッサ a 1 及びメモリ a 2 を備える。例えば、図 1 に示された符号化装置 1 0 0 の複数の構成要素は、図 4 0 に示されたプロセッサ a 1 及びメモリ a 2 によって実装される。

[0321] プロセッサ a 1 は、情報処理を行う回路であり、メモリ a 2 にアクセス可能な回路である。例えば、プロセッサ a 1 は、動画像を符号化する専用又は汎用の電子回路である。プロセッサ a 1 は、CPU のようなプロセッサであってもよい。また、プロセッサ a 1 は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、例えば、プロセッサ a 1 は、図 1 等 に示された符号化装置 1 0 0 の複数の構成要素のうち、複数の構成要素の役割を果たしてもよい。

[0322] メモリ a 2 は、プロセッサ a 1 が動画像を符号化するための情報が記憶される専用又は汎用のメモリである。メモリ a 2 は、電子回路であってもよく、プロセッサ a 1 に接続されていてもよい。また、メモリ a 2 は、プロセッサ a 1 に含まれていてもよい。また、メモリ a 2 は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、メモリ a 2 は、磁気ディスク又は光ディスク等であってもよいし、ストレージ又は記録媒体等と表現されてもよい。また、メモリ a 2 は、不揮発性メモリでもよいし、揮発性メモリでもよい。

[0323] 例えば、メモリ a 2 には、符号化される動画像が記憶されてもよいし、符号化された動画像に対応するビット列が記憶されてもよい。また、メモリ a 2 には、プロセッサ a 1 が動画像を符号化するためのプログラムが記憶されていてもよい。

[0324] また、例えば、メモリ a 2 は、図 1 等 に示された符号化装置 100 の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素の役割を果たしてもよい。例えば、メモリ a 2 は、図 1 に示されたブロックメモリ 118 及びフレームメモリ 122 の役割を果たしてもよい。より具体的には、メモリ a 2 には、再構成済みブロック及び再構成済みピクチャ等が記憶されてもよい。

[0325] なお、符号化装置 100 において、図 1 等 に示された複数の構成要素の全てが実装されなくてもよいし、上述された複数の処理の全てが行われなくてもよい。図 1 等 に示された複数の構成要素の一部は、他の装置に含まれていてもよいし、上述された複数の処理の一部は、他の装置によって実行されてもよい。

[0326] [復号装置]

次に、例えば上記の符号化装置 100 から出力された符号化信号（符号化ビットストリーム）を復号可能な復号装置について説明する。図 4 1 は、実施の形態に係る復号装置 200 の機能構成を示すブロック図である。復号装置 200 は、動画像をブロック単位で復号する動画像復号装置である。

[0327] 図 4 1 に示すように、復号装置 200 は、エントロピー復号部 202 と、逆量子化部 204 と、逆変換部 206 と、加算部 208 と、ブロックメモリ 210 と、ループフィルタ部 212 と、フレームメモリ 214 と、イントラ予測部 216 と、インター予測部 218 と、予測制御部 220 と、を備える。

[0328] 復号装置 200 は、例えば、汎用プロセッサ及びメモリにより実現される。この場合、メモリに格納されたソフトウェアプログラムがプロセッサにより実行されたときに、プロセッサは、エントロピー復号部 202、逆量子化部 204、逆変換部 206、加算部 208、ループフィルタ部 212、イントラ予測部 216、インター予測部 218 及び予測制御部 220 として機能する。また、復号装置 200 は、エントロピー復号部 202、逆量子化部 204、逆変換部 206、加算部 208、ループフィルタ部 212、イントラ予測部 216、インター予測部 218 及び予測制御部 220 に対応する専用

の1以上の電子回路として実現されてもよい。

[0329] 以下に、復号装置200の全体的な処理の流れを説明した後に、復号装置200に含まれる各構成要素について説明する。

[0330] [復号処理の全体フロー]

図42は、復号装置200による全体的な復号処理の一例を示すフローチャートである。

[0331] まず、復号装置200のエントロピー復号部202は、固定サイズのブロック（例えば、 128×128 画素）の分割パターンを特定する（ステップSp__1）。この分割パターンは、符号化装置100によって選択された分割パターンである。そして、復号装置200は、その分割パターンを構成する複数のブロックのそれぞれに対してステップSp__2～Sp__6の処理を行う。

[0332] つまり、エントロピー復号部202は、復号対象ブロック（カレントブロックともいう）の符号化された量子化係数および予測パラメータを復号（具体的にはエントロピー復号）する（ステップSp__2）。

[0333] 次に、逆量子化部204および逆変換部206は、複数の量子化係数に対して逆量子化および逆変換を行うことによって、複数の予測残差（すなわち差分ブロック）を復元する（ステップSp__3）。

[0334] 次に、イントラ予測部216、インター予測部218および予測制御部220の全てまたは一部からなる予測処理部は、カレントブロックの予測信号（予測ブロックともいう）を生成する（ステップSp__4）。

[0335] 次に、加算部208は、差分ブロックに予測ブロックを加算することによってカレントブロックを再構成画像（復号画像ブロックともいう）に再構成する（ステップSp__5）。

[0336] そして、この再構成画像が生成されると、ループフィルタ部212は、その再構成画像に対してフィルタリングを行う（ステップSp__6）。

[0337] そして、復号装置200は、ピクチャ全体の復号が完了したか否かを判定し（ステップSp__7）、完了していないと判定する場合（ステップSp__

7のNo)、ステップSp__1からの処理を繰り返し実行する。

[0338] 図示されたように、ステップSp__1～Sp__7の処理は、復号装置200によってシーケンシャルに行われる。あるいは、それらの処理のうちの一部の複数の処理が並列に行われてもよく、順番の入れ替え等が行われてもよい。

[0339] [エントロピー復号部]

エントロピー復号部202は、符号化ビットストリームをエントロピー復号する。具体的には、エントロピー復号部202は、例えば、符号化ビットストリームから二値信号に算術復号する。そして、エントロピー復号部202は、二値信号を多値化(debinarize)する。エントロピー復号部202は、ブロック単位で量子化係数を逆量子化部204に出力する。エントロピー復号部202は、実施の形態におけるイントラ予測部216、インター予測部218および予測制御部220に、符号化ビットストリーム(図1参照)に含まれている予測パラメータを出力してもよい。イントラ予測部216、インター予測部218および予測制御部220は、符号化装置側におけるイントラ予測部124、インター予測部126および予測制御部128で行われる処理と同じ予測処理を実行することができる。

[0340] [逆量子化部]

逆量子化部204は、エントロピー復号部202からの入力である復号対象ブロック(以下、カレントブロックという)の量子化係数を逆量子化する。具体的には、逆量子化部204は、カレントブロックの量子化係数の各々について、当該量子化係数に対応する量子化パラメータに基づいて当該量子化係数を逆量子化する。そして、逆量子化部204は、カレントブロックの逆量子化された量子化係数(つまり変換係数)を逆変換部206に出力する。

[0341] [逆変換部]

逆変換部206は、逆量子化部204からの入力である変換係数を逆変換することにより予測誤差を復元する。

[0342] 例えば符号化ビットストリームから読み解かれた情報がE M T又はA M Tを適用することを示す場合（例えばA M Tフラグが真）、逆変換部206は、読み解かれた変換タイプを示す情報に基づいてカレントブロックの変換係数を逆変換する。

[0343] また例えば、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がN S S Tを適用することを示す場合、逆変換部206は、変換係数に逆再変換を適用する。

[0344] [加算部]

加算部208は、逆変換部206からの入力である予測誤差と予測制御部220からの入力である予測サンプルとを加算することによりカレントブロックを再構成する。そして、加算部208は、再構成されたブロックをブロックメモリ210及びループフィルタ部212に出力する。

[0345] [ブロックメモリ]

ブロックメモリ210は、イントラ予測で参照されるブロックであって復号対象ピクチャ（以下、カレントピクチャという）内のブロックを格納するための記憶部である。具体的には、ブロックメモリ210は、加算部208から出力された再構成ブロックを格納する。

[0346] [ループフィルタ部]

ループフィルタ部212は、加算部208によって再構成されたブロックにループフィルタを施し、フィルタされた再構成ブロックをフレームメモリ214及び表示装置等に出力する。

[0347] 符号化ビットストリームから読み解かれたA L Fのオン／オフを示す情報がA L Fのオンを示す場合、局所的な勾配の方向及び活性度に基づいて複数のフィルタの中から1つのフィルタが選択され、選択されたフィルタが再構成ブロックに適用される。

[0348] [フレームメモリ]

フレームメモリ214は、インター予測に用いられる参照ピクチャを格納するための記憶部であり、フレームバッファと呼ばれることもある。具体的

には、フレームメモリ 214 は、ループフィルタ部 212 によってフィルタされた再構成ブロックを格納する。

[0349] [予測処理部（イントラ予測部・インター予測部・予測制御部）]

図 43 は、復号装置 200 の予測処理部で行われる処理の一例を示すフローチャートである。なお、予測処理部は、イントラ予測部 216、インター予測部 218、および予測制御部 220 の全てまたは一部の構成要素からなる。

[0350] 予測処理部は、カレントブロックの予測画像を生成する（ステップ S q__1）。この予測画像は、予測信号または予測ブロックともいう。なお、予測信号には、例えばイントラ予測信号またはインター予測信号がある。具体的には、予測処理部は、予測ブロックの生成、差分ブロックの生成、係数ブロックの生成、差分ブロックの復元、および復号画像ブロックの生成が行われることによって既に得られている再構成画像を用いて、カレントブロックの予測画像を生成する。

[0351] 再構成画像は、例えば、参照ピクチャの画像であってもよいし、カレントブロックを含むピクチャであるカレントピクチャ内の復号済みのブロックの画像であってもよい。カレントピクチャ内の復号済みのブロックは、例えばカレントブロックの隣接ブロックである。

[0352] 図 44 は、復号装置 200 の予測処理部で行われる処理の他の例を示すフローチャートである。

[0353] 予測処理部は、予測画像を生成するための方式またはモードを判定する（ステップ S r__1）。例えば、この方式またはモードは、例えば予測パラメータなどに基づいて判定されてもよい。

[0354] 予測処理部は、予測画像を生成するためのモードとして第 1 の方式を判定した場合には、その第 1 の方式にしたがって予測画像を生成する（ステップ S r__2 a）。また、予測処理部は、予測画像を生成するためのモードとして第 2 の方式を判定した場合には、その第 2 の方式にしたがって予測画像を生成する（ステップ S r__2 b）。また、予測処理部は、予測画像を生成す

るためのモードとして第3の方式を判定した場合には、その第3の方式にしたがって予測画像を生成する（ステップS_r__2c）。

[0355] 第1の方式、第2の方式、および第3の方式は、予測画像を生成するための互いに異なる方式であって、それぞれ例えば、インター予測方式、イントラ予測方式、および、それら以外の予測方式であってもよい。これらの予測方式では、上述の再構成画像を用いてもよい。

[0356] [イントラ予測部]

イントラ予測部216は、符号化ビットストリームから読み解かれたイントラ予測モードに基づいて、ブロックメモリ210に格納されたカレントピクチャ内のブロックを参照してイントラ予測を行うことで、予測信号（イントラ予測信号）を生成する。具体的には、イントラ予測部216は、カレントブロックに隣接するブロックのサンプル（例えば輝度値、色差値）を参照してイントラ予測を行うことでイントラ予測信号を生成し、イントラ予測信号を予測制御部220に出力する。

[0357] なお、色差ブロックのイントラ予測において輝度ブロックを参照するイントラ予測モードが選択されている場合は、イントラ予測部216は、カレントブロックの輝度成分に基づいて、カレントブロックの色差成分を予測してもよい。

[0358] また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がPDP Cの適用を示す場合、イントラ予測部216は、水平／垂直方向の参照画素の勾配に基づいてイントラ予測後の画素値を補正する。

[0359] [インター予測部]

インター予測部218は、フレームメモリ214に格納された参照ピクチャを参照して、カレントブロックを予測する。予測は、カレントブロック又はカレントブロック内のサブブロック（例えば4×4ブロック）の単位で行われる。例えば、インター予測部218は、符号化ビットストリーム（例えば、エントロピー復号部202から出力される予測パラメータ）から読み解かれた動き情報（例えば動きベクトル）を用いて動き補償を行うことでカレ

ントブロック又はサブブロックのインター予測信号を生成し、インター予測信号を予測制御部220に出力する。

[0360] 符号化ビットストリームから読み解かれた情報がOBMCモードを適用することを示す場合、インター予測部218は、動き探索により得られたカレントブロックの動き情報だけでなく、隣接ブロックの動き情報も用いて、インター予測信号を生成する。

[0361] また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がFRUCモードを適用することを示す場合、インター予測部218は、符号化ストリームから読み解かれたパターンマッチングの方法（バイラテラルマッチング又はテンプレートマッチング）に従って動き探索を行うことにより動き情報を導出する。そして、インター予測部218は、導出された動き情報を用いて動き補償（予測）を行う。

[0362] また、インター予測部218は、BIOモードが適用される場合に、等速直線運動を仮定したモデルに基づいて動きベクトルを導出する。また、符号化ビットストリームから読み解かれた情報がアフィン動き補償予測モードを適用することを示す場合には、インター予測部218は、複数の隣接ブロックの動きベクトルに基づいてサブブロック単位で動きベクトルを導出する。

[0363] [MV導出 > ノーマルインターモード]

符号化ビットストリームから読み解かれた情報がノーマルインターモードを適用することを示す場合、インター予測部218は、符号化ストリームから読み解かれた情報に基づいて、MVを導出し、そのMVを用いて動き補償（予測）を行う。

[0364] 図45は、復号装置200におけるノーマルインターモードによるインター予測の例を示すフローチャートである。

[0365] 復号装置200のインター予測部218は、ブロックごとに、そのブロックに対して動き補償を行う。インター予測部218は、時間的または空間的にカレントブロックの周囲にある複数の復号済みブロックのMVなどの情報に基づいて、そのカレントブロックに対して複数の候補MVを取得する（ス

テップS s__1)。つまり、インター予測部218は、候補MVリストを作成する。

[0366] 次に、インター予測部218は、ステップS s__1で取得された複数の候補MVの中から、N個（Nは2以上の整数）の候補MVのそれぞれを予測動きベクトル候補（予測MV候補ともいう）として、所定の優先順位に従って抽出する（ステップS s__2）。なお、その優先順位は、N個の予測MV候補のそれぞれに対して予め定められていてもよい。

[0367] 次に、インター予測部218は、入力されたストリーム（すなわち符号化ビットストリーム）から予測動きベクトル選択情報を復号し、その復号された予測動きベクトル選択情報を用いて、そのN個の予測MV候補の中から1つの予測MV候補を、カレントブロックの予測動きベクトル（予測MVともいう）として選択する（ステップS s__3）。

[0368] 次に、インター予測部218は、入力されたストリームから差分MVを復号し、その復号された差分MVである差分値と、選択された予測動きベクトルとを加算することによって、カレントブロックのMVを導出する（ステップS s__4）。

[0369] 最後に、インター予測部218は、その導出されたMVと復号済み参照ピクチャとを用いてカレントブロックに対して動き補償を行ことにより、そのカレントブロックの予測画像を生成する（ステップS s__5）。

[0370] [予測制御部]

予測制御部220は、イントラ予測信号及びインター予測信号のいずれかを選択し、選択した信号を予測信号として加算部208に出力する。全体的に、復号装置側の予測制御部220、イントラ予測部216およびインター予測部218の構成、機能、および処理は、符号化装置側の予測制御部128、イントラ予測部124およびインター予測部126の構成、機能、および処理と対応していてもよい。

[0371] [復号装置の実装例]

図46は、復号装置200の実装例を示すブロック図である。復号装置2

00は、プロセッサb1及びメモリb2を備える。例えば、図41に示された復号装置200の複数の構成要素は、図46に示されたプロセッサb1及びメモリb2によって実装される。

[0372] プロセッサb1は、情報処理を行う回路であり、メモリb2にアクセス可能な回路である。例えば、プロセッサb1は、符号化された動画像（すなわち符号化ビットストリーム）を復号する専用又は汎用の電子回路である。プロセッサb1は、CPUのようなプロセッサであってもよい。また、プロセッサb1は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、例えば、プロセッサb1は、図41等々に示された復号装置200の複数の構成要素のうち、複数の構成要素の役割を果たしてもよい。

[0373] メモリb2は、プロセッサb1が符号化ビットストリームを復号するための情報が記憶される専用又は汎用のメモリである。メモリb2は、電子回路であってもよく、プロセッサb1に接続されていてもよい。また、メモリb2は、プロセッサb1に含まれていてもよい。また、メモリb2は、複数の電子回路の集合体であってもよい。また、メモリb2は、磁気ディスク又は光ディスク等であってもよいし、ストレージ又は記録媒体等と表現されてもよい。また、メモリb2は、不揮発性メモリでもよいし、揮発性メモリでもよい。

[0374] 例えば、メモリb2には、動画像が記憶されてもよいし、符号化ビットストリームが記憶されてもよい。また、メモリb2には、プロセッサb1が符号化ビットストリームを復号するためのプログラムが記憶されていてもよい。

[0375] また、例えば、メモリb2は、図41等々に示された復号装置200の複数の構成要素のうち、情報を記憶するための構成要素の役割を果たしてもよい。具体的には、メモリb2は、図41に示されたブロックメモリ210及びフレームメモリ214の役割を果たしてもよい。より具体的には、メモリb2には、再構成済みブロック及び再構成済みピクチャ等が記憶されてもよい。

[0376] なお、復号装置200において、図41等を示された複数の構成要素の全てが実装されなくてもよいし、上述された複数の処理の全てが行われなくてもよい。図41等を示された複数の構成要素の一部は、他の装置に含まれていてもよいし、上述された複数の処理の一部は、他の装置によって実行されてもよい。

[0377] [各用語の定義]

各用語は一例として、以下のような定義であってもよい。

[0378] ピクチャは、モノクロフォーマットにおける複数の輝度サンプルの配列、又は、4:2:0、4:2:2及び4:4:4のカラーフォーマットにおける複数の輝度サンプルの配列及び複数の色差サンプルの2つの対応配列である。ピクチャは、フレーム又はフィールドであってもよい。

[0379] フレームは、複数のサンプル行0、2、4、・・・が生じるトップフィールド、及び、複数のサンプル行1、3、5、・・・が生じるボトムフィールドの組成物である。

[0380] スライスは、1つの独立スライスセグメント、及び、(もしあれば)同じアクセスユニット内の(もしあれば)次の独立スライスセグメントに先行する全ての後続の従属スライスセグメントに含まれる整数個の符号化ツリーユニットである。

[0381] タイルは、ピクチャにおける特定のタイル列及び特定のタイル行内の複数の符号化ツリーブロックの矩形領域である。タイルは、タイルのエッジを跨ぐグループフィルタが依然として適用されてもよいが、独立して復号及び符号化され得ることが意図された、フレームの矩形領域であってもよい。

[0382] ブロックは、複数のサンプルの $M \times N$ (N 行 M 列)配列、又は、複数の変換係数の $M \times N$ 配列である。ブロックは、1つの輝度及び2つの色差の複数の行列からなる複数の画素の正方形又は矩形の領域であってもよい。

[0383] CTU (符号化ツリーユニット) は、3つのサンプル配列を有するピクチャの複数の輝度サンプルの符号化ツリーブロックであってもよいし、複数の色差サンプルの2つの対応符号化ツリーブロックであってもよい。あるいは

、CTUは、モノクロピクチャと、3つの分離されたカラー平面及び複数のサンプルの符号化に用いられるシンタックス構造を用いて符号化されるピクチャとのいずれかの複数のサンプルの符号化ツリーブロックであってもよい。

[0384] スーパーブロックは、1つ又は2つのモード情報ブロックを構成し、又は、再帰的に4つの 32×32 ブロックに分割され、さらに分割され得る 64×64 画素の正方形ブロックであってもよい。

[0385] [第1態様]

本実施の形態における第1態様では、符号化装置100または復号装置200が、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの非矩形の区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことが制限される。図47は、実施の形態における第1態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。また、図48は、実施の形態におけるブロックの形状を示す図であり、図49は、実施の形態における参照画像リストの例を示す図である。

[0386] まず、符号化装置100は、画像ブロックを非矩形の区画である第1の区画および第2の区画に分割する（ステップS1001）。

[0387] 非矩形の区画の例は、図48に示される。非矩形の区画は、例えば、三角形の区画でもよいし、L字形の区画でもよいし、五角形の区画でもよいし、六角形の区画でもよいし、多角形の区画でもよい。また、同一の画像ブロックを2つの非矩形の区画に分割する場合の例を以下に説明する。例えば、1つの画像ブロックは、2つの三角形のブロックに分割される。また、例えば、1つの画像ブロックは、L字形の区画と矩形の区画との2つに分割される。また、例えば、1つの画像ブロックは、五角形の区画と三角形の区画との2つに分割される。また、例えば、1つの画像ブロックは、六角形の区画と五角形の区画との2つに分割される。また、例えば、1つの画像ブロックは、2つの多角形の区画に分割される。

[0388] 次に、符号化装置100は、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照画像リストに対応する、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび

第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS1002）。

[0389] すなわち、第1の参照画像リストの中の第1の参照画像に対応する第1の動きベクトルが、第1の区画に対して予測される。同様に、第2の参照画像リストの中の第2の参照画像に対応する第2の動きベクトルが、第2の区画に対して予測される。ここで、第1の参照画像リストは、第2の参照画像リストと異なる。また、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、単予測動きベクトルである。

[0390] 続いて、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS1003）。

[0391] 例えば、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、マージモード、スキップモードまたはインターモードで符号化された画像ブロックに対して生成された動きベクトル候補リストから予測されてもよい。

[0392] また、例えば、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、空間的に隣接したブロックまたは時間的に隣接したブロックから予測されてもよい。

[0393] また、例えば、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、複数の履歴ベースマージ候補から予測されてもよい。

[0394] また、例えば、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、動きベクトルの異なる空間的に隣接したブロックから予測されてもよい。

[0395] また、例えば、第1の参照画像リストは、L0参照画像リストであり、第2の参照画像リストは、L1参照画像リストであってもよい。ここで、L0参照画像リストは、表示順で処理対象ピクチャより過去方向に位置する参照画像を含むリストであり、L1参照画像リストは、表示順で処理対象ピクチャより未来方向に位置する参照画像を含むリストであってもよい。なお、L0参照画像リストおよびL1参照画像リストは、参照画像リストであれば、上記のものに限らない。また、L1参照リストを単にL1、L0参照リストを単にL0と表記することもある。他の例としては、第1の参照画像リスト

は、L 1 参照画像リストであり、第 2 の参照画像リストは、L 0 参照画像リストであってもよい。

[0396] また、例えば、図 4 9 の 3. a に示されるように、第 1 の参照画像リストに含まれる全ての参照画像は、第 2 の参照画像リストに含まれる全ての参照画像と異なってもよい。他の例としては、図 4 9 の 3. b に示されるように、第 1 の参照画像リストのうちの一部の参照画像は、第 2 の参照画像リストのうちの一部の参照画像と同一であってもよい。また、図 4 9 の 3. c に示されるように、第 1 の参照画像リストのうちの全ての参照画像は、第 2 の参照画像リストのうちの全ての参照画像と同一であってもよい。

[0397] なお、図 4 7 は、符号化装置 1 0 0 の動作として説明されたが、復号装置 2 0 0 でも同様の動作が行われる。

[0398] [第 1 態様の効果]

本開示の符号化装置 1 0 0 または復号装置 2 0 0 は、同一の画像ブロックが分割されてできた 2 つの非矩形の区画に対して、異なる参照画像リストを用いて予測を行うことを制限する。

[0399] [他の態様との組み合わせ]

本態様の一部は、1 つまたは複数の他の態様の一部と組み合わせられてもよい。また、第 1 態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部は、他の態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部と組み合わせられてもよい。

[0400] [第 2 態様]

本実施の形態における第 2 態様では、符号化装置 1 0 0 または復号装置 2 0 0 が、非矩形の区画に対する双予測候補リストを生成する。図 5 0 は、実施の形態における第 2 態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[0401] まず、符号化装置 1 0 0 は、画像ブロックを、非矩形の区画である第 1 の区画と第 2 の区画とに分割する（ステップ S 2 0 0 1）。

- [0402] 次に、符号化装置100は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル候補セットを生成する（ステップS2002）。
- [0403] 例えば、動きベクトル候補セットは、画像ブロックの中の空間的に隣接する区画または画像ブロックに対応する、時間的に隣接する区画から導出されてもよい。他の例としては、動きベクトル候補セットは、マージモード、スキップモードまたはインターモードのような予測モードで符号化される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出されてもよい。
- [0404] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中から、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS2003）。
- [0405] 続いて、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS2004）。
- [0406] このように、符号化装置100は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む動きベクトル候補セットを生成する。
- [0407] なお、双予測動きベクトル候補は、双予測候補とも呼ばれ、双予測動きベクトル候補リストは、双予測候補リストとも呼ばれる。
- [0408] 図51は、実施の形態における動きベクトル候補セットが、ノーマルマージモードで符号化された画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出される処理を示したフローチャートである。図51では、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル候補セットの生成について説明される。
- [0409] 例えば、動きベクトル候補セットは、処理対象の区画に隣接する区画から導出され、双予測動きベクトルのみを含んでもよい。他の例としては、動きベクトル候補セットは、ノーマルマージモードで符号化された画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出されてもよい。
- [0410] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS3001）。ステップS300

1 は、図 50 で説明されたステップ S 2001 と同様である。

[0411] 次に、符号化装置 100 は、ノーマルマージモードで符号化される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストと同一である、画像ブロックに対する動きベクトル候補リストを生成する（ステップ S 3002）。

[0412] 例えば、画像ブロックのための動きベクトル候補リストは、空間的に隣接するブロック、時間的なコロケイティドブロック、複数の履歴ベースマージ候補、複数の対平均マージ候補、および、複数のゼロ動きベクトル候補のうちのいずれかまたは複数から導出されてもよい。

[0413] そして、符号化装置 100 は、動きベクトル候補リストの中の、初めの N 個の候補を動きベクトル候補セットにコピーする（ステップ S 3003）。初めの N 個の候補は、直接コピーされてもよい。

[0414] また、例えば、N の値は、0 より大きい整数であってもよい。他の例としては、N の値は 4 に設定されてもよい。また、さらに他の例としては、N の値は 3 に設定されてもよい。

[0415] 続いて、符号化装置 100 は、動きベクトル候補セットの中の単予測動きベクトル候補のそれぞれを用いて、双予測動きベクトル候補を生成する（ステップ S 3004）。単予測動きベクトル候補のそれぞれのために、1 つの双予測動きベクトル候補を、符号化装置 100 または復号装置 200 が後述の方法を用いて生成する。

[0416] 次に、符号化装置 100 は、動きベクトル候補セットの中から、第 1 の区画に対する第 1 の動きベクトルおよび第 2 の区画に対する第 2 の動きベクトルを予測する（ステップ S 3005）。ステップ S 3005 は、図 50 で説明されたステップ S 2003 と同様である。

[0417] ステップ S 2003 では、第 1 の区画のための第 1 の動きベクトルが、動きベクトル候補セットから予測される。同様に、第 2 の区画のための第 2 の動きベクトルが、動きベクトル候補セットから予測される。

[0418] 例えば、第 1 の動きベクトル（または第 2 の動きベクトル）は、単予測動きベクトルであり、動きベクトル候補セットの中の候補のうちの 1 つである

L 0 動きベクトルまたはL 1 動きベクトルのいずれかから導出される。その他の例としては、第 1 の動きベクトルおよび第 2 の動きベクトルは、異なる参照画像リストに対応する。第 1 の区画のための第 1 の動きベクトルおよび第 2 の区画のための第 2 の動きベクトルの予測は、図 4 7 で説明されたステップ S 1 0 0 2 と同様である。

[0419] また、例えば、第 1 の動きベクトルは、動きベクトル候補セットの中の第 1 の候補である L 0 動きベクトルから予測される。また、第 2 の動きベクトルは、動きベクトル候補セットの中の第 2 の候補である L 1 動きベクトルから予測される。このとき、第 1 の候補は、第 2 の候補と同一でもよいし、異なってもよい。

[0420] 他の例としては、第 1 の動きベクトルは、動きベクトル候補セットの中の第 1 の候補である L 1 動きベクトルから予測される。第 2 の動きベクトルは、動きベクトル候補セットの中の第 2 の候補である L 0 動きベクトルから予測される。このとき、第 1 の候補は、第 2 の候補と同一でもよいし、異なってもよい。

[0421] さらに他の例としては、第 1 の動きベクトルまたは第 2 の動きベクトルは、双予測動きベクトルであり、動きベクトル候補セットの中の一つの候補から予測されてもよい。

[0422] そして、符号化装置 1 0 0 は、第 1 の動きベクトルおよび第 2 の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップ S 3 0 0 6）。

[0423] また、ステップ S 3 0 0 6 は、図 5 0 で説明されたステップ S 2 0 0 4 と同様である。ステップ S 2 0 0 4 では、画像ブロックは、第 1 の動きベクトルおよび第 2 の動きベクトルを用いて、符号化される。これは、ステップ S 3 0 0 6 でも、同様である。

[0424] 図 5 2 は、実施の形態における第 2 態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の生成例を示す表である。例えば、図 5 2 の（a）に示されるように、複数の単予測動きベクトル候補は、L 0 予測動きベクトルまたは L 1 予測動きベクトルである。符号化装置 1 0 0 が双予測動きベクトル

を生成するために、動きベクトルと、L 0の参照インデックスまたはL 1の参照インデックスとが、単予測動きベクトルから直接コピーされる。そして、L 1の動きベクトルがゼロ動きベクトルに設定され、L 1の参照インデックスがゼロと等しくなるように設定される。またはL 0の動きベクトルがゼロ動きベクトルに設定され、L 0の参照インデックスがゼロと等しくなるように設定される。

[0425] また、例えば、図52の(b)に示されるように、複数の単予測動きベクトル候補は、L 0予測動きベクトルまたはL 1予測動きベクトルである。符号化装置100が双予測動きベクトルを生成するために、動きベクトルと、L 0の参照インデックスまたはL 1の参照インデックスとが、単予測動きベクトルから直接コピーされる。そして、L 1の動きベクトルが単予測動きベクトルに設定され、L 1の参照インデックスがゼロと等しくなるように設定される。またはL 0の動きベクトルが単予測動きベクトルに設定され、L 0の参照インデックスがゼロと等しくなるように設定される。

[0426] また、例えば、図52の(c)に示されるように、複数の単予測動きベクトル候補は、L 0予測動きベクトルまたはL 1予測動きベクトルである。符号化装置100が双予測動きベクトルを生成するために、動きベクトルと、L 0の参照インデックスまたはL 1の参照インデックスとが、単予測動きベクトルから直接コピーされる。そして、L 1の動きベクトルがおよびL 1の参照インデックスが単予測動きベクトルと等しくなるように設定される。またはL 0の動きベクトルL 0の参照インデックスが単予測動きベクトルと等しくなるように設定される。

[0427] また、他の例としては、複数の単予測動きベクトル候補は、L 0予測動きベクトルまたはL 1予測動きベクトルである。符号化装置100が双予測動きベクトルを生成するために、動きベクトルと、L 0の参照インデックスまたはL 1の参照インデックスとが、単予測動きベクトルから直接コピーされる。そして、L 0の参照インデックスまたはL 1の参照インデックスが、ゼロと等しくなるように設定される。加えて、何らかの判定のもとに、L 1の

動きベクトルが単予測動きベクトルから導出される。または、何らかの判定のもとに、L 0 の動きベクトルが単予測動きベクトルから導出される。

[0428] 図53は、実施の形態における参照ピクチャの時間順毎の双予測動きベクトルの生成例を示す図である。図53の(a)に示されるように、単予測動きベクトルに対応する参照画像と、L 1 の参照画像またはL 0 の参照画像とが、処理対象ピクチャから見て、異なる時間方向に位置する時、単予測動きベクトルを反転させるために、L 1 の動きベクトルまたはL 0 の動きベクトルは、ゼロに設定される。

[0429] また、図53の(b)に示されるように、単予測動きベクトルに対応する参照画像と、L 1 の参照画像またはL 0 の参照画像とが、処理対象ピクチャから見て、同じ時間方向に位置するとき、L 1 の動きベクトルまたはL 0 の動きベクトルは、単予測動きベクトルに設定される。

[0430] [第2態様の効果]

本開示の符号化装置100または復号装置200は、同一の画像ブロックが分割されてできた非矩形の区画に対する双予測候補リストを生成する。本開示の符号化装置100または復号装置200は、双予測候補を生成する際に、スケーリング処理を行うことなく、符号化装置100または復号装置200のハードウェアの実装を簡略化できる。

[0431] [他の態様との組み合わせ]

本態様の一部は、1つまたは複数の他の態様の一部と組み合わせられてもよい。また、第1態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部は、他の態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部と組み合わせられてもよい。

[0432] 図54は、実施の形態における第2態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。図54のステップS4003に示されるように、図50で説明されたステップS2003の処理は、図47で説明されたステップS1002の処理と同様である。

- [0433] まず、符号化装置100は、画像ブロックを非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS4001）。
- [0434] 次に、符号化装置100は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成する（ステップS4002）。
- [0435] 続いて、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中から、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照画像リストに対応する、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS4003）。
- [0436] そして、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS4004）。
- [0437] 図55は、実施の形態における第2態様の符号化装置等のさらに別の動作を表すフローチャートである。図55のステップS5005に示されるように、図51で説明されたステップS3005の処理は、図47で示されたステップS1002の処理と同様である。
- [0438] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS5001）。
- [0439] 次に、符号化装置100は、ノーマルマージモードで符号化される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストと同一である、画像ブロックに対する動きベクトル候補リストを生成する（ステップS5002）。
- [0440] 続いて、符号化装置100は、動きベクトル候補リストの中の初めのN個の候補を動きベクトル候補セットにコピーする（ステップS5003）。
- [0441] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の単予測動きベクトル候補のそれぞれを用いて、双予測動きベクトル候補を生成する（ステップS5004）。
- [0442] 次に、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中から、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照画像リストに対応する、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトル

を予測する（ステップS5005）。

[0443] そして、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS5006）。

[0444] なお、図50、図51、図54および図55は、符号化装置100の動作として説明されたが、復号装置200でも同様の動作が行われる。

[0445] [第3態様]

本実施の形態における第3態様では、符号化装置100または復号装置200が、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの非矩形の区画に対する、2つの動きベクトルの予測を行う際に制限が設けられる。図56は、実施の形態における第3態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。

[0446] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である、第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS6001）。ステップS6001の処理は、図47で説明されたステップS1001の処理と同様である。

[0447] 次に、符号化装置100は、第1の区画および第2の区画に対する、複数の双予測動きベクトルのみを含む動きベクトル候補セットを生成する（ステップS6002）。ステップS6002の処理は、図50で説明されたステップS2002の処理と同様である。

[0448] 続いて、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の第1の候補の中から、単予測動きベクトルである、第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測する（ステップS6003）。

[0449] 例えば、第1の動きベクトルは、第1の候補の中のL0動きベクトルから予測されてもよい。他の例としては、第1の動きベクトルは、第1の候補の中のL1動きベクトルから予測されてもよい。

[0450] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の第2の候補の中から、単予測動きベクトルである、第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS6004）。ここで、第2の候補は、第1の候

補と異なる。

[0451] 例えば、第2の動きベクトルは、第2の候補の中のL0動きベクトルから予測されてもよい。他の例としては、第2の動きベクトルは、第2の候補の中のL1動きベクトルから予測されてもよい。

[0452] 次に、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS6005）。

[0453] 図57は、実施の形態における第3態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の生成例を示す表である。また、図58は、実施の形態における第3態様の単予測動きベクトルと双予測動きベクトルとの候補の別の生成例を示す表である。例えば、図57に示されるように、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、同一の参照画像リストに対応していてもよい。他の例としては、図58に示されるように、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、異なる参照画像リストに対応していてもよい。

[0454] このように、符号化装置100または復号装置200が同一の画像ブロックが分割されてできた2つの非矩形の区画に対する、2つの動きベクトルの予測を行う際に制限が設けられる。

[0455] 図59は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストが生成される処理を表すフローチャートである。また、図60は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストの例を示す表である。符号化装置100または復号装置200が、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測するとき、動きベクトル組み合わせリストが生成されてもよい。動きベクトル組み合わせリストに含まれる組み合わせは、第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを示す。

[0456] まず、符号化装置100は、画像ブロックを非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS7001）。ステップS7001の処理は、図47で説明されたステップS1001の処理と同様である。

- [0457] 次に、符号化装置100は、第1の区画および第2の区画に対する、複数の双予測動きベクトルのみを含む動きベクトル候補セットを生成する（ステップS7002）。ステップS7002の処理は、図50で説明されたステップS2002の処理と同様である。
- [0458] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットを用いて、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル組み合わせリストを生成する（ステップS7003）。動きベクトルの組み合わせのそれぞれに対して、単予測動きベクトルが、動きベクトル候補セットの中の第1の候補から選択される。同様に、他の単予測動きベクトルが、動きベクトル候補セットの中の第2の候補から選択される。ここで、第1の候補は、第2の候補と異なる。ステップS7003で生成される動きベクトル組み合わせリストの例は、図60に示される。
- [0459] 次に、符号化装置100は、動きベクトル組み合わせリストから、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを示す組み合わせを予測する（ステップS7004）。
- [0460] 続いて、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS7005）。ステップS7005の処理は、図47で説明されたステップS1003の処理と同様である。
- [0461] このように、符号化装置100は、第1の区画および第2の区画のための動きベクトル組み合わせリストを生成する。
- [0462] 図60に示されるように、L0動きベクトルとL1動きベクトルとからなる動きベクトル候補セットが生成される。そして、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルとして、L0動きベクトルおよびL1動きベクトルのそれぞれを用いて、動きベクトルの組み合わせが複数生成されることで、動きベクトル組み合わせリストが生成される。動きベクトルの組み合わせは、L1動きベクトルとL0動きベクトルとがそれぞれ1つずつ組み合わせられた2つの動きベクトルで構成されてもよい。

[0463] ここで、第1の動きベクトルとしてL0動きベクトルが選択され、第2の動きベクトルとしてL1動きベクトルが選択されてもよい。また、反対に、第1の動きベクトルとしてL1動きベクトルが選択され、第2の動きベクトルとしてL0動きベクトルが選択されてもよい。また、動きベクトル組み合わせリストの中には、第1の動きベクトルとしてL0動きベクトルが選択され、第2の動きベクトルとしてL1動きベクトルが選択された組み合わせと、第1の動きベクトルとしてL1動きベクトルが選択され、第2の動きベクトルとしてL0動きベクトルが選択された組み合わせとが、含まれていてもよい。

[0464] [第3態様の効果]

本開示の符号化装置100または復号装置200は、同一の画像ブロックが分割されてできた2つの非矩形の区画に対する2つの動きベクトルを予測する。本開示の符号化装置100または復号装置200は、動きベクトルの組み合わせに制限を設けることで、動きベクトルの組み合わせの数を減少させることができ、送信される信号のビット数を低減することができる。

[0465] [他の態様との組み合わせ]

本態様の一部は、1つまたは複数の他の態様の一部と組み合わせられてもよい。また、第1態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部は、他の態様の説明で記述された、フローチャートが表す処理の一部、装置、シンタックス、および／または他の機能の一部と組み合わせられてもよい。

[0466] 図61は、実施の形態における第3態様の動きベクトル組み合わせリストが生成される別の処理を表すフローチャートである。例えば、本開示の実施の形態における第3態様は、以下のように他の態様と組み合わせられる。

[0467] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS8001）。

[0468] 次に、符号化装置100は、第1の区画および第2の区画に対する、双予測動きベクトルのみを含む動きベクトル候補セットを生成する（ステップS

8002)。

[0469] 続いて、符号化装置100は、動きベクトル候補リストを用いて、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル組み合わせリストを生成する（ステップS8003）。

[0470] そして、符号化装置100は、動きベクトル組み合わせリストから、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照ピクチャに対応する、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを示す組み合わせを予測する（ステップS8004）。

[0471] そして、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS8005）。

[0472] つまり、ステップS8004の処理のように、図59で説明されたステップS7004の処理は、図47で説明されたステップS1002の処理と組み合わせられる。

[0473] また、図56で説明されたステップS6002の処理および図59で説明されたステップS7002の処理は、図51で説明されたステップS3002からステップS3004の処理で置き換えられてもよい。図62は、実施の形態における第3態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。図62では、フローチャート7000におけるステップS7002の処理が、図51で説明されたステップS3002からステップS3004の処理で置き換えられた例が説明される。

[0474] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS9001）。ステップS9001の処理は、図47で説明されたステップS1001の処理と同様である。

[0475] 次に、符号化装置100は、ノーマルマージモードで符号化される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストと同一である、画像ブロックに対する動きベクトル候補リストを生成する（ステップS9002）。ステップS9002の処理は、図51で説明されたステップ3002の処理と同様である。

[0476] 続いて、符号化装置100は、動きベクトル候補セットを設定するために、動きベクトル候補リスト中の最初の4つの候補をコピーする（ステップS9003）。ステップS9003の処理は、図51で説明されたステップS3003の処理と同様である。

[0477] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の単予測動きベクトル候補のそれぞれを用いて、双予測動きベクトル候補を生成する（ステップS9004）。ステップS9004の処理は、図51で説明されたステップS3004の処理と同様である。

[0478] 次に、符号化装置100は、動きベクトル候補リストを用いて、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル組み合わせリストを生成する（ステップS9005）。ステップS9005の処理は、図51で説明されたステップS7003の処理と同様である。

[0479] 続いて、符号化装置100は、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照ピクチャに対応する、第1の区画に対する第1の動きベクトルおよび第2の区画に対する第2の動きベクトルを示す動きベクトル組み合わせリストから組み合わせを予測する（ステップS9006）。ステップS9006の処理は、図51で説明されたステップS7004の処理と同様である。

[0480] そして、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS9007）。ステップS9006の処理は、図47で説明されたステップS1003の処理と同様である。

[0481] このように、本実施の形態における第3態様の処理の一部は、他の態様の処理の一部と組み合わせられてもよい。

[0482] なお、図56、図59、図61および図62は、符号化装置100の動作として説明されたが、復号装置200でも同様の動作が行われる。

[0483] [第4態様]

本実施の形態における第4態様では、符号化装置100または復号装置200が、非三角形の区画の予測方向を独立に選択、信号化し、選択した方向

を、同一の画像が分割されてできた2つの非矩形の区画に対して用いる。図63は、実施の形態における第4態様の符号化装置の動作を表すフローチャートである。また、図64は、実施の形態における第4態様の動きベクトル候補セットの例を示す表である。

[0484] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS10001）。ステップS10001の処理は、図56で説明されたステップS6001の処理と同様である。

[0485] 次に、符号化装置100は、第1の区画および第2の区画に対する、双予測動きベクトル候補のみを含む動きベクトル候補セットを生成する（ステップS10002）。ステップS10002の処理は、図56で説明されたステップS6002の処理と同様である。

[0486] 続いて、符号化装置100は、第1の区画に対する単予測方向を選択する（ステップS10003）。例えば、単予測方向は、L0方向でもよい。また、他の例としては、単予測方向は、L1方向でもよい。また、単予測方向は、第2の区画に対しても選択されてよい。ステップS10003で選択された単予測方向または第2の区画に対して選択された単予測方向は、符号化装置によって明示的に信号化される。

[0487] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の第1の候補の中から、選択された単予測方向である、第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測する（ステップS10004）。ステップS10004の処理は、図56のステップS6003の処理と同様である。第1の候補は、動きベクトル候補セットの中から選択される。そして、第1の動きベクトルは、第1の候補の中の、符号化装置100によって選択された単予測方向の動きベクトルとして、予測される。

[0488] 例えば、候補（例えば、MV2および／またはMV3である候補）が第1の候補として選択されたとき、および、L0が予測方向として選択されたとき、双予測動きベクトル候補のセットは、図64に示されるようになる。そ

して、第1の動きベクトルはMV 2として予測される。

[0489] 次に、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の第2の候補の中から、選択された単予測方向でない、第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS10005）。例えば、ステップS10003において、候補（例えば、MV 4および／またはMV 5である候補）が第2の候補として選択されたとき、および、L 0が予測方向として選択されたとき、単予測動きベクトル候補セットは、図64に示されるようになる。

[0490] 続いて、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS10006）。ステップS10006の処理は、図56で説明されたステップS6005の処理と同様である。

[0491] このように、符号化装置100または復号装置200が、非三角形の区画の予測方向を独立に選択、信号化し、選択した方向を、同一の画像が分割されてできた2つの非矩形の区画に対して用いる。

[0492] [他の態様との組み合わせ]

本実施の形態における第4態様は、本実施の形態における第3態様と組み合わせられうる。図65は、実施の形態における第4態様の符号化装置等の別の動作を表すフローチャートである。

[0493] まず、符号化装置100は、画像ブロックを、非矩形の区画である第1の区画と第2の区画とに分割する（ステップS11001）。ステップS11001の処理は、図64で説明されたステップS10001と同様である。

[0494] 次に、符号化装置100は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、第1の区画および第2の区画に対する動きベクトル候補セットを生成する（ステップS11002）。ステップS11002の処理は、図64で説明されたステップS10002の処理と同様である。

[0495] 続いて、符号化装置100は、第1の区画に対する単予測方向を選択する（ステップS11003）。ステップS11003の処理は、図64で説明されたステップS10003の処理と同様である。

[0496] そして、符号化装置100は、動きベクトル候補セットの中の第1の候補の中から、選択された単予測方向である、第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測する（ステップS11004）。ステップS11004の処理は、図64で説明されたステップS10004と同様である。

[0497] 次に、符号化装置100は、動きベクトル候補の中の、第1の候補と異なる第2の候補の中から、選択された単予測方向でない、第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS11005）。

[0498] 例えば、図64に示されるMV2が第1の区画に対する第1の動きベクトルとして選択されたとき、MV1、MV5およびMV7のうちの1つが、第2の区画に対する第2の動きベクトルとして選択される。

[0499] 続いて、符号化装置100は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップS11006）。ステップS11006の処理は、図64で説明されたステップS10006と同様である。

[0500] このように、本実施の形態における第4態様は、本実施の形態における第3態様と組み合わせられる。

[0501] なお、図56、図59、図61および図62は、符号化装置100の動作として説明されたが、復号装置200でも同様の動作が行われる。復号装置200においては、ステップS10003で選択された単予測方向または第2の区画に対して選択された単予測方向は、復号装置によって明示的に読み解かれる。

[0502] [変形例]

本実施の形態における各態様で記載される「区画」という用語は、「予測ユニット」という用語で置き換えられる。また、本実施の形態における各態様で記載される「区画」という用語は、「サブ予測ユニット」という用語でも置き換えられる。さらに、本実施の形態における各態様で記載される「区画」という用語は、「符号化ユニット」という用語でも置き換えられる。

[0503] L0ピクチャおよびL1ピクチャは、処理対象ピクチャと同じ時間方向の

側に位置してもよい。L 0 ピクチャおよび L 1 ピクチャが、処理対象ピクチャと同じ時間方向の側に位置しているとき、L 0 動きベクトルおよび L 1 動きベクトルは、同じ方向のベクトルである。この場合でも、複数の L 0 動きベクトルのうちの 1 つが、第 1 の区画に対して選択されたとき、複数の L 1 動きベクトルのうちの 1 つが、第 2 の区画に対して選択される。

[0504] すなわち、第 1 の区画に対する選択された L 0 動きベクトルおよび第 2 の区画に対する選択された L 1 動きベクトルは、同じ方向のベクトルであってもよい。

[0505] [基本的な例]

図 6 6 は、実施の形態における符号化装置の動作例を示すフローチャートである。例えば、図 4 0 に示された符号化装置 1 0 0 は、図 6 6 に示された動作を行う。具体的には、プロセッサ a 1 は、メモリ a 2 を用いて、以下の動作を行う。

[0506] まず、符号化装置 1 0 0 は、画像ブロックを第 1 の区画および第 2 の区画に分割する（ステップ S 1 2 0 0 1）。

[0507] 次に、符号化装置 1 0 0 は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成する（ステップ S 1 2 0 0 2）。

[0508] 続いて、符号化装置 1 0 0 は、動きベクトル候補セットの中の第 1 の候補から、第 1 の区画に対する、単予測動きベクトルである第 1 の動きベクトルを予測する（ステップ S 1 2 0 0 3）。

[0509] そして、符号化装置 1 0 0 は、動きベクトル候補セットの中の、第 1 の候補と異なる第 2 の候補から、単予測動きベクトルである、第 2 の区画に対する第 2 の動きベクトルを予測する（ステップ S 1 2 0 0 4）。

[0510] 次に、プロセッサ a 1 は、第 1 の動きベクトルおよび第 2 の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化する（ステップ S 1 2 0 0 5）。

[0511] また、第 1 の区画および第 2 の区画は、非矩形の区画であってもよい。

[0512] また、第 1 の区画および第 2 の区画は、三角形の区画であってもよい。

- [0513] また、プロセッサ a 1 は、動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出してもよい。
- [0514] また、プロセッサ a 1 は、第 1 の動きベクトルを、第 1 の候補の中の、2 つの動きベクトルのうちの一方から予測してもよい。
- [0515] また、プロセッサ a 1 は、第 2 の動きベクトルを、第 2 の候補の中の、2 つの動きベクトルのうちの一方から予測してもよい。
- [0516] また、プロセッサ a 1 は、第 1 の区画に対する第 1 の動きベクトル、および、第 2 の区画に対する第 2 の動きベクトルを予測する場合、動きベクトル候補セットを用いて、第 1 の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第 2 の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成してもよい。
- [0517] また、第 1 の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第 2 の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせにおける 2 つの動きベクトルは、動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されなくてもよい。
- [0518] また、第 1 の動きベクトルおよび第 2 の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応してもよい。
- [0519] また、プロセッサ a 1 は、画像ブロックを第 3 の区画および第 4 の区画に分割し、単予測動きベクトルまたは双予測動きベクトル候補のいずれか一方を含む、画像ブロックに対する第 3 の動きベクトル候補セットを生成し、双予測動きベクトル候補のみを含む、画像ブロックに対する第 4 の動きベクトル候補セットを、第 3 の動きベクトル候補セットを用いて生成し、第 3 の区画に対する第 3 の動きベクトルおよび第 4 の区画に対する第 2 の動きベクトルを、第 4 の動きベクトル候補から予測し、第 3 の動きベクトルおよび第 4 の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化してもよい。
- [0520] また、第 3 の区画および第 4 の区画は、非矩形の区画であってもよい。
- [0521] また、第 3 の区画および第 4 の区画は、三角形の区画であってもよい。

- [0522] また、第3の動きベクトル候補セットは、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストと同一であってもよい。
- [0523] また、第3の動きベクトル候補セットは、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストの最初のN個の候補でもよく、前記Nは、0より大きく、動きベクトル候補リストに含まれる候補の数よりも小さい整数であってもよい。
- [0524] また、プロセッサa1が第4の動きベクトル候補セットが生成するとき、プロセッサa1は、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補の予測方向を判定してもよい。
- [0525] また、プロセッサa1が、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補が双予測候補であると判定したときに、プロセッサa1は、前記候補を、第4の候補の中に直接挿入してもよい。
- [0526] また、プロセッサa1が、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補を単予測候補であると判定したときに、プロセッサa1は、前記候補を用いて双予測候補を生成し、前記双予測候補を、第4の動きベクトル候補に挿入してもよい。
- [0527] プロセッサa1が、単予測候補を用いて双予測候補を生成するとき、プロセッサa1は、単予測候補に含まれる動きベクトルを、双予測候補に含まれるL0動きベクトルおよびL1動きベクトルの両方に直接挿入してもよい。
- [0528] プロセッサa1が、L0予測候補を用いて双予測候補を生成するとき、プロセッサa1は、双予測候補に含まれるL0動きベクトルを、L0予測候補から直接コピーし、L1参照インデックスを0に設定し、L0の参照画像およびL1の参照画像を決定してもよい。
- [0529] プロセッサa1が、L0参照画像およびL1参照画像が、処理対象ピクチャから見て異なる時間方向に位置すると判定した場合、プロセッサa1は、L1動きベクトルを、L0動きベクトルを反転したベクトルに設定する。
- [0530] プロセッサa1が、L0参照画像およびL1参照画像が、処理対象ピクチャ

ャから見て同じ時間方向に位置すると判定した場合、プロセッサ a 1 は、L 1 動きベクトルを、L 0 動きベクトルに設定してもよい。

[0531] プロセッサ a 1 が、L 1 予測候補を用いて、双予測候補に含まれる L 1 動きベクトルを生成する時、プロセッサ a 1 は、双予測候補に含まれる L 1 動きベクトルを直接 L 1 予測候補からコピーし、L 0 参照インデックスを 0 に設定し、参照ピクチャ L 0 および参照ピクチャ L 1 を決定してもよい。

[0532] プロセッサ a 1 が、L 0 参照画像および L 1 参照画像がそれぞれ、処理対象ピクチャからみて異なる時間方向に位置すると判定したとき、L 0 動きベクトルは、L 1 動きベクトルと等しくなるように設定されてもよい。

[0533] プロセッサ a 1 は、第 4 の動きベクトル候補セットに含まれる候補の 1 つである L 0 動きベクトルまたは L 1 動きベクトルから、第 3 の動きベクトルを予測してもよい。

[0534] プロセッサ a 1 は、第 4 の動きベクトル候補セットに含まれる候補の 1 つである L 0 動きベクトルまたは L 1 動きベクトルから、第 4 の動きベクトルを予測してもよい。

[0535] プロセッサ a 1 は、第 3 の動きベクトルおよび第 4 の動きベクトルを第 4 の動きベクトル候補セットに含まれる同一の候補から予測してもよい。

[0536] プロセッサ a 1 は、第 3 の動きベクトルおよび第 4 の動きベクトルを第 4 の動きベクトル候補セットに含まれる異なる候補から予測してもよい。

[0537] 第 3 の動きベクトルおよび第 4 の動きベクトルは、それぞれ異なる参照画像リストに対応していてもよい。

[0538] また、プロセッサ a 1 は、画像ブロックを、非矩形の区画である第 5 の区画および非矩形の区画である第 6 の区画に分割し、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照画像リストに対応する、第 5 の区画に対応する第 5 の動きベクトルおよび第 6 の区画に対応する第 6 の予測ベクトルを予測し、第 5 の動きベクトルおよび第 6 の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化してもよい。

[0539] また、非矩形の区画である第 5 の区画および非矩形の区画である第 6 の区

画は、三角形の区画でもよい。

[0540] また、第5の動きベクトルおよび第6の動きベクトルのうちの1つは、第1参照画像リストに対応し、第5の動きベクトルおよび第6の動きベクトルのうちの他の1つは、第2参照画像リストに対応してもよい。

[0541] また、プロセッサa1は、画像ブロックを、非矩形の区画である第7の区画および非矩形の区画である第8の区画に分割し、双予測候補のみを含む画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、第1の区画に対する単予測方向を選択し、第7の動きベクトル候補セットに含まれる第7の候補から第7の区画に対する、選択された単予測方向の単予測動きベクトルである第7の動きベクトルを予測し、第8の動きベクトル候補セットに含まれる第8の候補から第8の区画に対する、選択された単予測方向の単予測動きベクトルである第8の動きベクトルを予測し、第7の動きベクトルおよび第8の動きベクトルを用いて、画像ブロックを符号化してもよい。

[0542] また、第7の区画および第8の区画は、非矩形の区画であってもよい。

[0543] また、第7の区画および第8の区画は、三角形の区画であってもよい。

[0544] また、プロセッサa1は、動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出してもよい。

[0545] また、プロセッサa1は、第7の動きベクトルを、第7の候補に含まれるL0動きベクトルまたはL1動きベクトルから予測してもよい。

[0546] また、プロセッサa1は、第8の動きベクトルを第8の候補に含まれるL0動きベクトルまたはL1動きベクトルから予測してもよい。

[0547] また、第8の候補は、動きベクトル候補セットに含まれる第7の候補と異なってもよい。

[0548] または、プロセッサa1が、第7の区画に対する第7の動きベクトルおよび第8の区画に対する第8の動きベクトルを予測するとき、プロセッサa1は、動きベクトル候補を用いて、動きベクトル組み合わせリストを生成してもよく、前記動きベクトル組み合わせリストに含まれる組み合わせは、第1

の動きベクトルとして選択される動きベクトルと第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを示してもよい。

[0549] または、第7の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第8の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせにおける2つの動きベクトルは、動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されなくてもよい。

[0550] または、第7の動きベクトルおよび第8の動きベクトルは、それぞれ異なる参照画像リストに対応していてもよい。

[0551] または、プロセッサa1は、第7の動きベクトルの予測方向を示すフラグを、明示的に信号化してもよい。

[0552] または、プロセッサa1は、第8の動きベクトルの予測方向を示すフラグを、明示的に信号化してもよい。

[0553] ここで、プロセッサa1は、回路の具体例である。

[0554] 図67は、実施の形態における復号装置の動作例を示すフローチャートである。例えば図46に示された復号装置200は、図67に示された動作を行う。具体的には、プロセッサb1は、メモリb2を用いて、以下の動作を行う。

[0555] まず、復号装置200は、画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割する（ステップS13001）。

[0556] 次に、復号装置200は、複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成する（ステップS13002）。

[0557] 続いて、復号装置200は、動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、第1の区画に対する、単予測動きベクトルである第1の動きベクトルを予測する（ステップS13003）。

[0558] そして、復号装置200は、動きベクトル候補セットの中の、第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する（ステップS13004）。

- [0559] 次に、プロセッサb 1は、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルを用いて、画像ブロックを復号する（ステップS 1 3 0 0 5）。
- [0560] また、第1の区画および第2の区画は、非矩形の区画であってもよい。
- [0561] また、第1の区画および第2の区画は、三角形の区画であってもよい。
- [0562] また、プロセッサb 1は、動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出してもよい。
- [0563] また、プロセッサb 1は、第1の動きベクトルを、第1の候補の中の、2つの動きベクトルのうちの一方から予測してもよい。
- [0564] また、プロセッサb 1は、第2の動きベクトルを、第2の候補の中の、2つの動きベクトルのうちの一方から予測してもよい。
- [0565] また、プロセッサb 1は、第1の区画に対する第1の動きベクトル、および、第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測する場合、動きベクトル候補セットを用いて、第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成してもよい。
- [0566] また、第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせにおける2つの動きベクトルは、動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されなくてもよい。
- [0567] また、第1の動きベクトルおよび第2の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応してもよい。
- [0568] また、プロセッサb 1は、画像ブロックを第3の区画および第4の区画に分割し、単予測動きベクトルまたは双予測動きベクトル候補のいずれか一方を含む、画像ブロックに対する第3の動きベクトル候補セットを生成し、双予測動きベクトル候補のみを含む、画像ブロックに対する第4の動きベクトル候補セットを、第3の動きベクトル候補セットを用いて生成し、第3の区画に対する第3の動きベクトルおよび第4の区画に対する第2の動きベクトル

ルを、第4の動きベクトル候補から予測し、第3の動きベクトルおよび第4の動きベクトルを用いて、画像ブロックを復号してもよい。

[0569] また、第3の区画および第4の区画は、非矩形の区画であってもよい。

[0570] また、第3の区画および第4の区画は、三角形の区画であってもよい。

[0571] また、第3の動きベクトル候補セットは、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストと同一であってもよい。

[0572] また、第3の動きベクトル候補セットは、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストの最初のN個の候補でもよく、前記Nは、0より大きく、動きベクトル候補リストに含まれる候補の数よりも小さい整数であってもよい。

[0573] また、プロセッサb1が第4の動きベクトル候補セットが生成するとき、プロセッサb1は、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補の予測方向を判定してもよい。

[0574] また、プロセッサb1が、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補を双予測候補であると判定したときに、プロセッサb1は、前記候補は、第4の候補の中に直接挿入してもよい。

[0575] また、プロセッサb1が、第3の動きベクトル候補セットに含まれる候補を単予測候補であると判定したときに、プロセッサb1は、前記候補を用いて双予測候補を生成し、前記双予測候補を、第4の動きベクトル候補に挿入してもよい。

[0576] プロセッサb1が、単予測候補を用いて双予測候補を生成するとき、プロセッサb1は、単予測候補に含まれる動きベクトルを、双予測候補に含まれるL0動きベクトルおよびL1動きベクトルの両方に直接挿入してもよい。

[0577] プロセッサb1が、L0予測候補を用いて双予測候補を生成するとき、プロセッサb1は、双予測候補に含まれるL0動きベクトルを、L0予測候補から直接コピーし、L1参照インデックスを0に設定し、L0の参照画像およびL1の参照画像を決定してもよい。

- [0578] プロセッサb 1が、L 0参照画像およびL 1参照画像が、処理対象ピクチャから見て異なる時間方向に位置すると判定した場合、プロセッサb 1は、L 1動きベクトルを、L 0動きベクトルを反転したベクトルに設定する。
- [0579] プロセッサb 1が、L 0参照画像およびL 1参照画像が、処理対象ピクチャから見て同じ時間方向に位置すると判定した場合、プロセッサb 1は、L 1動きベクトルを、L 0動きベクトルに設定してもよい。
- [0580] プロセッサb 1が、L 1予測候補を用いて、双予測候補に含まれるL 1動きベクトルを生成する時、プロセッサb 1は、双予測候補に含まれるL 1動きベクトルを直接L 1予測候補からコピーし、L 0参照インデックスを0に設定し、参照ピクチャL 0および参照ピクチャL 1を決定してもよい。
- [0581] プロセッサb 1が、L 0参照画像およびL 1参照画像がそれぞれ、処理対象ピクチャからみて異なる時間方向に位置すると判定したとき、L 0動きベクトルは、L 1動きベクトルと等しくなるように設定されてもよい。
- [0582] プロセッサb 1は、第4の動きベクトル候補セットに含まれる候補の1つであるL 0動きベクトルまたはL 1動きベクトルから、第3の動きベクトルを予測してもよい。
- [0583] プロセッサb 1は、第4の動きベクトル候補セットに含まれる候補の1つであるL 0動きベクトルまたはL 1動きベクトルから、第4の動きベクトルを予測してもよい。
- [0584] プロセッサb 1は、第3の動きベクトルおよび第4の動きベクトルを第4の動きベクトル候補セットに含まれる同一の候補から予測してもよい。
- [0585] プロセッサb 1は、第3の動きベクトルおよび第4の動きベクトルを第4の動きベクトル候補セットに含まれる異なる候補から予測してもよい。
- [0586] 第3の動きベクトルおよび第4の動きベクトルは、それぞれ異なる参照画像リストに対応していてもよい。
- [0587] また、プロセッサb 1は、画像ブロックを、非矩形の区画である第5の区画および非矩形の区画である第6の区画に分割し、単予測動きベクトルであり、それぞれ異なる参照画像リストに対応する、第5の区画に対応する第5

の動きベクトルおよび第6の区画に対応する第6の予測ベクトルを予測し、第5の動きベクトルおよび第6の動きベクトルを用いて、画像ブロックを復号してもよい。

[0588] また、非矩形の区画である第5の区画および非矩形の区画である第6の区画は、三角形の区画でもよい。

[0589] また、第5の動きベクトルおよび第6の動きベクトルのうちの1つは、第1参照画像リストに対応し、第5の動きベクトルおよび第6の動きベクトルのうちの他の1つは、第2の参照画像リストに対応してもよい。

[0590] また、プロセッサb1は、画像ブロックを、非矩形の区画である第7の区画および非矩形の区画である第8の区画に分割し、双予測候補のみを含む画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、第1の区画に対する単予測方向を選択し、第7の動きベクトル候補セットに含まれる第7の候補から第7の区画に対する、選択された単予測方向の単予測動きベクトルである第7の動きベクトルを予測し、第8の動きベクトル候補セットに含まれる第8の候補から第8の区画に対する、選択された単予測方向の単予測動きベクトルである第8の動きベクトルを予測し、第7の動きベクトルおよび第8の動きベクトルを用いて、画像ブロックを復号してもよい。

[0591] また、第7の区画および第8の区画は、非矩形の区画であってもよい。

[0592] また、第7の区画および第8の区画は、三角形の区画であってもよい。

[0593] また、プロセッサb1は、動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードで予測される画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出してもよい。

[0594] また、プロセッサb1は、第7の動きベクトルを、第7の候補に含まれるL0動きベクトルまたはL1動きベクトルから予測してもよい。

[0595] また、プロセッサb1は、第8の動きベクトルを第8の候補に含まれるL0動きベクトルまたはL1動きベクトルから予測してもよい。

[0596] また、第8の候補は、動きベクトル候補セットに含まれる第7の候補と異なってもよい。

[0597] または、プロセッサb 1が、第7の区画に対する第7の動きベクトルおよび第8の区画に対する第8の動きベクトルを予測するとき、プロセッサb 1は、動きベクトル候補を用いて、動きベクトル組み合わせリストを生成してもよく、前記動きベクトル組み合わせリストに含まれる組み合わせは、第1の動きベクトルとして選択される動きベクトルと第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを示してもよい。

[0598] または、第7の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、第8の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせにおける2つの動きベクトルは、動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されなくてもよい。

[0599] または、第7の動きベクトルおよび第8の動きベクトルは、それぞれ異なる参照画像リストに対応していてもよい。

[0600] または、プロセッサb 1は、第7の動きベクトルの予測方向を示すフラグを、明示的に信号化してもよい。

[0601] または、プロセッサb 1は、第8の動きベクトルの予測方向を示すフラグを、明示的に信号化してもよい。

[0602] ここで、プロセッサb 1は、回路の具体例である。

[0603] なお、ここで開示された1以上の態様を本開示における他の態様の少なくとも一部と組み合わせる実施してもよい。また、ここで開示された1以上の態様のフローチャートに記載の一部の処理、装置の一部の構成、シンタックスの一部などを他の態様と組み合わせる実施してもよい。

[0604] [実施及び応用]

以上の各実施の形態において、機能的又は作用的なブロックの各々は、通常、MPU (micro processing unit) 及びメモリ等によって実現可能である。また、機能ブロックの各々による処理は、ROM等の記録媒体に記録されたソフトウェア（プログラム）を読み出して実行するプロセッサなどのプログラム実行部として実現されてもよい。当該ソフトウェアは、配布されてもよい。当該ソフトウェアは、半導体メモリなどの

様々な記録媒体に記録されてもよい。なお、各機能ブロックをハードウェア（専用回路）によって実現することも可能である。ハードウェア及びソフトウェアの様々な組み合わせが採用され得る。

[0605] 各実施の形態において説明した処理は、単一の装置（システム）を用いて集中処理することによって実現してもよく、又は、複数の装置を用いて分散処理することによって実現してもよい。また、上記プログラムを実行するプロセッサは、単数であってもよく、複数であってもよい。すなわち、集中処理を行ってもよく、又は分散処理を行ってもよい。

[0606] 本開示の態様は、以上の実施例に限定されることなく、種々の変更が可能であり、それらも本開示の態様の範囲内に包含される。

[0607] さらにここで、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法（画像符号化方法）又は動画像復号化方法（画像復号方法）の応用例、及び、その応用例を実施する種々のシステムを説明する。このようなシステムは、画像符号化方法を用いた画像符号化装置、画像復号方法を用いた画像復号装置、又は、両方を備える画像符号化復号装置を有することを特徴としてもよい。このようなシステムの他の構成について、場合に応じて適切に変更することができる。

[0608] [使用例]

図63は、コンテンツ配信サービスを実現する適切なコンテンツ供給システムex100の全体構成を示す図である。通信サービスの提供エリアを所望の大きさに分割し、各セル内にそれぞれ、図示された例における固定無線局である基地局ex106、ex107、ex108、ex109、ex110が設置されている。

[0609] このコンテンツ供給システムex100では、インターネットex101に、インターネットサービスプロバイダex102又は通信網ex104、及び基地局ex106～ex110を介して、コンピュータex111、ゲーム機ex112、カメラex113、家電ex114、及びスマートフォンex115などの各機器が接続される。当該コンテンツ供給システムex

100は、上記のいずれかの装置を組合せて接続するようにしてもよい。種々の実施において、基地局ex106～ex110を介さずに、各機器が電話網又は近距離無線等を介して直接的又は間接的に相互に接続されていてもよい。さらに、ストリーミングサーバex103は、インターネットex101等を介して、コンピュータex111、ゲーム機ex112、カメラex113、家電ex114、及びスマートフォンex115などの各機器と接続されてもよい。また、ストリーミングサーバex103は、衛星ex116を介して、飛行機ex117内のホットスポット内の端末等と接続されてもよい。

[0610] なお、基地局ex106～ex110の代わりに、無線アクセスポイント又はホットスポット等が用いられてもよい。また、ストリーミングサーバex103は、インターネットex101又はインターネットサービスプロバイダex102を介さずに直接通信網ex104と接続されてもよいし、衛星ex116を介さず直接飛行機ex117と接続されてもよい。

[0611] カメラex113はデジタルカメラ等の静止画撮影、及び動画撮影が可能な機器である。また、スマートフォンex115は、2G、3G、3.9G、4G、そして今後は5Gと呼ばれる移動通信システムの方式に対応したスマートフォン機、携帯電話機、又はPHS（Personal Handy-phone System）等である。

[0612] 家電ex114は、冷蔵庫、又は家庭用燃料電池コージェネレーションシステムに含まれる機器等である。

[0613] コンテンツ供給システムex100では、撮影機能を有する端末が基地局ex106等を通じてストリーミングサーバex103に接続されることで、ライブ配信等が可能になる。ライブ配信では、端末（コンピュータex111、ゲーム機ex112、カメラex113、家電ex114、スマートフォンex115、及び飛行機ex117内の端末等）は、ユーザが当該端末を用いて撮影した静止画又は動画コンテンツに対して上記各実施の形態で説明した符号化処理を行ってもよく、符号化により得られた映像データと、

映像に対応する音を符号化した音データと多重化してもよく、得られたデータをストリーミングサーバ 103 に送信してもよい。即ち、各端末は、本開示の一態様に係る画像符号化装置として機能する。

[0614] 一方、ストリーミングサーバ 103 は要求のあったクライアントに対して送信されたコンテンツデータをストリーム配信する。クライアントは、上記符号化処理されたデータを復号化することが可能な、コンピュータ 111、ゲーム機 112、カメラ 113、家電 114、スマートフォン 115、又は飛行機 117 内の端末等である。配信されたデータを受信した各機器は、受信したデータを復号化処理して再生してもよい。即ち、各機器は、本開示の一態様に係る画像復号装置として機能してもよい。

[0615] [分散処理]

また、ストリーミングサーバ 103 は複数のサーバ又は複数のコンピュータであって、データを分散して処理したり記録したり配信するものであってもよい。例えば、ストリーミングサーバ 103 は、CDN (Content Delivery Network) により実現され、世界中に分散された多数のエッジサーバとエッジサーバ間をつなぐネットワークによりコンテンツ配信が実現されていてもよい。CDN では、クライアントに応じて物理的に近いエッジサーバが動的に割り当てられ得る。そして、当該エッジサーバにコンテンツがキャッシュ及び配信されることで遅延を減らすことができる。また、いくつかのタイプのエラーが発生した場合又はトラフィックの増加などにより通信状態が変わる場合に複数のエッジサーバで処理を分散したり、他のエッジサーバに配信主体を切り替えたり、障害が生じたネットワークの部分を迂回して配信を続けることができるので、高速かつ安定した配信が実現できる。

[0616] また、配信自体の分散処理にとどまらず、撮影したデータの符号化処理を各端末で行ってもよいし、サーバ側で行ってもよいし、互いに分担して行ってもよい。一例として、一般に符号化処理では、処理ループが 2 度行われる

。1度目のループでフレーム又はシーン単位での画像の複雑さ、又は、符号量が検出される。また、2度目のループでは画質を維持して符号化効率を向上させる処理が行われる。例えば、端末が1度目の符号化処理を行い、コンテンツを受け取ったサーバ側が2度目の符号化処理を行うことで、各端末での処理負荷を減らしつつもコンテンツの質と効率を向上させることができる。この場合、ほぼリアルタイムで受信して復号する要求があれば、端末が行った一度目の符号化済みデータを他の端末で受信して再生することもできるので、より柔軟なリアルタイム配信も可能になる。

[0617] 他の例として、カメラex113等は、画像から特徴量（特徴又は特性の量）を抽出し、特徴量に関するデータをメタデータとして圧縮してサーバに送信する。サーバは、例えば特徴量からオブジェクトの重要性を判断して量子化精度を切り替えるなど、画像の意味（又は内容の重要性）に応じた圧縮を行う。特徴量データはサーバでの再度の圧縮時の動きベクトル予測の精度及び効率向上に特に有効である。また、端末でVLC（可変長符号化）などの簡易的な符号化を行い、サーバでCABC（コンテキスト適応型二値算術符号化方式）など処理負荷の大きな符号化を行ってもよい。

[0618] さらに他の例として、スタジアム、ショッピングモール、又は工場などにおいては、複数の端末によりほぼ同一のシーンが撮影された複数の映像データが存在する場合がある。この場合には、撮影を行った複数の端末と、必要に応じて撮影をしていない他の端末及びサーバを用いて、例えばGOP（Group of Picture）単位、ピクチャ単位、又はピクチャを分割したタイル単位などで符号化処理をそれぞれ割り当てて分散処理を行う。これにより、遅延を減らし、よりリアルタイム性を実現できる。

[0619] 複数の映像データはほぼ同一シーンであるため、各端末で撮影された映像データを互いに参照し合えるように、サーバで管理及び／又は指示をしてもよい。また、各端末からの符号化済みデータを、サーバが受信し複数のデータ間で参照関係を変更、又はピクチャ自体を補正或いは差し替えて符号化しなおしてもよい。これにより、一つ一つのデータの質と効率を高めたストリ

ームを生成できる。

[0620] さらに、サーバは、映像データの符号化方式を変更するトランスコードを行ったうえで映像データを配信してもよい。例えば、サーバは、MPEG系の符号化方式をVP系（例えばVP9）に変換してもよいし、H. 264をH. 265に変換等してもよい。

[0621] このように、符号化処理は、端末、又は1以上のサーバにより行うことが可能である。よって、以下では、処理を行う主体として「サーバ」又は「端末」等の記載を用いるが、サーバで行われる処理の一部又は全てが端末で行われてもよいし、端末で行われる処理の一部又は全てがサーバで行われてもよい。また、これらに関しては、復号処理についても同様である。

[0622] [3D、マルチアングル]

互いにほぼ同期した複数のカメラex113及び／又はスマートフォンex115などの端末により撮影された異なるシーン、又は、同一シーンを異なるアングルから撮影した画像或いは映像を統合して利用することが増えてきている。各端末で撮影した映像は、別途取得した端末間の相対的な位置関係、又は、映像に含まれる特徴点が一致する領域などに基づいて統合され得る。

[0623] サーバは、2次元の動画像を符号化するだけでなく、動画像のシーン解析などに基づいて自動的に、又は、ユーザが指定した時刻において、静止画を符号化し、受信端末に送信してもよい。サーバは、さらに、撮影端末間の相対的な位置関係を取得できる場合には、2次元の動画像だけでなく、同一シーンが異なるアングルから撮影された映像に基づき、当該シーンの3次元形状を生成できる。サーバは、ポイントクラウドなどにより生成した3次元のデータを別途符号化してもよいし、3次元データを用いて人物又はオブジェクトを認識或いは追跡した結果に基づいて、受信端末に送信する映像を、複数の端末で撮影した映像から、選択、又は、再構成して生成してもよい。

[0624] このようにして、ユーザは、各撮影端末に対応する各映像を任意に選択してシーンを楽しむこともできるし、複数画像又は映像を用いて再構成された

3次元データから選択視点の映像を切り出したコンテンツを楽しむこともできる。さらに、映像と共に、音も複数の相異なるアングルから収録され、サーバは、特定のアングル又は空間からの音を対応する映像と多重化して、多重化された映像と音とを送信してもよい。

[0625] また、近年ではVirtual Reality (VR) 及びAugmented Reality (AR) など、現実世界と仮想世界とを対応付けたコンテンツも普及してきている。VRの画像の場合、サーバは、右目用及び左目用の視点画像をそれぞれ作成し、Multi-View Coding (MVC) などにより各視点映像間で参照を許容する符号化を行ってもよいし、互いに参照せずに別ストリームとして符号化してもよい。別ストリームの復号時には、ユーザの視点に応じて仮想的な3次元空間が再現されるように互いに同期させて再生するとよい。

[0626] ARの画像の場合には、サーバは、現実空間のカメラ情報に、仮想空間上の仮想物体情報を、3次元的位置又はユーザの視点の動きに基づいて重畳してもよい。復号装置は、仮想物体情報及び3次元データを取得又は保持し、ユーザの視点の動きに応じて2次元画像を生成し、スムーズにつなげることで重畳データを作成してもよい。または、復号装置は仮想物体情報の依頼に加えてユーザの視点の動きをサーバに送信してもよい。サーバは、サーバに保持される3次元データから受信した視点の動きに合わせて重畳データを作成し、重畳データを符号化して復号装置に配信してもよい。なお、重畳データは、典型的には、RGB以外に透過度を示す α 値を有し、サーバは、3次元データから作成されたオブジェクト以外の部分の α 値が0などに設定し、当該部分が透過する状態で、符号化してもよい。もしくは、サーバは、クロマキーのように所定の値のRGB値を背景に設定し、オブジェクト以外の部分は背景色にしたデータを生成してもよい。所定の値のRGB値は、予め定められていてもよい。

[0627] 同様に配信されたデータの復号処理はクライアント（例えば、端末）で行っても、サーバ側で行ってもよいし、互いに分担して行ってもよい。一例と

して、ある端末が、一旦サーバに受信リクエストを送り、そのリクエストに応じたコンテンツを他の端末で受信し復号処理を行い、ディスプレイを有する装置に復号済みの信号が送信されてもよい。通信可能な端末自体の性能によらず処理を分散して適切なコンテンツを選択することで画質のよいデータを再生することができる。また、他の例として大きなサイズの画像データをTV等で受信しつつ、鑑賞者の個人端末にピクチャが分割されたタイルなど一部の領域が復号されて表示されてもよい。これにより、全体像を共有化しつつ、自身の担当分野又はより詳細に確認したい領域を手元で確認することができる。

[0628] 屋内外の近距離、中距離、又は長距離の無線通信が複数使用可能な状況下で、MPEG-DASHなどの配信システム規格を利用して、シームレスにコンテンツを受信することが可能かもしれない。ユーザは、ユーザの端末、屋内外に配置されたディスプレイなどの復号装置又は表示装置を自由に選択しながらリアルタイムで切り替えてもよい。また、自身の位置情報などを用いて、復号する端末及び表示する端末を切り替えながら復号を行うことができる。これにより、ユーザが目的地へ移動している間に、表示可能なデバイスが埋め込まれた隣の建物の壁面又は地面の一部に情報をマップ及び表示することが可能になる。また、符号化データが受信端末から短時間でアクセスできるサーバにキャッシュされている、又は、コンテンツ・デリバリー・サービスにおけるエッジサーバにコピーされている、などの、ネットワーク上での符号化データへのアクセス容易性に基づいて、受信データのビットレートを切り替えることも可能である。

[0629] [スケーラブル符号化]

コンテンツの切り替えに関して、図64に示す、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法を応用して圧縮符号化されたスケーラブルなストリームを用いて説明する。サーバは、個別のストリームとして内容は同じで質の異なるストリームを複数有していても構わないが、図示するようにレイヤに分けて符号化を行うことで実現される時間的／空間的スケーラブルなストリー

ムの特徴を活かして、コンテンツを切り替える構成であってもよい。つまり、復号側が性能という内的要因と通信帯域の状態などの外的要因とに応じてどのレイヤを復号するかを決定することで、復号側は、低解像度のコンテンツと高解像度のコンテンツとを自由に切り替えて復号できる。例えばユーザが移動中にスマートフォンで視聴していた映像の続きを、例えば帰宅後にインターネットTV等の機器で視聴したい場合には、当該機器は、同じストリームを異なるレイヤまで復号すればよいので、サーバ側の負担を軽減できる。

[0630] さらに、上記のように、レイヤ毎にピクチャが符号化されており、ベースレイヤの上位のエンハンスメントレイヤでスケーラビリティを実現する構成以外に、エンハンスメントレイヤが画像の統計情報などに基づくメタ情報を含んでいてもよい。復号側が、メタ情報に基づきベースレイヤのピクチャを超解像することで高画質化したコンテンツを生成してもよい。超解像は、解像度を維持及び／又は拡大しつつ、SN比を向上してもよい。メタ情報は、超解像処理に用いるような線形或いは非線形のフィルタ係数を特定するための情報、又は、超解像処理に用いるフィルタ処理、機械学習或いは最小2乗演算におけるパラメータ値を特定する情報などを含む。

[0631] または、画像内のオブジェクトなどの意味合いに応じてピクチャがタイル等に分割される構成が提供されてもよい。復号側が、復号するタイルを選択することで一部の領域だけを復号する。さらに、オブジェクトの属性（人物、車、ボールなど）と映像内の位置（同一画像における座標位置など）とをメタ情報として格納することで、復号側は、メタ情報に基づいて所望のオブジェクトの位置を特定し、そのオブジェクトを含むタイルを決定できる。例えば、図65に示すように、メタ情報は、HEVCにおけるSEI (supplemental enhancement information) メッセージなど、画素データとは異なるデータ格納構造を用いて格納されてもよい。このメタ情報は、例えば、メインオブジェクトの位置、サイズ、又は色彩などを示す。

[0632] ストリーム、シーケンス又はランダムアクセス単位など、複数のピクチャから構成される単位でメタ情報が格納されてもよい。復号側は、特定人物が映像内に出現する時刻などを取得でき、ピクチャ単位の情報と時間情報を合わせることで、オブジェクトが存在するピクチャを特定でき、ピクチャ内でのオブジェクトの位置を決定できる。

[0633] [Webページの最適化]

図66は、コンピュータex111等におけるwebページの表示画面例を示す図である。図67は、スマートフォンex115等におけるwebページの表示画面例を示す図である。図66及び図67に示すようにwebページが、画像コンテンツへのリンクであるリンク画像を複数含む場合があり、閲覧するデバイスによってその見え方は異なってもよい。画面上に複数のリンク画像が見える場合には、ユーザが明示的にリンク画像を選択するまで、又は画面の中央付近にリンク画像が近付く或いはリンク画像の全体が画面内に入るまで、表示装置（復号装置）は、リンク画像として各コンテンツが有する静止画又は1ピクチャを表示してもよいし、複数の静止画又は1ピクチャ等でgifアニメのような映像を表示してもよいし、ベースレイヤのみを受信し、映像を復号及び表示してもよい。

[0634] ユーザによりリンク画像が選択された場合、表示装置は、例えばベースレイヤを最優先にしつつ復号を行う。なお、webページを構成するHTMLにスケーラブルなコンテンツであることを示す情報があれば、表示装置は、エンハンスメントレイヤまで復号してもよい。さらに、リアルタイム性を担保するために、選択される前又は通信帯域が非常に厳しい場合には、表示装置は、前方参照のピクチャ（Iピクチャ、Pピクチャ、前方参照のみのBピクチャ）のみを復号及び表示することで、先頭ピクチャの復号時刻と表示時刻との間の遅延（コンテンツの復号開始から表示開始までの遅延）を低減できる。またさらに、表示装置は、ピクチャの参照関係を敢えて無視して、全てのBピクチャ及びPピクチャを前方参照にして粗く復号し、時間が経ち受信したピクチャが増えるにつれて正常の復号を行ってもよい。

[0635] [自動走行]

また、車の自動走行又は走行支援のため2次元又は3次元の地図情報などのような静止画又は映像データを送受信する場合、受信端末は、1以上のレイヤに属する画像データに加えて、メタ情報として天候又は工事の情報なども受信し、これらに対応付けて復号してもよい。なお、メタ情報は、レイヤに属してもよいし、単に画像データと多重化されてもよい。

[0636] この場合、受信端末を含む車、ドローン又は飛行機などが移動するため、受信端末は、当該受信端末の位置情報を送信することで、基地局 $e \times 106$ ～ $e \times 110$ を切り替えながらシームレスな受信及び復号の実行を実現できる。また、受信端末は、ユーザの選択、ユーザの状況及び／又は通信帯域の状態に応じて、メタ情報をどの程度受信するか、又は地図情報をどの程度更新していくかを動的に切り替えることが可能になる。

[0637] コンテンツ供給システム $e \times 100$ では、ユーザが送信した符号化された情報をリアルタイムでクライアントが受信して復号し、再生することができる。

[0638] [個人コンテンツの配信]

また、コンテンツ供給システム $e \times 100$ では、映像配信業者による高画質で長時間のコンテンツのみならず、個人による低画質で短時間のコンテンツのユニキャスト、又はマルチキャスト配信が可能である。このような個人のコンテンツは今後も増加していくと考えられる。個人コンテンツをより優れたコンテンツにするために、サーバは、編集処理を行ってから符号化処理を行ってもよい。これは、例えば、以下のような構成を用いて実現できる。

[0639] 撮影時にリアルタイム又は蓄積して撮影後に、サーバは、原画データ又は符号化済みデータから撮影エラー、シーン探索、意味の解析、及びオブジェクト検出などの認識処理を行う。そして、サーバは、認識結果に基づいて手動又は自動で、ピントずれ又は手ブレなどを補正したり、明度が他のピクチャに比べて低い又は焦点が合っていないシーンなどの重要性の低いシーンを削除したり、オブジェクトのエッジを強調したり、色合いを変化させるなど

の編集を行う。サーバは、編集結果に基づいて編集後のデータを符号化する。また撮影時刻が長すぎると視聴率が下がることも知られており、サーバは、撮影時間に応じて特定の時間範囲内のコンテンツになるように上記のように重要性が低いシーンのみならず動きが少ないシーンなどを、画像処理結果に基づき自動でクリップしてもよい。または、サーバは、シーンの意味解析の結果に基づいてダイジェストを生成して符号化してもよい。

[0640] 個人コンテンツには、そのままでは著作権、著作者人格権、又は肖像権等の侵害となるものが写り込んでいるケースもあり、共有する範囲が意図した範囲を超えてしまうなど個人にとって不都合な場合もある。よって、例えば、サーバは、画面の周辺部の人の顔、又は家の中などを敢えて焦点が合わない画像に変更して符号化してもよい。さらに、サーバは、符号化対象画像内に、予め登録した人物とは異なる人物の顔が映っているかどうかを認識し、映っている場合には、顔の部分にモザイクをかけるなどの処理を行ってもよい。または、符号化の前処理又は後処理として、著作権などの観点からユーザが画像を加工したい人物又は背景領域を指定してもよい。サーバは、指定された領域を別の映像に置き換える、又は焦点をぼかすなどの処理を行ってもよい。人物であれば、動画像において人物をトラッキングして、人物の顔の部分の映像を置き換えることができる。

[0641] データ量の小さい個人コンテンツの視聴はリアルタイム性の要求が強いため、帯域幅にもよるが、復号装置は、まずベースレイヤを最優先で受信して復号及び再生を行ってもよい。復号装置は、この間にエンハンスメントレイヤを受信し、再生がループされる場合など2回以上再生される場合に、エンハンスメントレイヤも含めて高画質の映像を再生してもよい。このようにスケラブルな符号化が行われているストリームであれば、未選択時又は見始めた段階では粗い動画だが、徐々にストリームがスマートになり画像がよくなるような体験を提供することができる。スケラブル符号化以外にも、1回目に再生される粗いストリームと、1回目の動画を参照して符号化される2回目のストリームとが1つのストリームとして構成されていても同様の体

験を提供できる。

[0642] [その他の実施応用例]

また、これらの符号化又は復号処理は、一般的に各端末が有するLSIex500において処理される。LSI (large scale integration circuitry) ex500 (図63参照) は、ワンチップであっても複数チップからなる構成であってもよい。なお、動画像符号化又は復号用のソフトウェアをコンピュータex111等で読み取り可能な何らかの記録メディア (CD-ROM、フレキシブルディスク、又はハードディスクなど) に組み込み、そのソフトウェアを用いて符号化又は復号処理を行ってもよい。さらに、スマートフォンex115がカメラ付きである場合には、そのカメラで取得した動画データを送信してもよい。このときの動画データはスマートフォンex115が有するLSIex500で符号化処理されたデータであってもよい。

[0643] なお、LSIex500は、アプリケーションソフトをダウンロードしてアクティベートする構成であってもよい。この場合、端末は、まず、当該端末がコンテンツの符号化方式に対応しているか、又は、特定サービスの実行能力を有するかを判定する。端末がコンテンツの符号化方式に対応していない場合、又は、特定サービスの実行能力を有さない場合、端末は、コーデック又はアプリケーションソフトをダウンロードし、その後、コンテンツ取得及び再生してもよい。

[0644] また、インターネットex101を介したコンテンツ供給システムex100に限らず、デジタル放送用システムにも上記各実施の形態の少なくとも動画像符号化装置 (画像符号化装置) 又は動画像復号化装置 (画像復号装置) のいずれかを組み込むことができる。衛星などを利用して放送用の電波に映像と音が多重化された多重化データを載せて送受信するため、コンテンツ供給システムex100のユニキャストがし易い構成に対してマルチキャスト向きであるという違いがあるが符号化処理及び復号処理に関しては同様の応用が可能である。

[0645] [ハードウェア構成]

図68は、図63に示されたスマートフォンe x 1 1 5のさらに詳細を示す図である。また、図69は、スマートフォンe x 1 1 5の構成例を示す図である。スマートフォンe x 1 1 5は、基地局e x 1 1 0との間で電波を送受信するためのアンテナe x 4 5 0と、映像及び静止画を撮ることが可能なカメラ部e x 4 6 5と、カメラ部e x 4 6 5で撮像した映像、及びアンテナe x 4 5 0で受信した映像等が復号されたデータを表示する表示部e x 4 5 8とを備える。スマートフォンe x 1 1 5は、さらに、タッチパネル等である操作部e x 4 6 6と、音声又は音響を出力するためのスピーカ等である音声出力部e x 4 5 7と、音声を入力するためのマイク等である音声入力部e x 4 5 6と、撮影した映像或いは静止画、録音した音声、受信した映像或いは静止画、メール等の符号化されたデータ、又は、復号化されたデータを保存可能なメモリ部e x 4 6 7と、ユーザを特定し、ネットワークをはじめ各種データへのアクセスの認証をするためのS I M e x 4 6 8とのインタフェース部であるスロット部e x 4 6 4とを備える。なお、メモリ部e x 4 6 7の代わりに外付けメモリが用いられてもよい。

[0646] 表示部e x 4 5 8及び操作部e x 4 6 6等を統括的に制御し得る主制御部e x 4 6 0と、電源回路部e x 4 6 1、操作入力制御部e x 4 6 2、映像信号処理部e x 4 5 5、カメラインタフェース部e x 4 6 3、ディスプレイ制御部e x 4 5 9、変調／復調部e x 4 5 2、多重／分離部e x 4 5 3、音声信号処理部e x 4 5 4、スロット部e x 4 6 4、及びメモリ部e x 4 6 7とが同期バスe x 4 7 0を介して接続されている。

[0647] 電源回路部e x 4 6 1は、ユーザの操作により電源キーがオン状態にされると、スマートフォンe x 1 1 5を動作可能な状態に起動し、バッテリーパックから各部に対して電力を供給する。

[0648] スマートフォンe x 1 1 5は、C P U、R O M及びR A M等を有する主制御部e x 4 6 0の制御に基づいて、通話及データ通信等の処理を行う。通話時は、音声入力部e x 4 5 6で収音した音声信号を音声信号処理部e x 4 5

4でデジタル音声信号に変換し、変調／復調部e x 4 5 2でスペクトラム拡散処理を施し、送信／受信部e x 4 5 1でデジタルアナログ変換処理及び周波数変換処理を施し、その結果の信号を、アンテナe x 4 5 0を介して送信する。また受信データを増幅して周波数変換処理及びアナログデジタル変換処理を施し、変調／復調部e x 4 5 2でスペクトラム逆拡散処理し、音声信号処理部e x 4 5 4でアナログ音声信号に変換した後、これを音声出力部e x 4 5 7から出力する。データ通信モード時は、本体部の操作部e x 4 6 6等の操作に基づいてテキスト、静止画、又は映像データが操作入力制御部e x 4 6 2を介して主制御部e x 4 6 0の制御下で送出され得る。同様の送受信処理が行われる。データ通信モード時に映像、静止画、又は映像と音声を送信する場合、映像信号処理部e x 4 5 5は、メモリ部e x 4 6 7に保存されている映像信号又はカメラ部e x 4 6 5から入力された映像信号を上記各実施の形態で示した動画像符号化方法によって圧縮符号化し、符号化された映像データを多重／分離部e x 4 5 3に送出する。音声信号処理部e x 4 5 4は、映像又は静止画をカメラ部e x 4 6 5で撮像中に音声入力部e x 4 5 6で収音した音声信号を符号化し、符号化された音声データを多重／分離部e x 4 5 3に送出する。多重／分離部e x 4 5 3は、符号化済み映像データと符号化済み音声データを所定の方式で多重化し、変調／復調部（変調／復調回路部）e x 4 5 2、及び送信／受信部e x 4 5 1で変調処理及び変換処理を施してアンテナe x 4 5 0を介して送信する。所定の方式は、予め定められていてもよい。

[0649] 電子メール又はチャットに添付された映像、又はウェブページにリンクされた映像を受信した場合等において、アンテナe x 4 5 0を介して受信された多重化データを復号するために、多重／分離部e x 4 5 3は、多重化データを分離することにより、多重化データを映像データのビットストリームと音声データのビットストリームとに分け、同期バスe x 4 7 0を介して符号化された映像データを映像信号処理部e x 4 5 5に供給するとともに、符号化された音声データを音声信号処理部e x 4 5 4に供給する。映像信号処理

部 e x 4 5 5 は、上記各実施の形態で示した動画像符号化方法に対応した動画像復号化方法によって映像信号を復号し、ディスプレイ制御部 e x 4 5 9 を介して表示部 e x 4 5 8 から、リンクされた動画像ファイルに含まれる映像又は静止画が表示される。音声信号処理部 e x 4 5 4 は、音声信号を復号し、音声出力部 e x 4 5 7 から音声が出力される。リアルタイムストリーミングがますます普及しだしているため、ユーザの状況によっては音声の再生が社会的にふさわしくないこともあり得る。そのため、初期値としては、音声信号は再生せず映像データのみを再生する構成の方が望ましく、ユーザが映像データをクリックするなど操作を行った場合にのみ音声を同期して再生してもよい。

[0650] またここではスマートフォン e x 1 1 5 を例に説明したが、端末としては符号化器及び復号化器を両方持つ送受信型端末の他に、符号化器のみを有する送信端末、及び、復号化器のみを有する受信端末という他の実装形式が考えられる。デジタル放送用システムにおいて、映像データに音声データが多重化された多重化データを受信又は送信するとして説明した。ただし、多重化データには、音声データ以外に映像に関連する文字データなどが多重化されてもよい。また、多重化データではなく映像データ自体が受信又は送信されてもよい。

[0651] なお、CPUを含む主制御部 e x 4 6 0 が符号化又は復号処理を制御するとして説明したが、種々の端末はGPUを備えることも多い。よって、CPUとGPUで共通化されたメモリ、又は共通に使用できるようにアドレスが管理されているメモリにより、GPUの性能を活かして広い領域を一括して処理する構成でもよい。これにより符号化時間を短縮でき、リアルタイム性を確保し、低遅延を実現できる。特に動き探索、デブロックフィルタ、SAO (Sample Adaptive Offset)、及び変換・量子化の処理を、CPUではなく、GPUでピクチャなどの単位で一括して行うと効率的である。

産業上の利用可能性

[0652] 本開示は、例えば、テレビジョン受像機、デジタルビデオレコーダー、カーナビゲーション、携帯電話、デジタルカメラ、デジタルビデオカメラ、テレビ会議システム、又は、電子ミラー等に利用可能である。

符号の説明

[0653] 1 0 0 符号化装置
 1 0 2 分割部
 1 0 4 減算部
 1 0 6 変換部
 1 0 8 量子化部
 1 1 0 エントロピー符号化部
 1 1 2、2 0 4 逆量子化部
 1 1 4、2 0 6 逆変換部
 1 1 6、2 0 8 加算部
 1 1 8、2 1 0 ブロックメモリ
 1 2 0、2 1 2 ループフィルタ部
 1 2 2、2 1 4 フレームメモリ
 1 2 4、2 1 6 イントラ予測部
 1 2 6、2 1 8 インター予測部
 1 2 8、2 2 0 予測制御部
 2 0 0 復号装置
 2 0 2 エントロピー復号部
 1 2 0 1 境界判定部
 1 2 0 2、1 2 0 4、1 2 0 6 スイッチ
 1 2 0 3 フィルタ判定部
 1 2 0 5 フィルタ処理部
 1 2 0 7 フィルタ特性決定部
 1 2 0 8 処理判定部
 a 1、b 1 プロセッサ

a 2、 b 2 メモリ

請求の範囲

- [請求項1] 回路と、
 前記回路に接続されたメモリと、を備え、
 前記回路は、動作において、
 画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、
 複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、
 前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し、
 、
 前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、
 前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化する、
 符号化装置。
- [請求項2] 前記第1の区画および前記第2の区画は、非矩形の区画である、
 請求項1に記載の符号化装置。
- [請求項3] 前記第1の区画および前記第2の区画は、三角形の区画である、
 請求項1または2に記載の符号化装置。
- [請求項4] 前記回路は、
 前記動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される前記画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出する、
 請求項1～3のいずれか1項に記載の符号化装置。
- [請求項5] 前記回路は、
 前記第1の動きベクトルを、前記第1の候補の中の、2つの動きベクトルのうち的一方から予測する、

請求項 1 ～ 4 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項6]

前記回路は、

前記第 2 の動きベクトルを、前記第 2 の候補の中の、2 つの動きベクトルのうち的一方から予測する、

請求項 1 ～ 5 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項7]

前記回路は、

前記第 1 の区画に対する前記第 1 の動きベクトル、および、前記第 2 の区画に対する前記第 2 の動きベクトルを予測する場合、前記動きベクトル候補セットを用いて、前記第 1 の動きベクトルとして選択される動きベクトルと、前記第 2 の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成する、

請求項 1 ～ 6 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項8]

前記組み合わせにおける 2 つの動きベクトルは、

前記動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されない

、

請求項 7 に記載の符号化装置。

[請求項9]

前記第 1 の動きベクトルおよび前記第 2 の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応する、

請求項 1 ～ 8 のいずれか 1 項に記載の符号化装置。

[請求項10]

回路と、

前記回路に接続されたメモリと、を備え、

前記回路は、動作において、

画像ブロックを第 1 の区画および第 2 の区画に分割し、

複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、

前記動きベクトル候補セットの中の第 1 の候補から、単予測動きベクトルである、前記第 1 の区画に対する第 1 の動きベクトルを予測し

、

前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、

前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを復号する、

復号装置。

[請求項11] 前記第1の区画および前記第2の区画は、非矩形の区画である、請求項10に記載の復号装置。

[請求項12] 前記第1の区画および前記第2の区画は、三角形の区画である、請求項10または11に記載の復号装置。

[請求項13] 前記回路は、
前記動きベクトル候補セットを、マージモード、スキップモードまたはインターモードである予測モードで予測される前記画像ブロックに対する動きベクトル候補リストから導出する、
請求項10～12のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項14] 前記回路は、
前記第1の動きベクトルを、前記第1の候補の中の、2つの動きベクトルのうち的一方から予測する、
請求項10～13のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項15] 前記回路は、
前記第2の動きベクトルを、前記第2の候補の中の、2つの動きベクトルのうち的一方から予測する、
請求項10～14のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項16] 前記回路は、
前記第1の区画に対する前記第1の動きベクトル、および、前記第2の区画に対する前記第2の動きベクトルを予測する場合、前記動きベクトル候補セットを用いて、前記第1の動きベクトルとして選択さ

れる動きベクトルと、前記第2の動きベクトルとして選択される動きベクトルとの組み合わせを含む動きベクトル組み合わせリストを生成する、

請求項10～15のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項17]

前記組み合わせにおける2つの動きベクトルは、

前記動きベクトル候補セットにおける同一の候補から選択されない

、

請求項16に記載の復号装置。

[請求項18]

前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルは、それぞれ、異なる参照画像リストに対応する、

請求項10～17のいずれか1項に記載の復号装置。

[請求項19]

画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、

複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、

前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し

、

前記動きベクトル候補セットの中の、前記第1の候補と異なる第2の候補から、単予測動きベクトルである、前記第2の区画に対する第2の動きベクトルを予測し、

前記第1の動きベクトルおよび前記第2の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを符号化する、

符号化方法。

[請求項20]

画像ブロックを第1の区画および第2の区画に分割し、

複数の双予測動きベクトル候補のみを含む、前記画像ブロックに対する動きベクトル候補セットを生成し、

前記動きベクトル候補セットの中の第1の候補から、単予測動きベクトルである、前記第1の区画に対する第1の動きベクトルを予測し

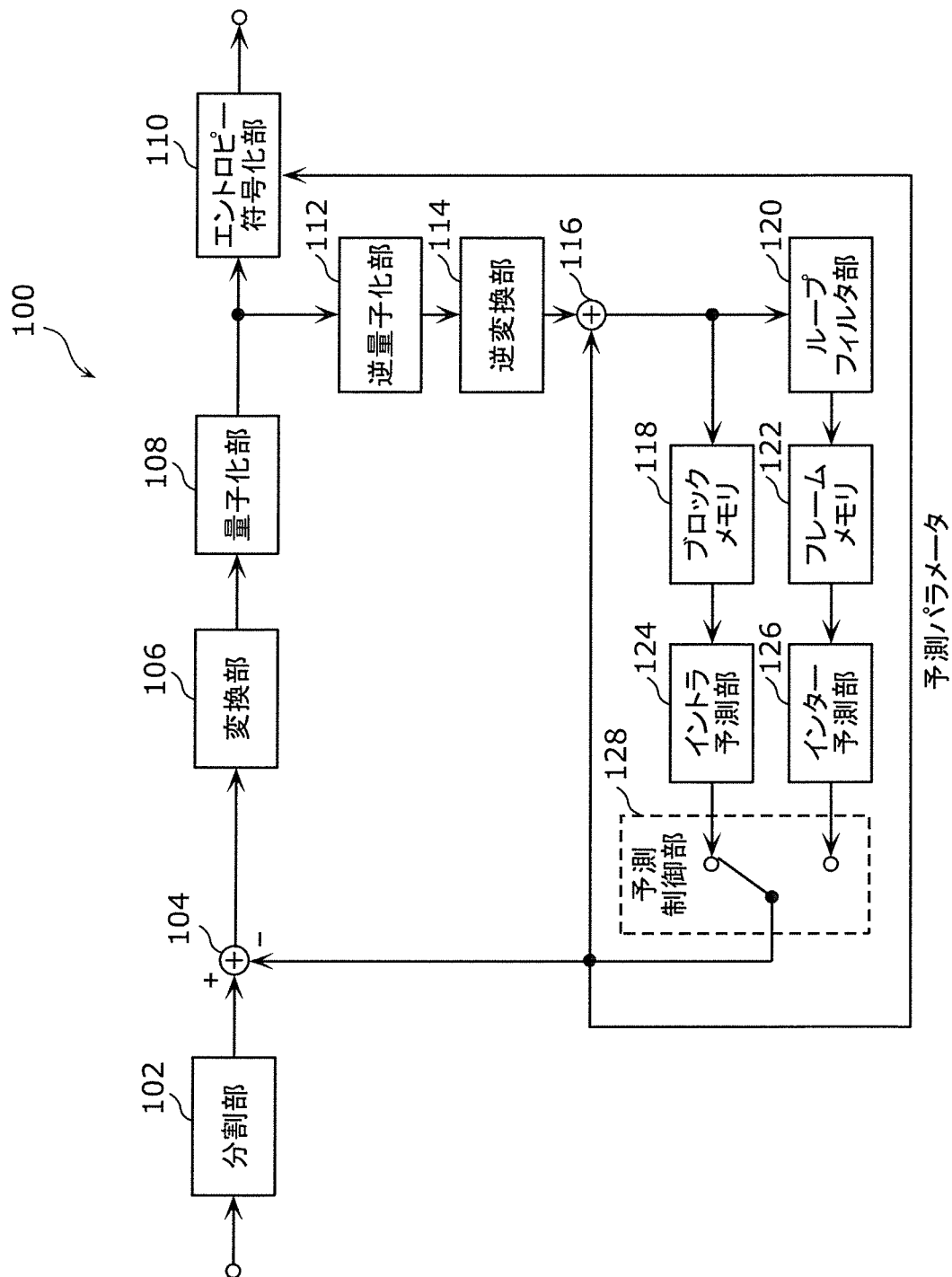
、

前記動きベクトル候補セットの中の、前記第 1 の候補と異なる第 2 の候補から、単予測動きベクトルである、前記第 2 の区画に対する第 2 の動きベクトルを予測し、

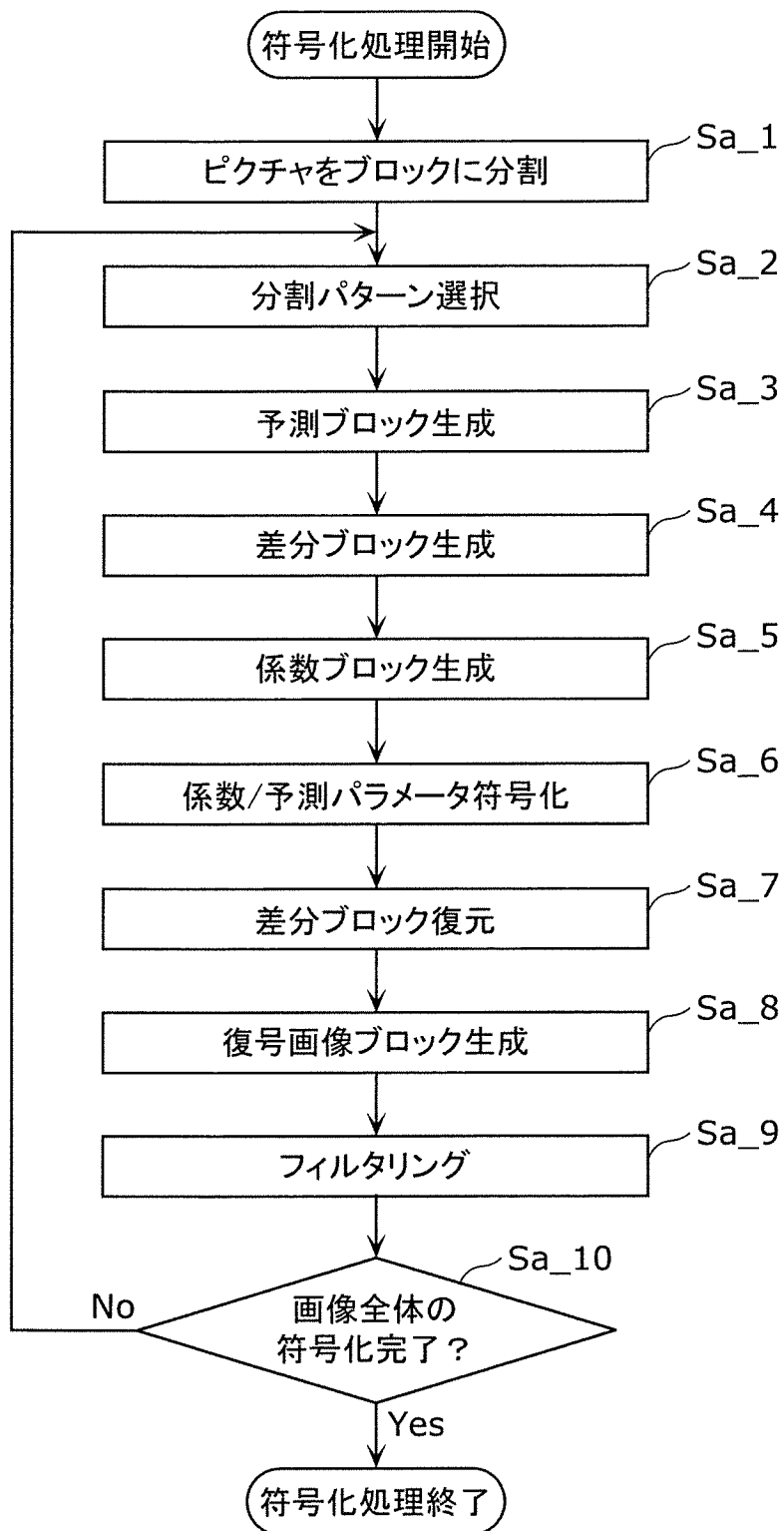
前記第 1 の動きベクトルおよび前記第 2 の動きベクトルを用いて、前記画像ブロックを復号する、

復号方法。

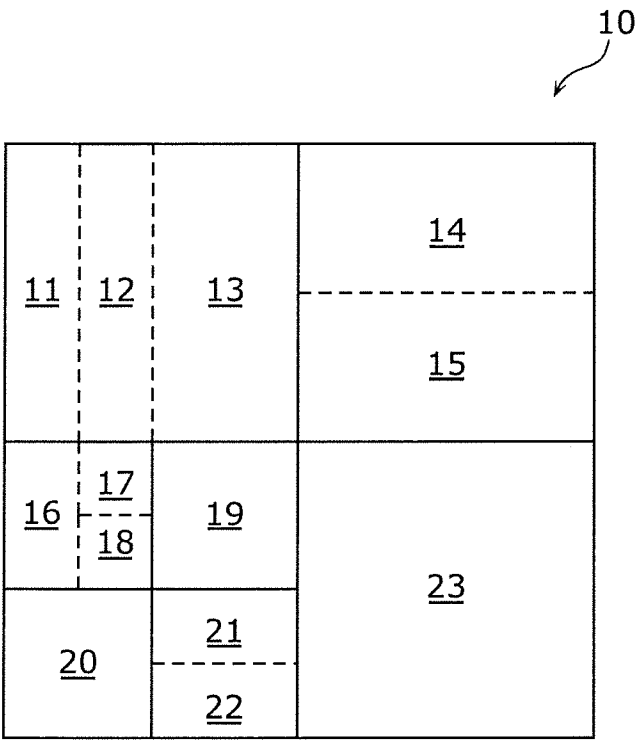
[図1]



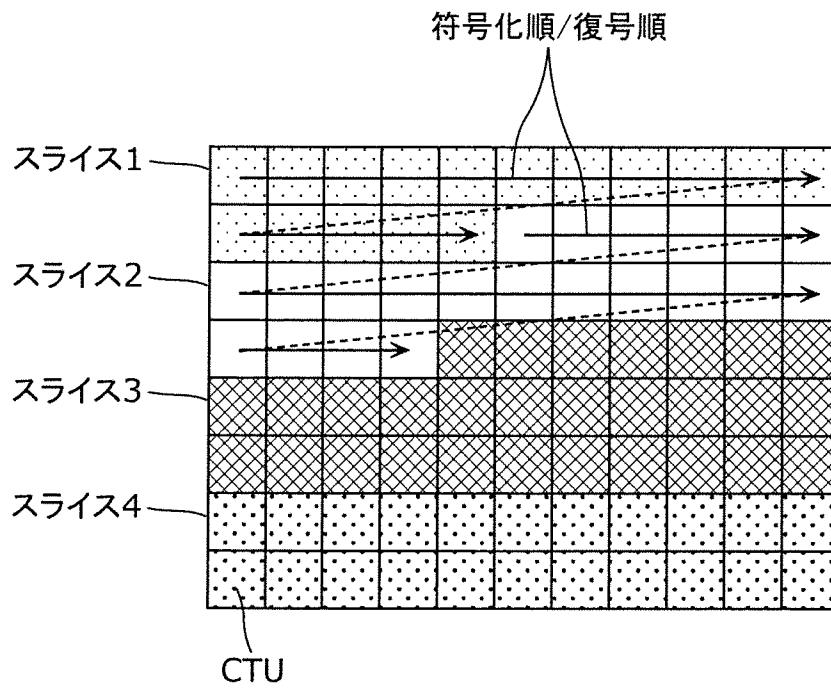
[図2]



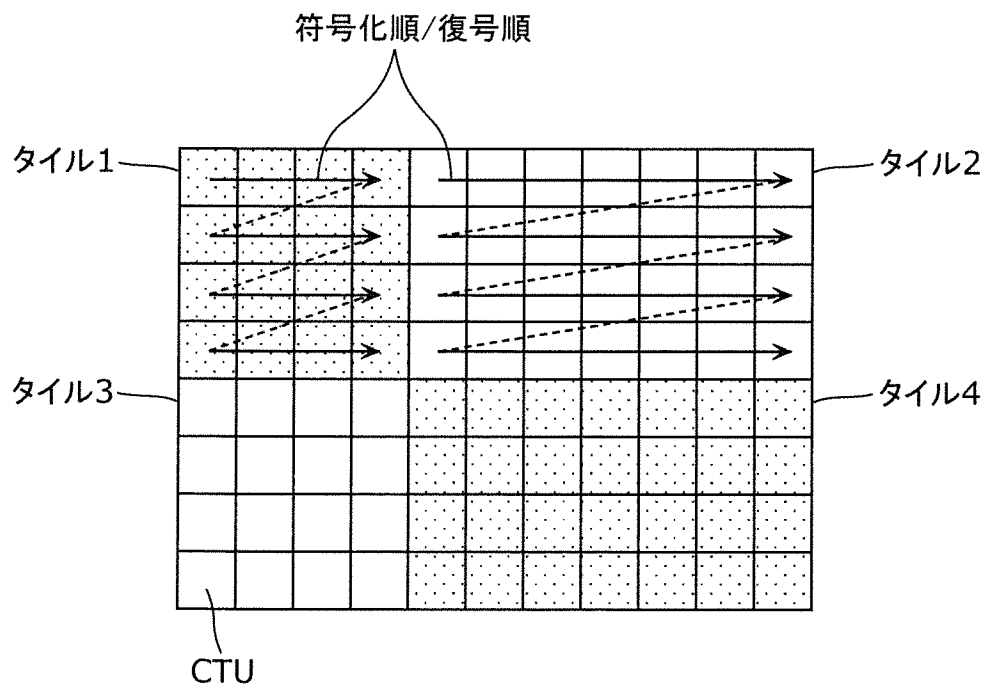
[図3]



[図4A]



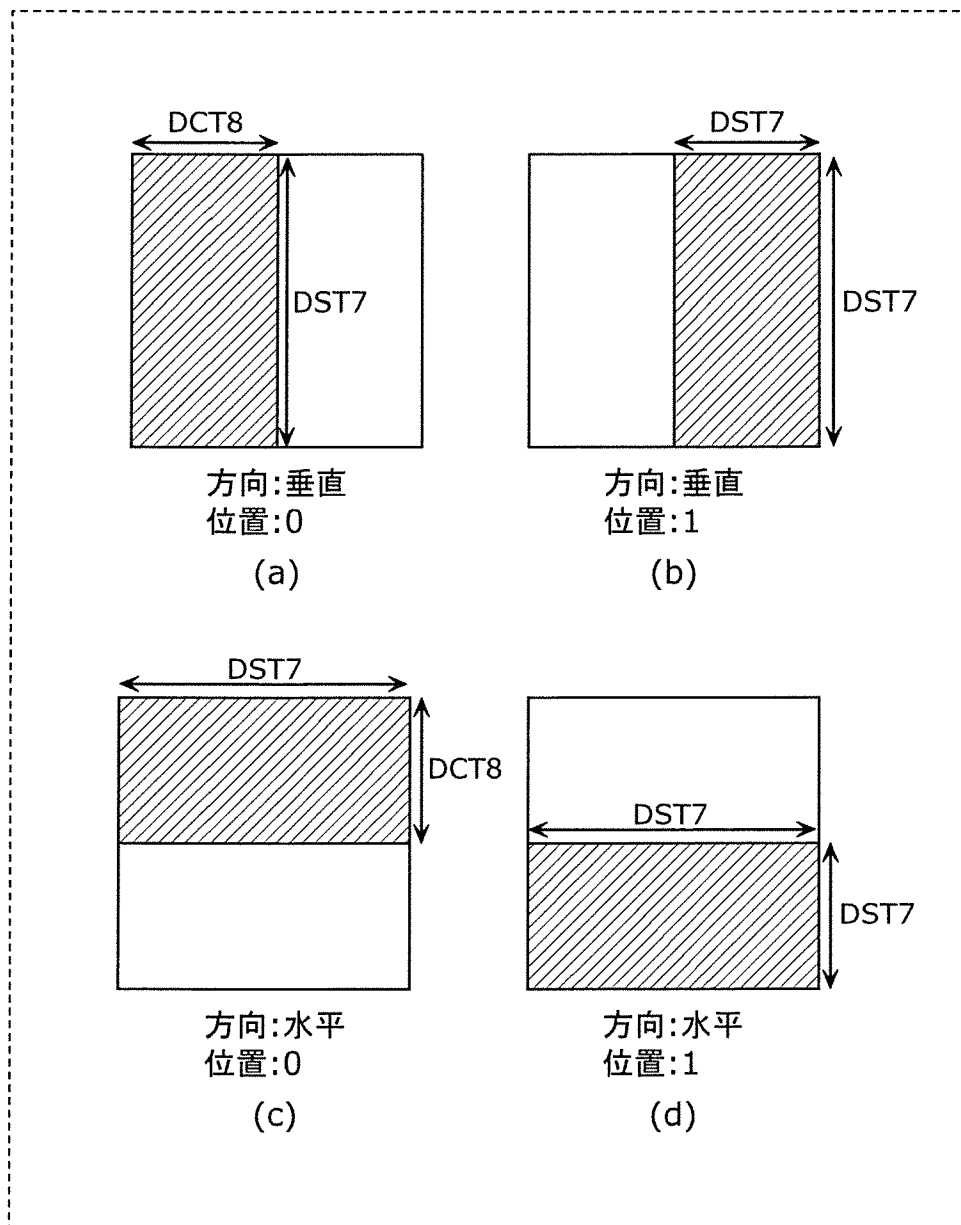
[図4B]



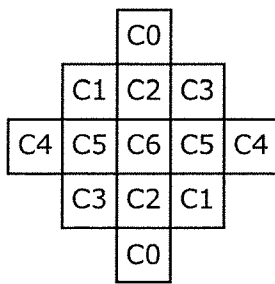
[図5A]

変換タイプ	基底関数 $T_i(j)$, $i, j=0, 1, \dots, N-1$
DCT-II	$T_i(j) = \omega_0 \cdot \sqrt{\frac{2}{N}} \cdot \cos\left(\frac{\pi \cdot i \cdot (2j + 1)}{2N}\right)$ $\text{where } \omega_0 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & i = 0 \\ 1 & i \neq 0 \end{cases}$
DCT-V	$T_i(j) = \omega_0 \cdot \omega_1 \cdot \sqrt{\frac{2}{2N-1}} \cdot \cos\left(\frac{2\pi \cdot i \cdot j}{2N-1}\right)$ $\text{where } \omega_0 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & i = 0 \\ 1 & i \neq 0 \end{cases}, \omega_1 = \begin{cases} \sqrt{\frac{2}{N}} & j = 0 \\ 1 & j \neq 0 \end{cases}$
DCT-VIII	$T_i(j) = \sqrt{\frac{4}{2N+1}} \cdot \cos\left(\frac{\pi \cdot (2i+1) \cdot (2j+1)}{4N+2}\right)$
DST-I	$T_i(j) = \sqrt{\frac{2}{N+1}} \cdot \sin\left(\frac{\pi \cdot (i+1) \cdot (j+1)}{N+1}\right)$
DST-VII	$T_i(j) = \sqrt{\frac{4}{2N+1}} \cdot \sin\left(\frac{\pi \cdot (2i+1) \cdot (j+1)}{2N+1}\right)$

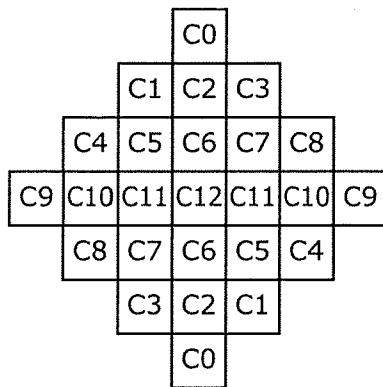
[図5B]



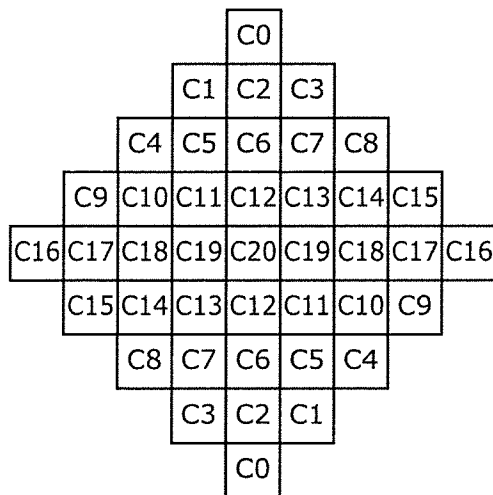
[図6A]



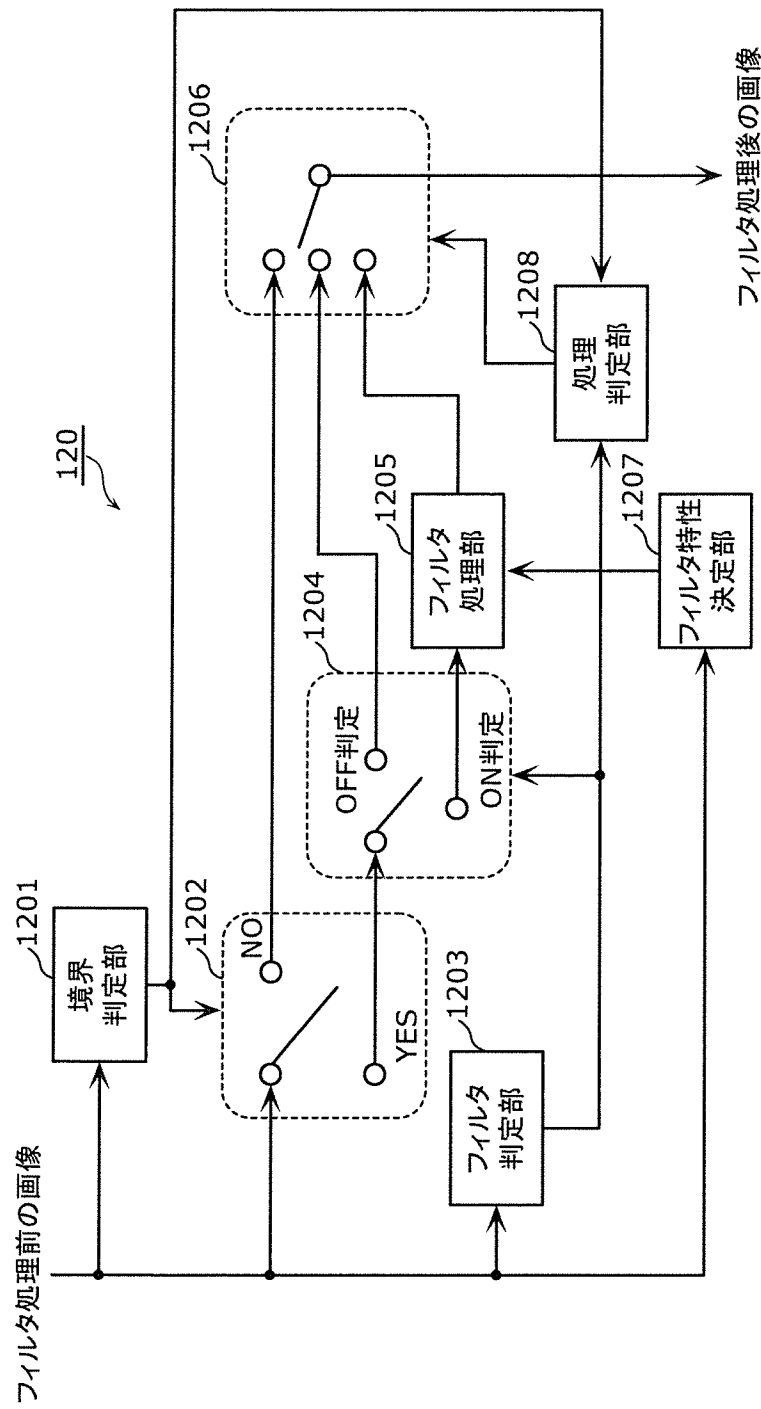
[図6B]



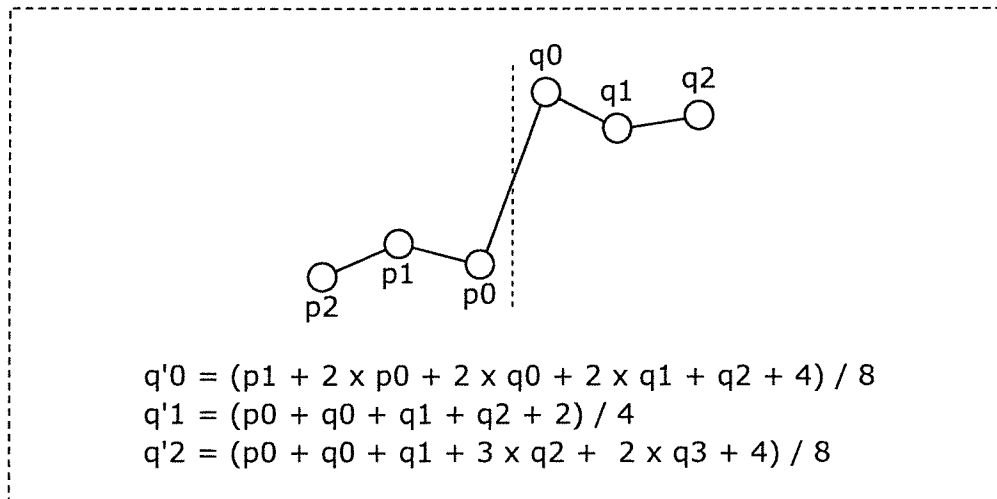
[図6C]



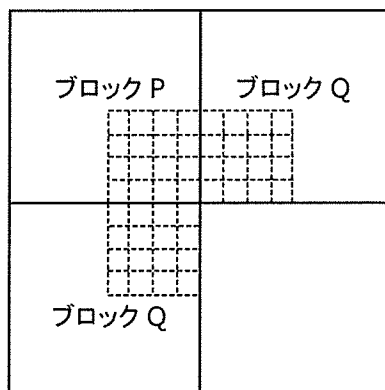
[図7]



[図8]



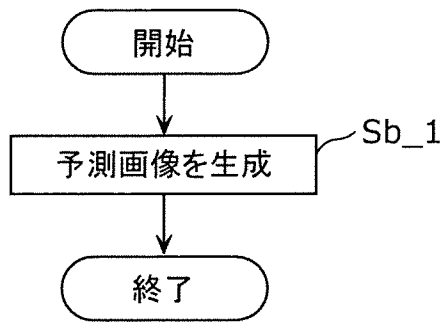
[図9]



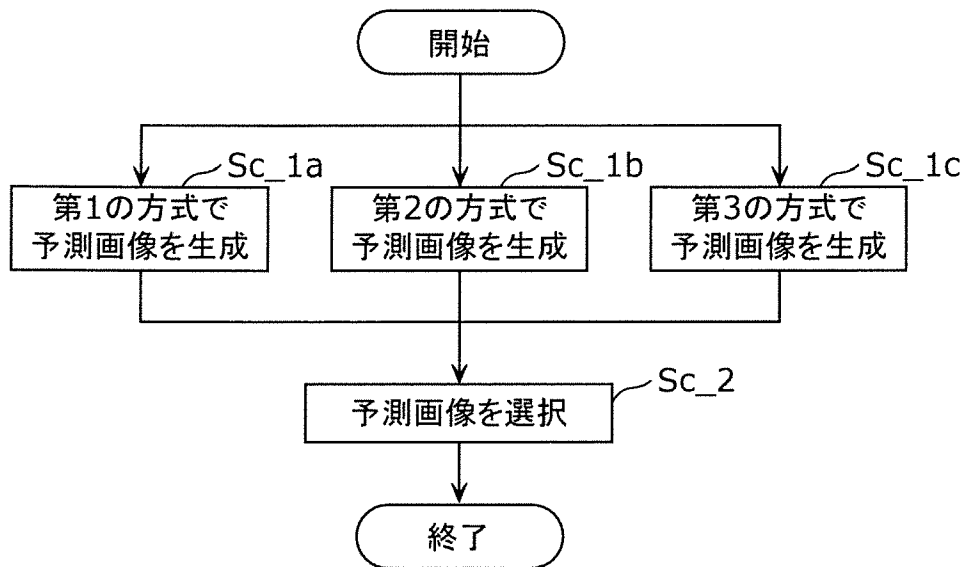
[図10]

Bs 値を決定するブロック境界を挟むブロックPと Q の条件	Bs 値
・ 少なくとも一方のブロックが画面内予測ブロックである	2
・ 少なくとも片方のブロックに非零の直交変換係数が存在し、TU 境界である	1
・ 境界を挟む 2 つのブロックの動きベクトルの差の絶対値が 1 画素以上である	1
・ 境界を挟む 2 つのブロックの動き補償の参照画像が異なるか、動きベクトルの数が異なる	1
・ 上記以外	0

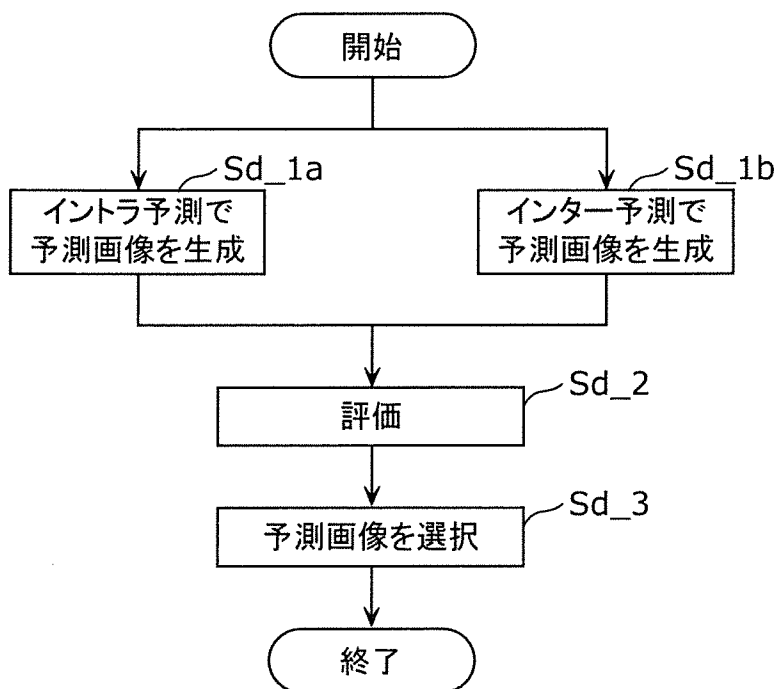
[図11]



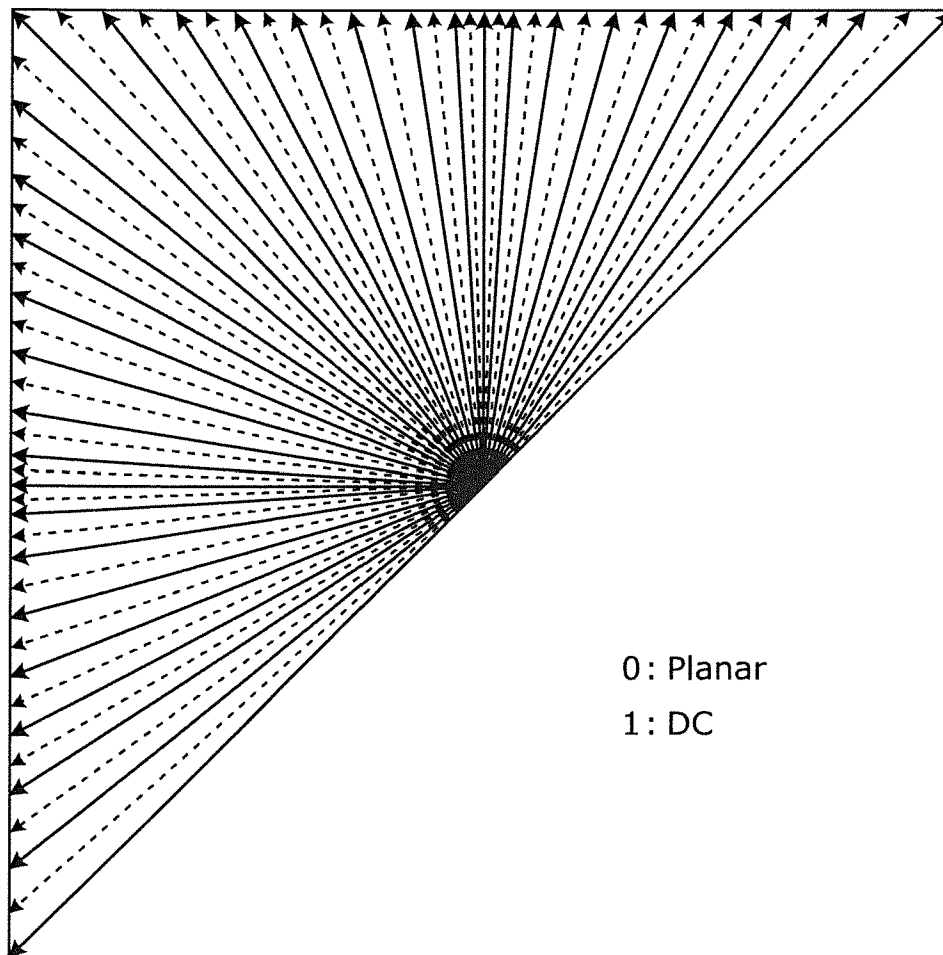
[図12]



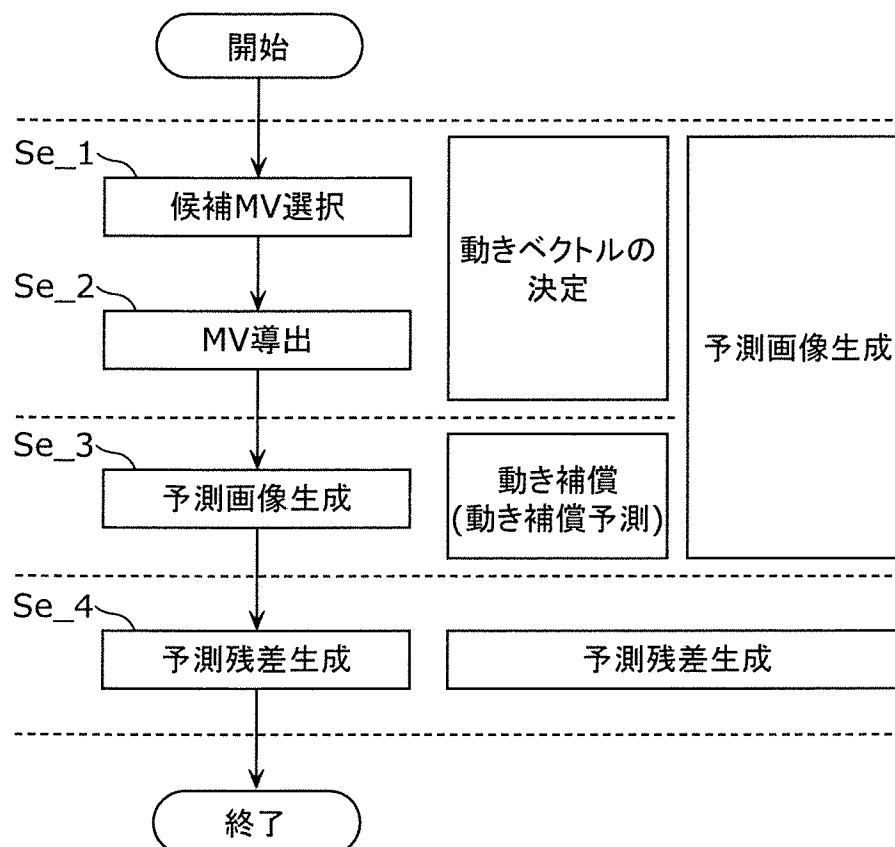
[図13]



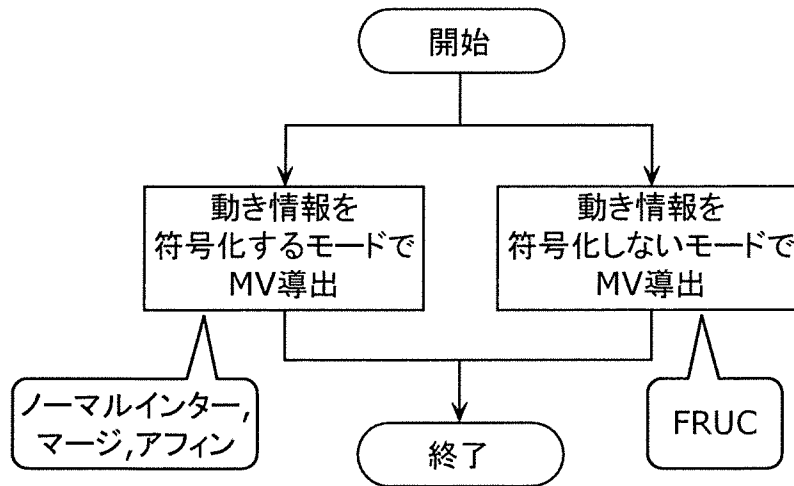
[図14]



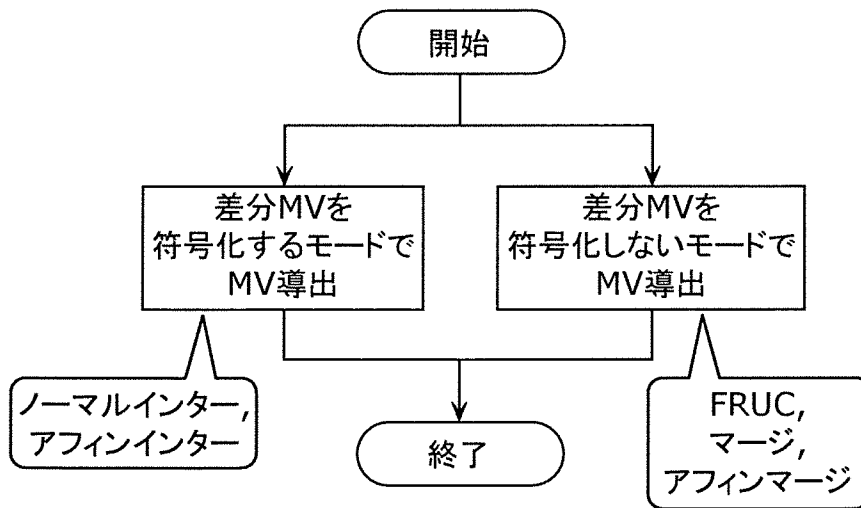
[図15]



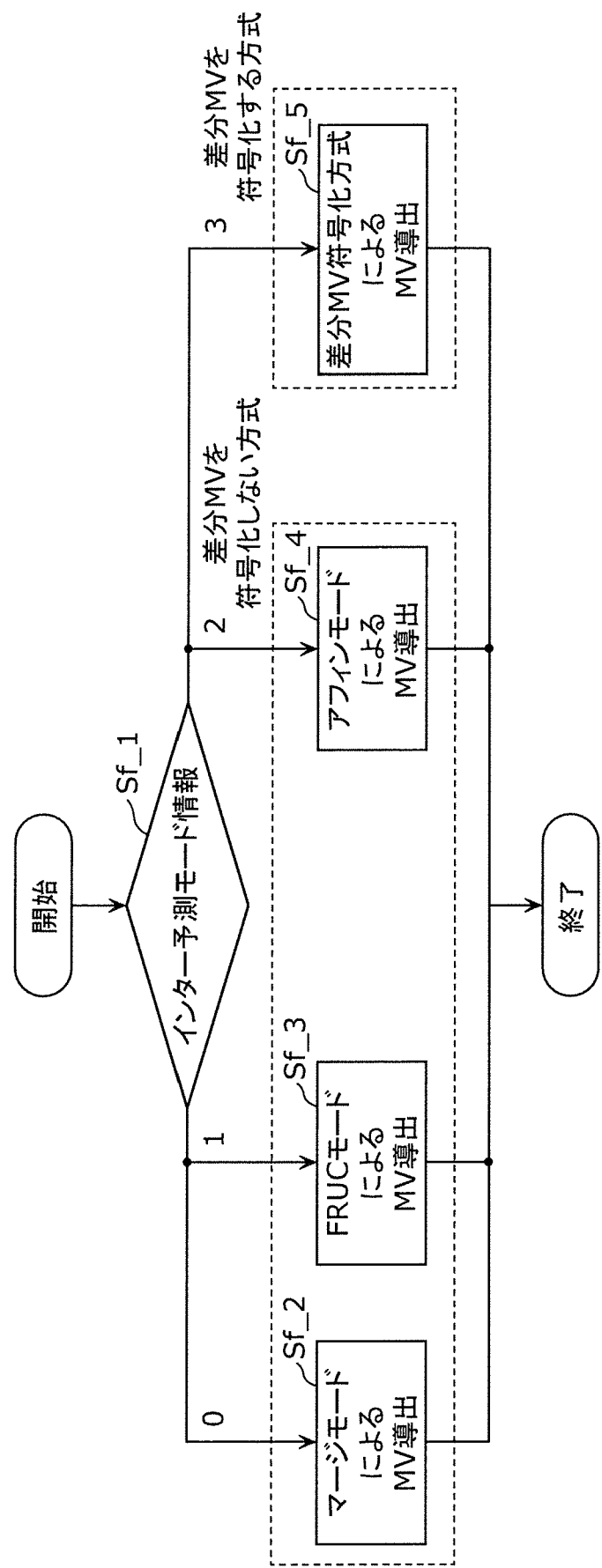
[図16]



[図17]



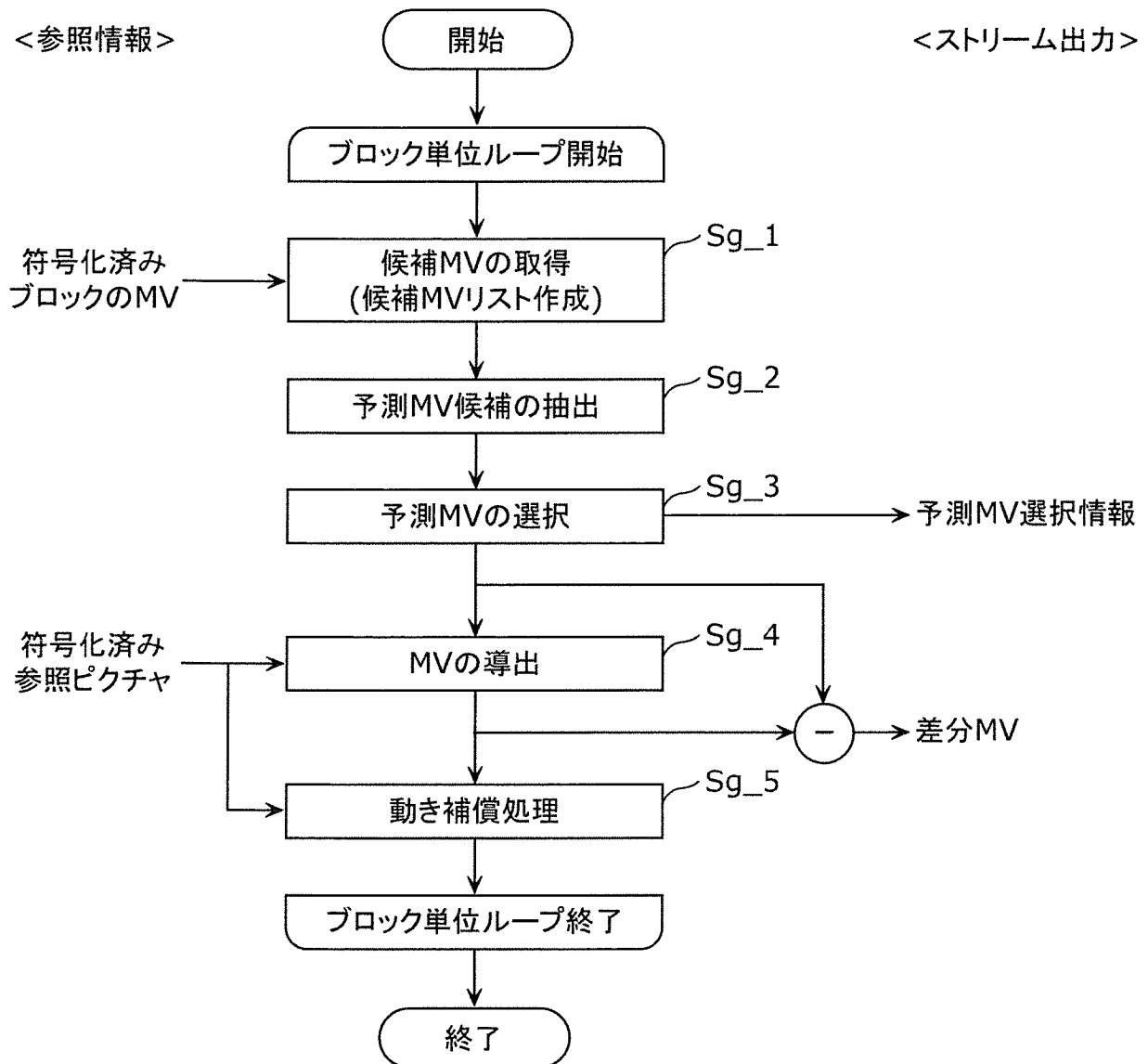
[図18]



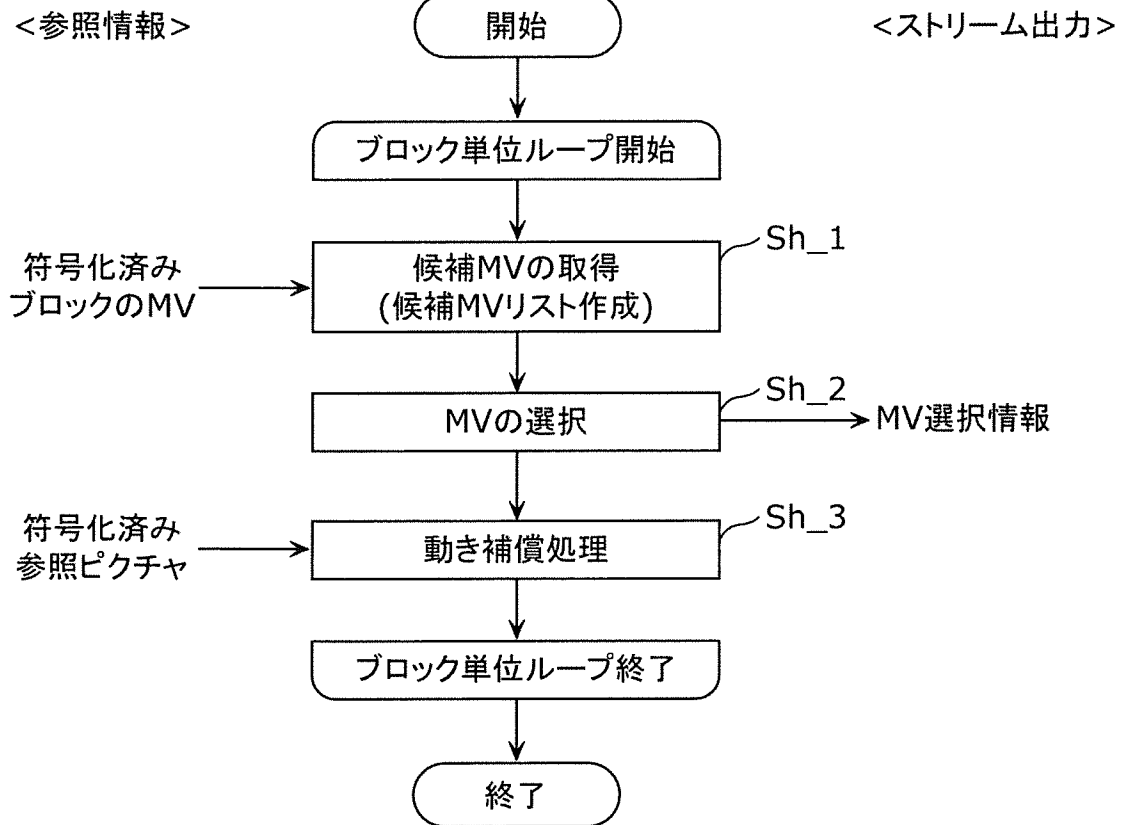
[図19]

<参照情報>

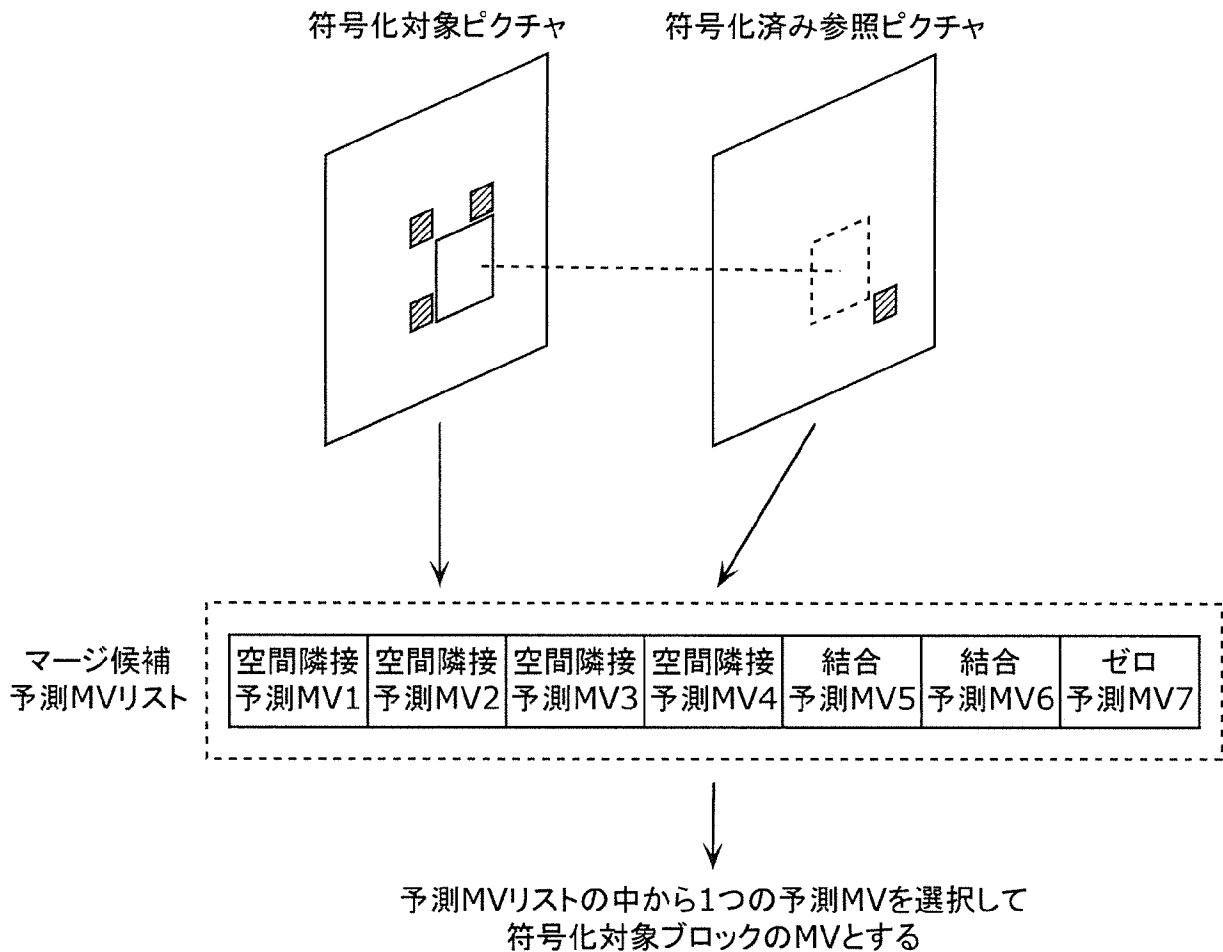
<ストリーム出力>



[図20]



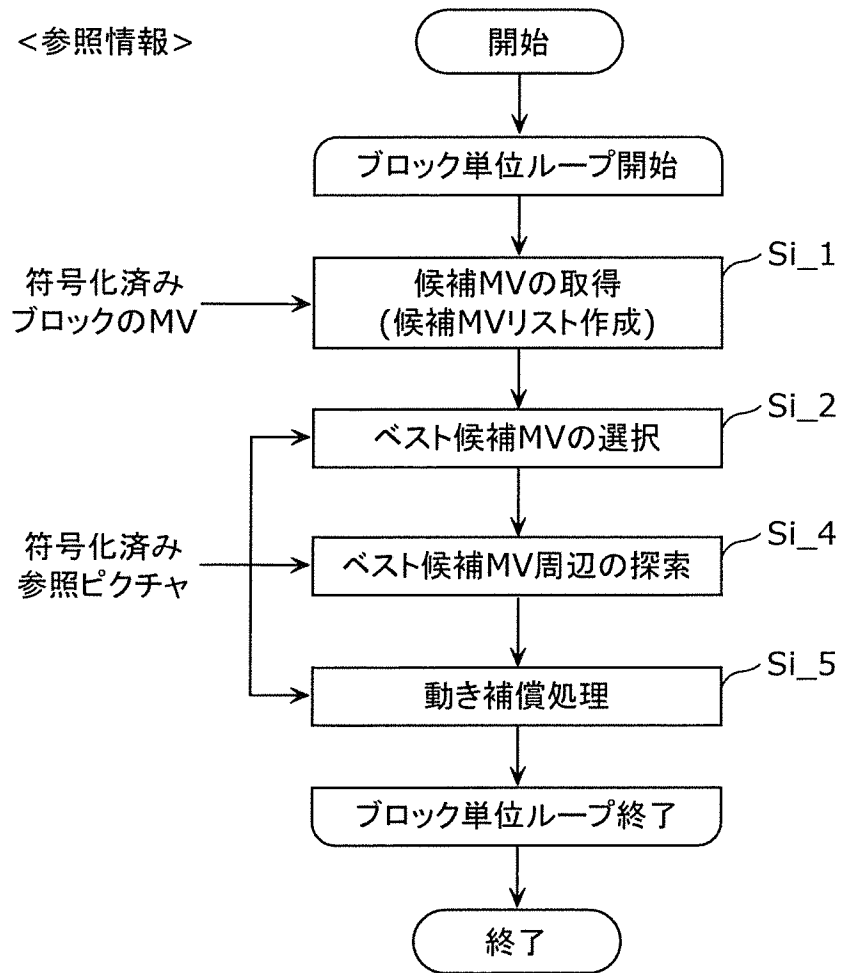
[図21]



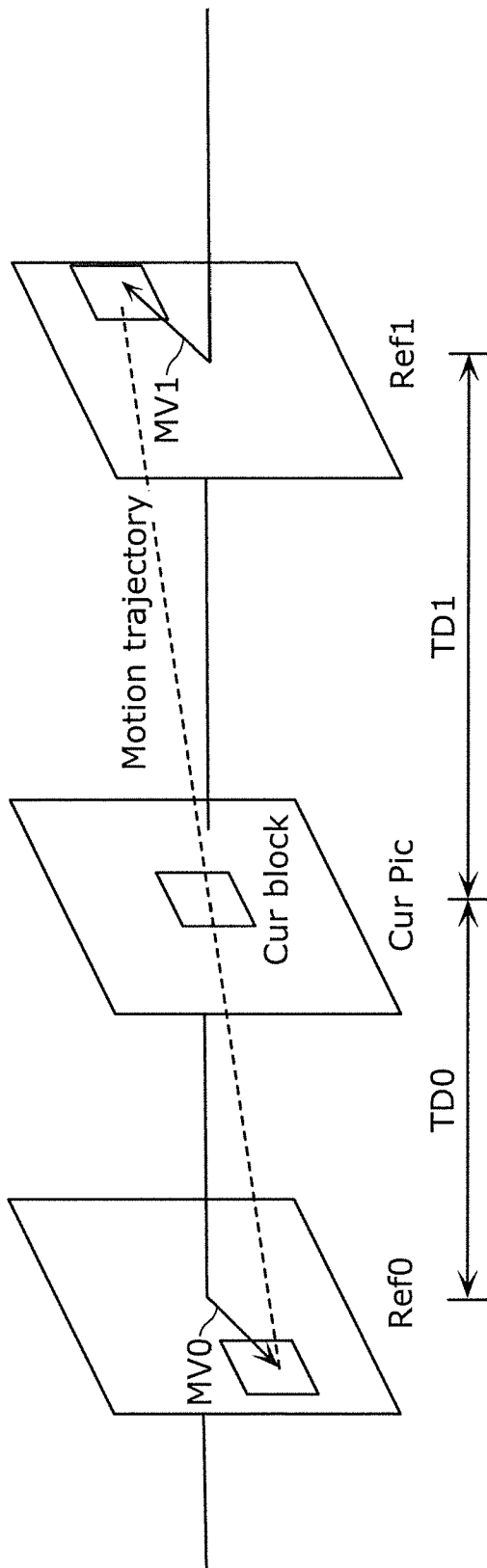
[図22]

<参照情報>

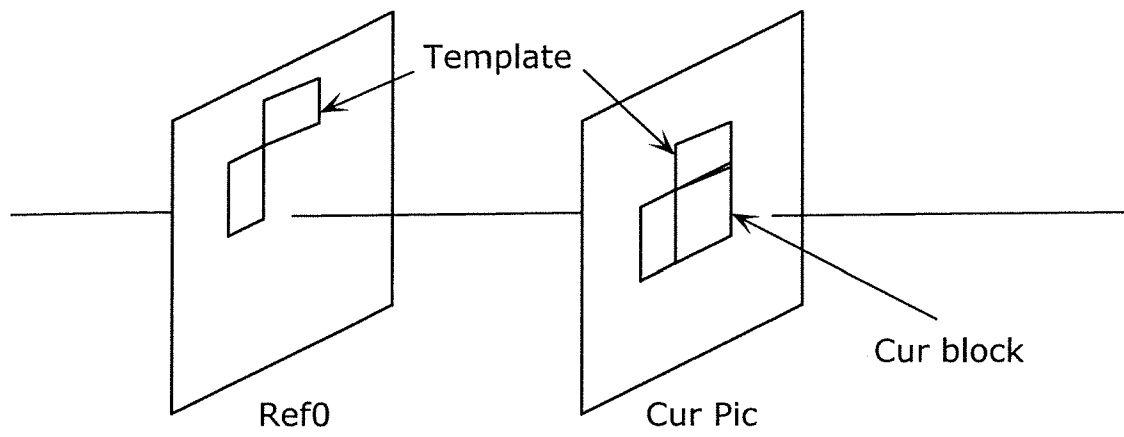
<ストリーム出力>



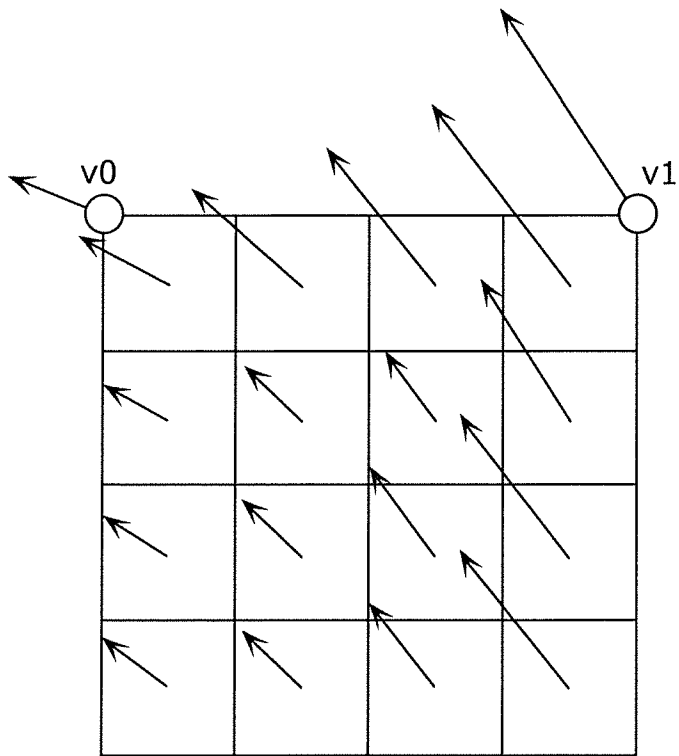
[図23]



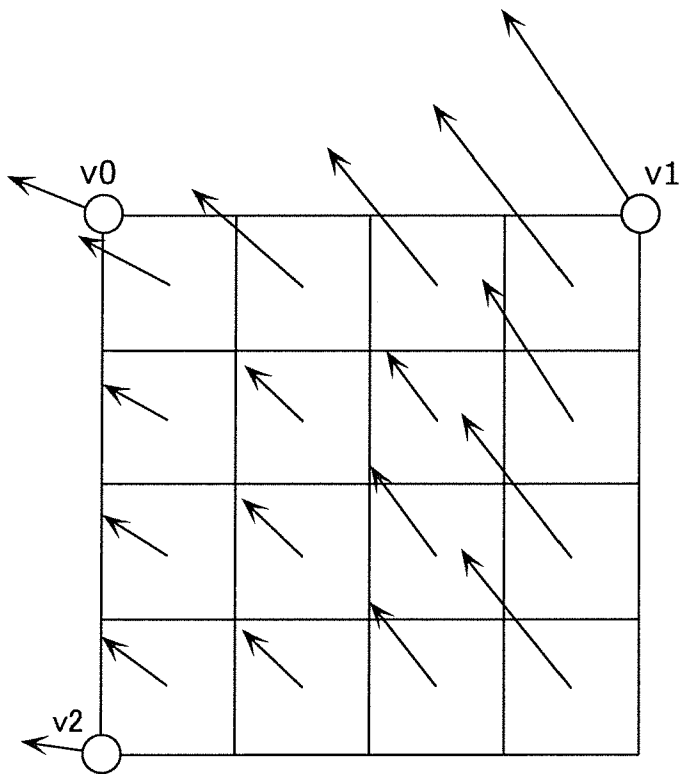
[図24]



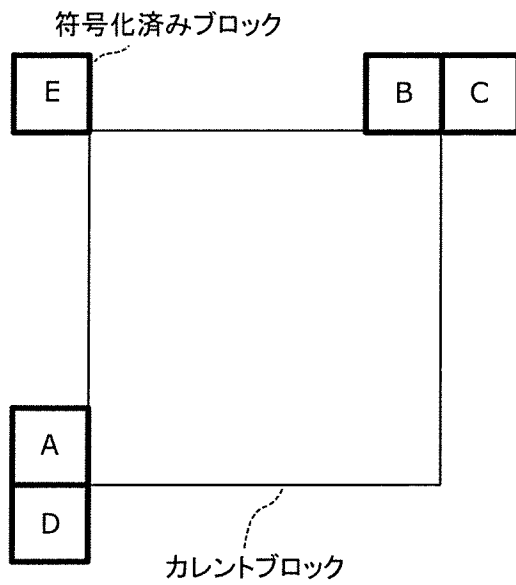
[図25A]



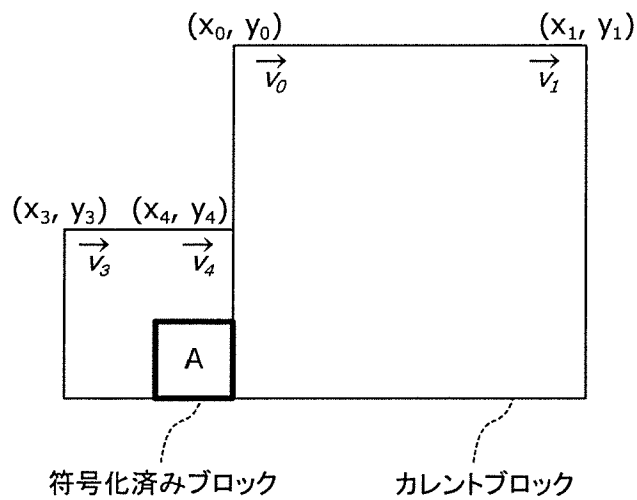
[図25B]



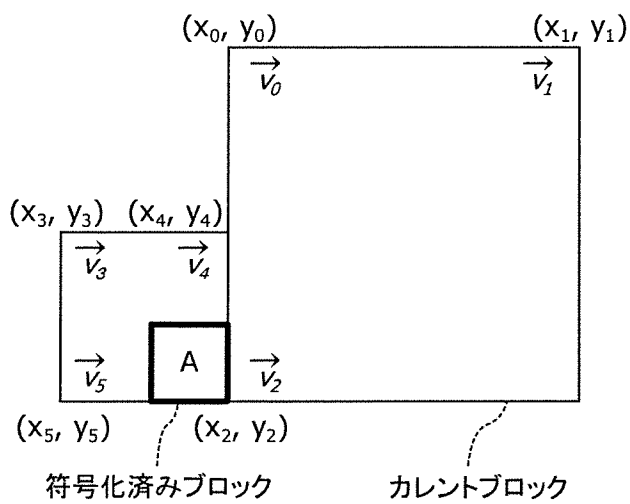
[図26A]



[図26B]



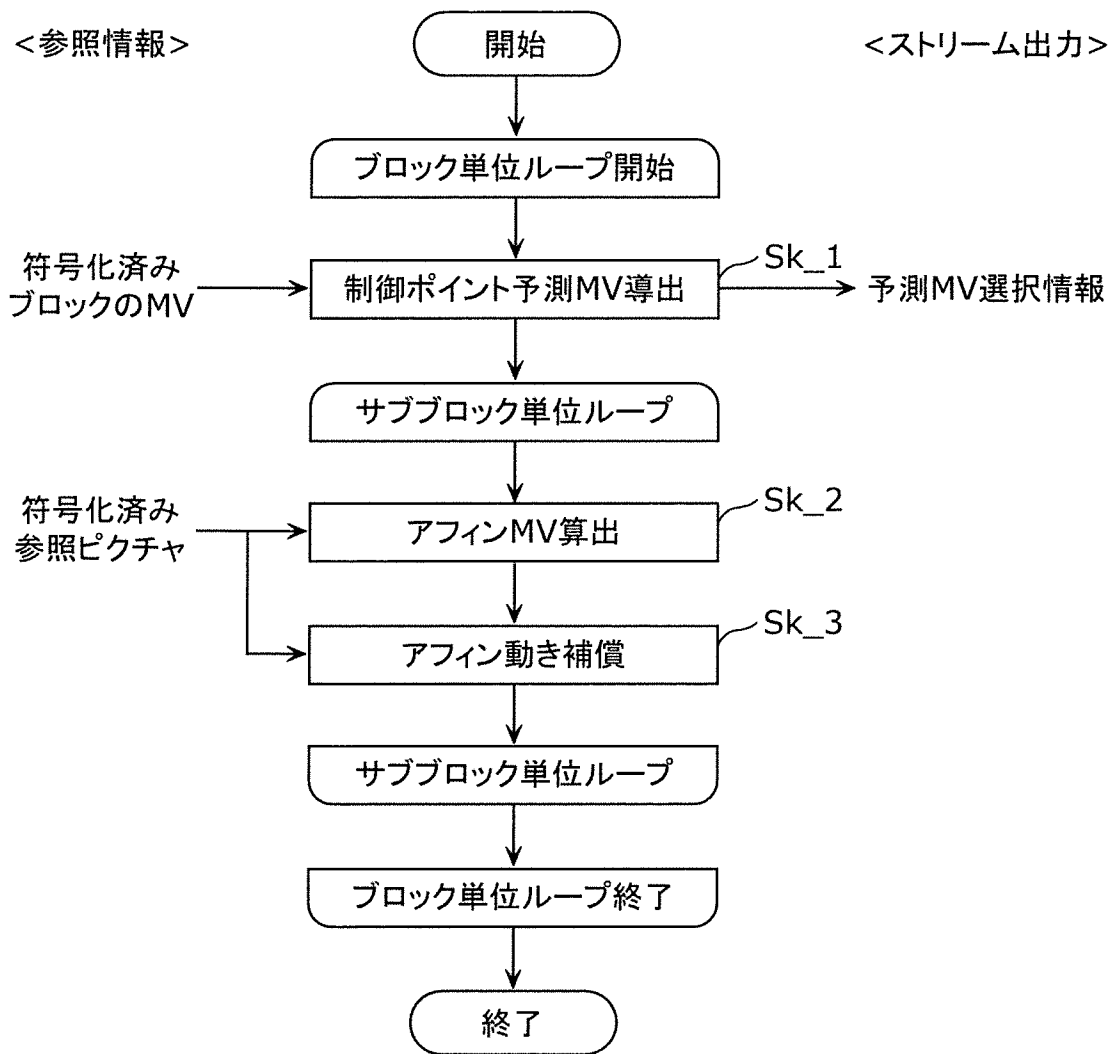
[図26C]



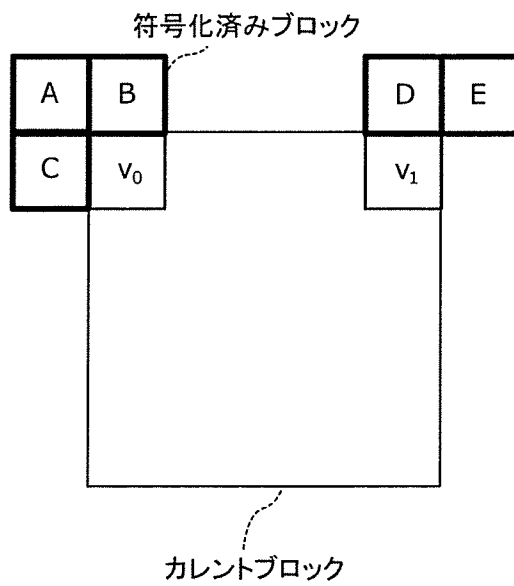
[図27]

<参照情報>

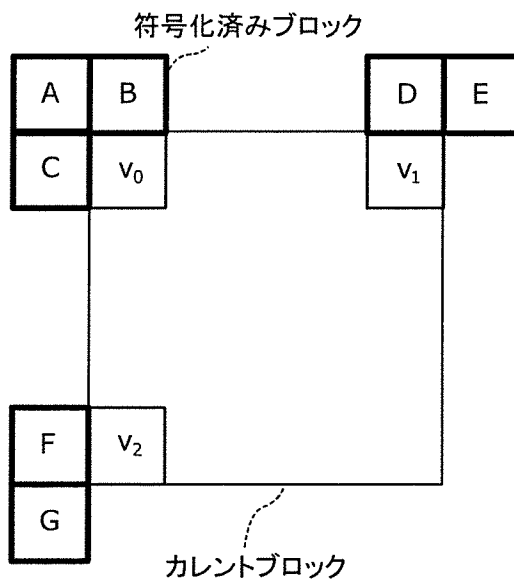
<ストリーム出力>



[図28A]



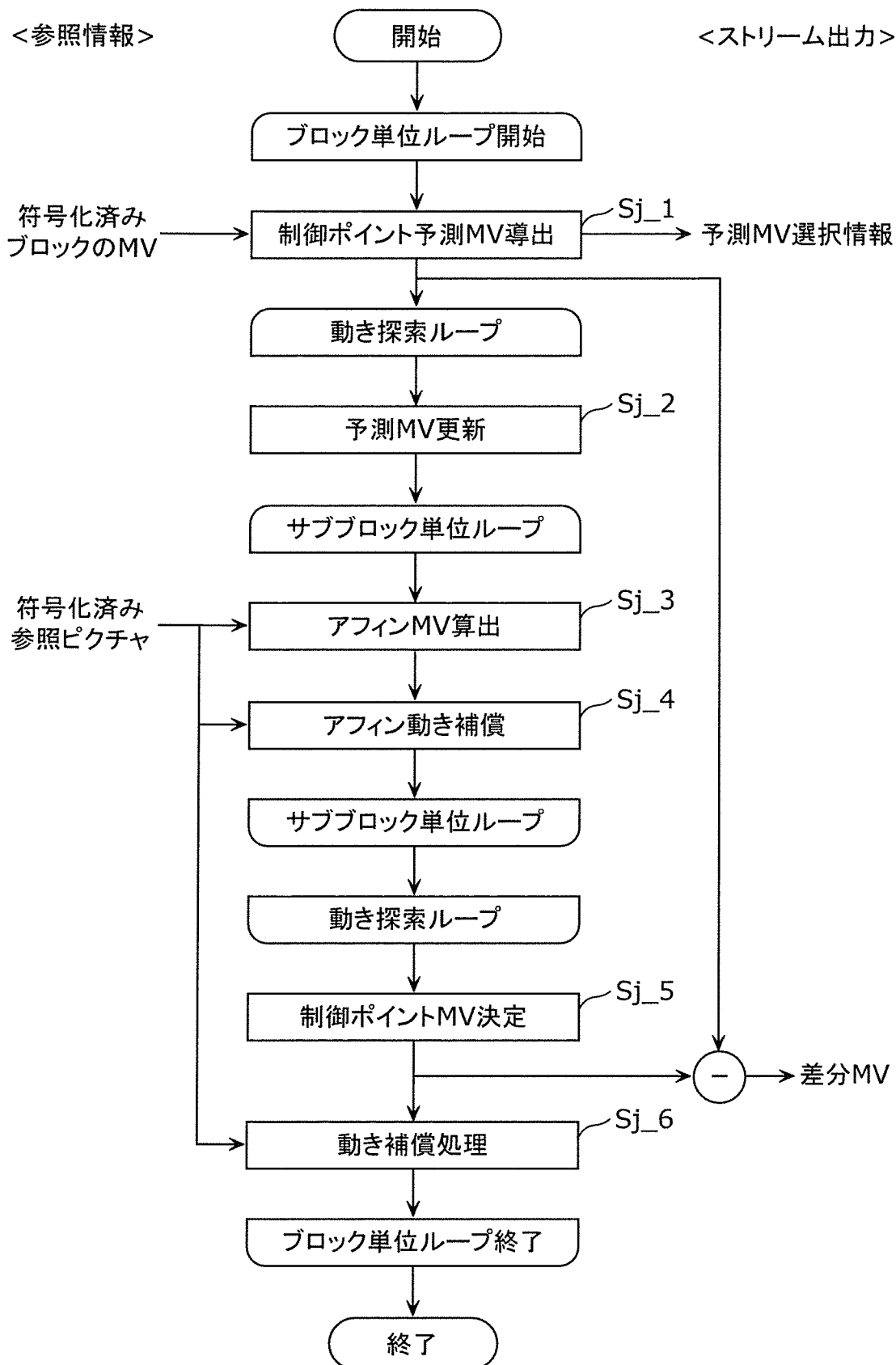
[図28B]



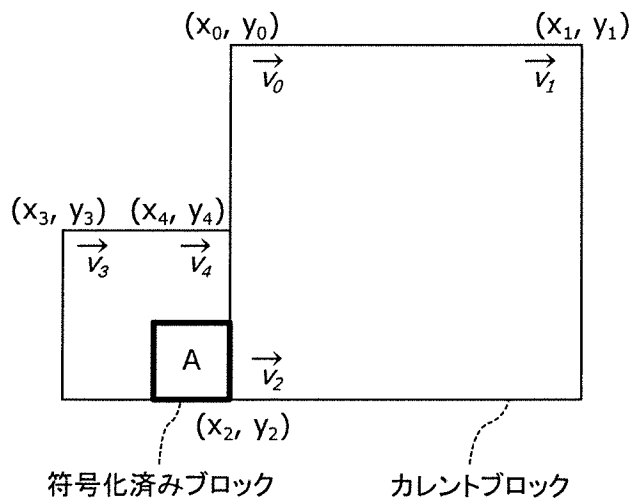
[図29]

<参照情報>

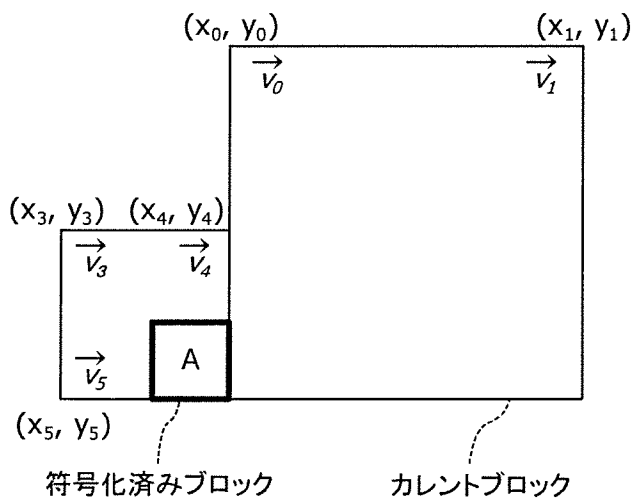
<ストリーム出力>



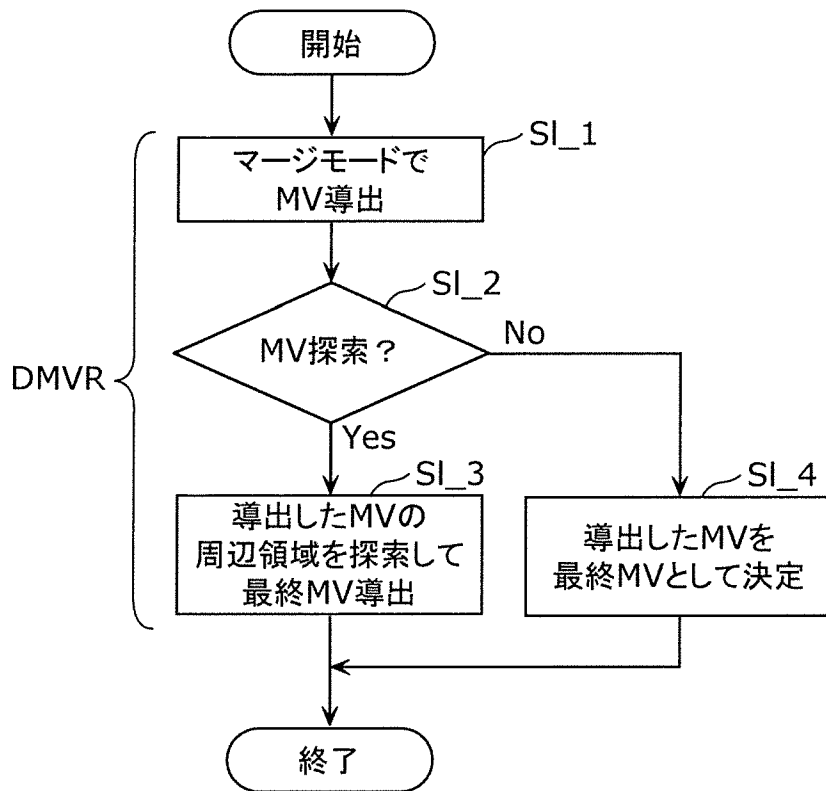
[図30A]



[図30B]

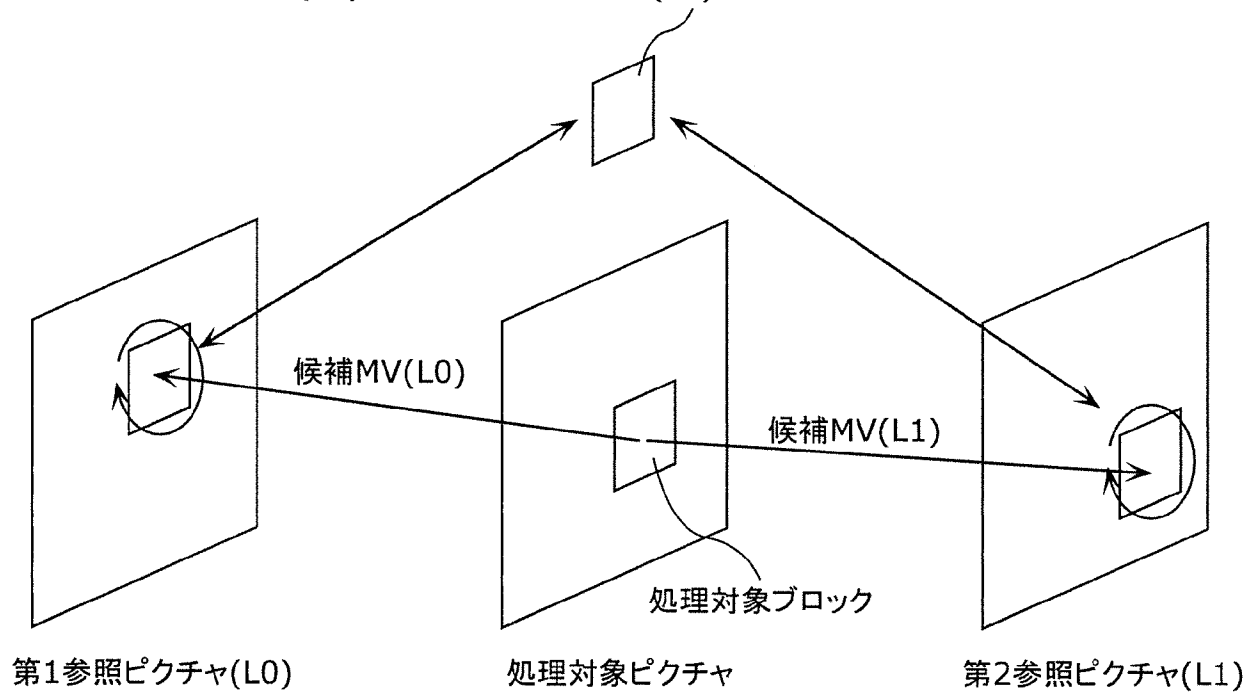


[図31A]

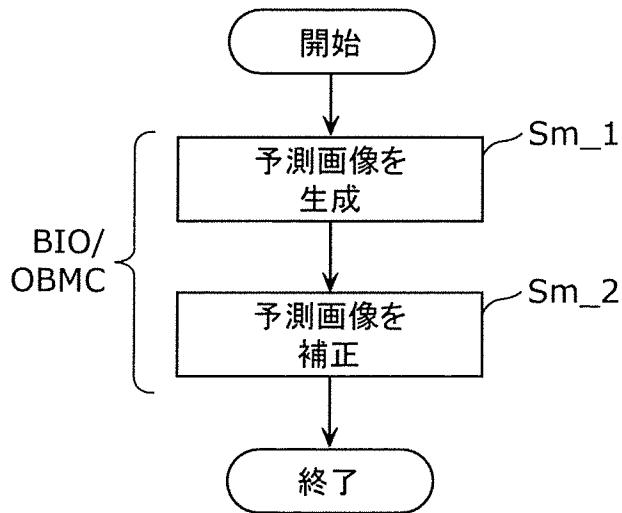


[図31B]

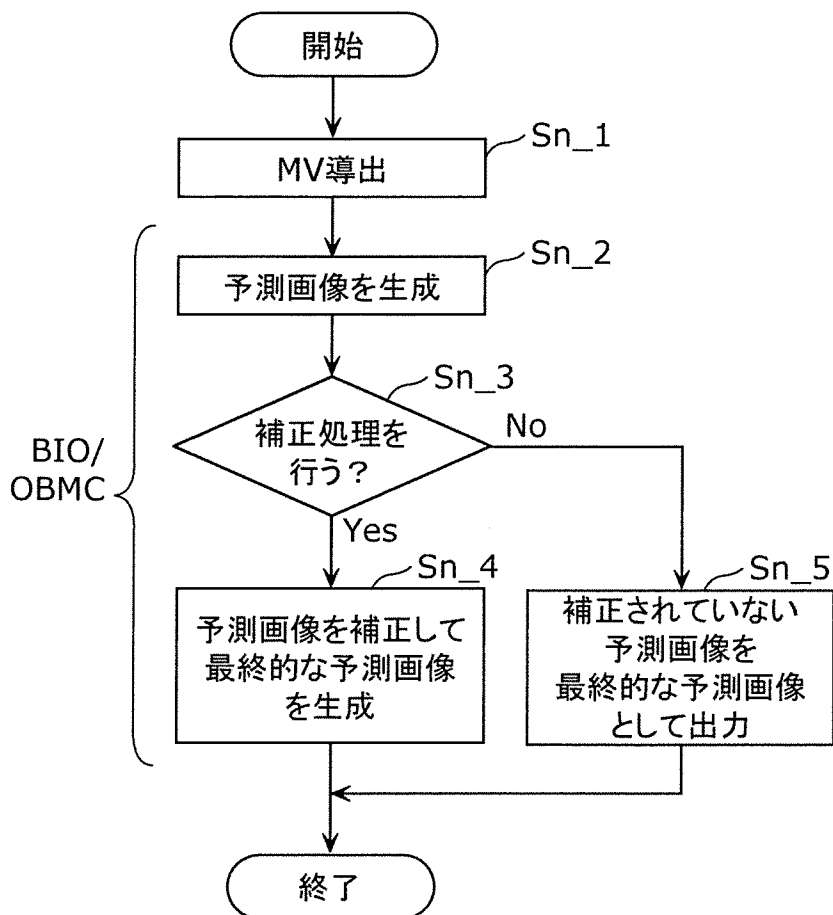
候補MV(L0)の参照画素と候補MV(L1)の参照画素から生成したテンプレート



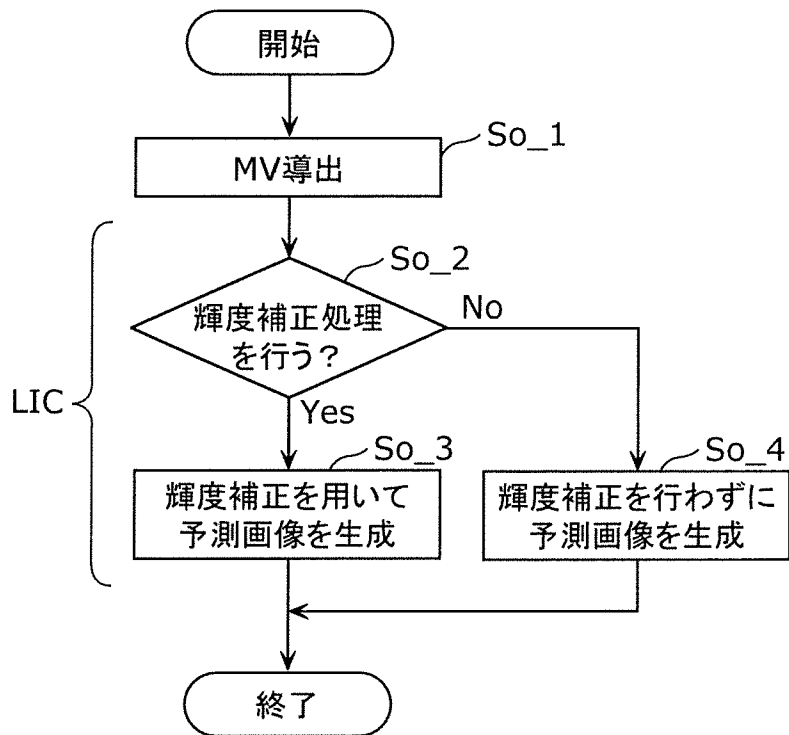
[図32]



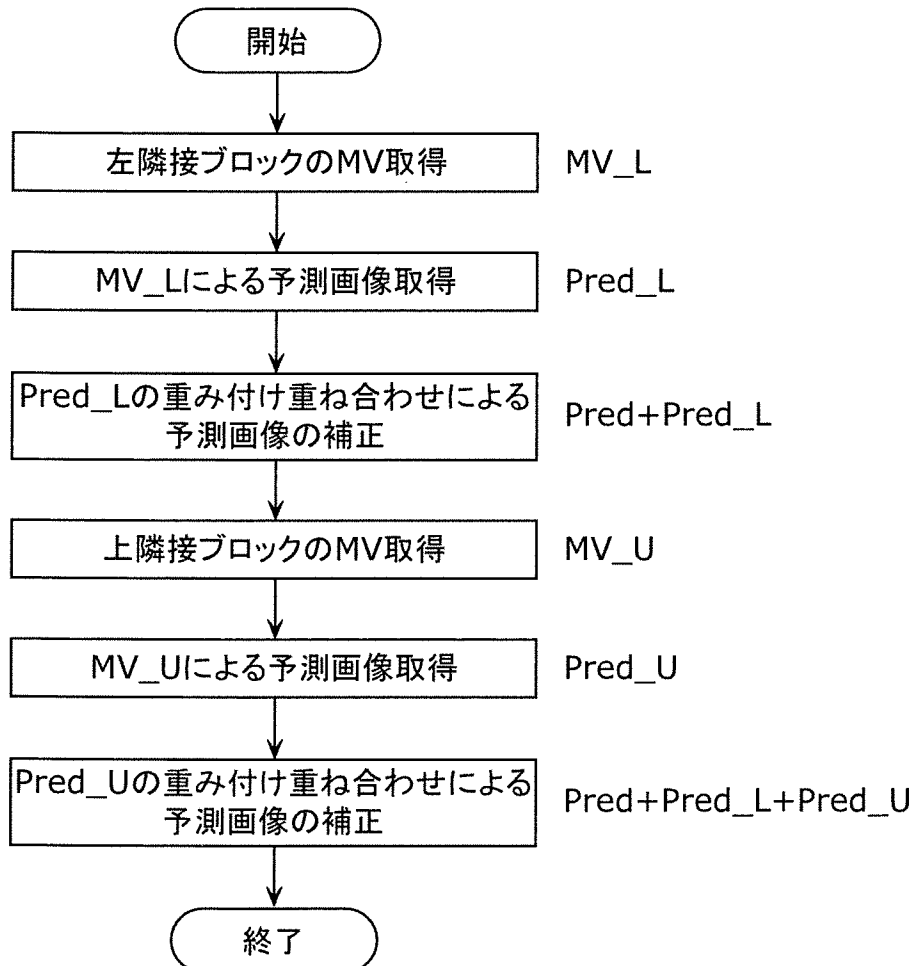
[図33]



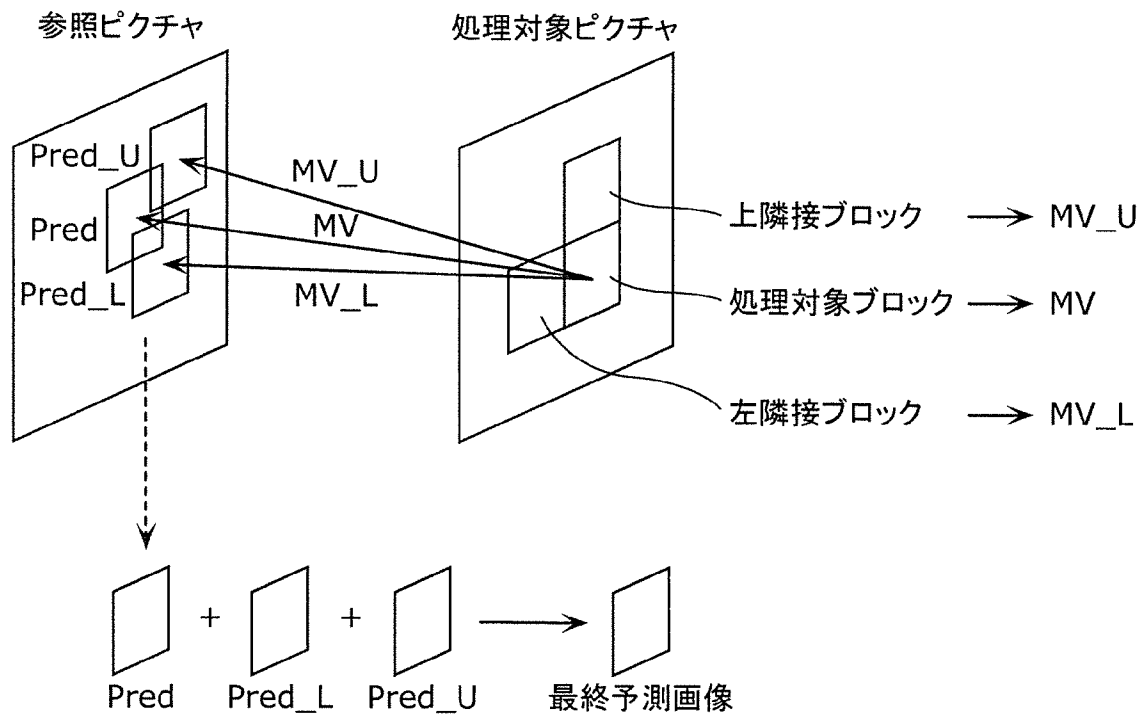
[図34]



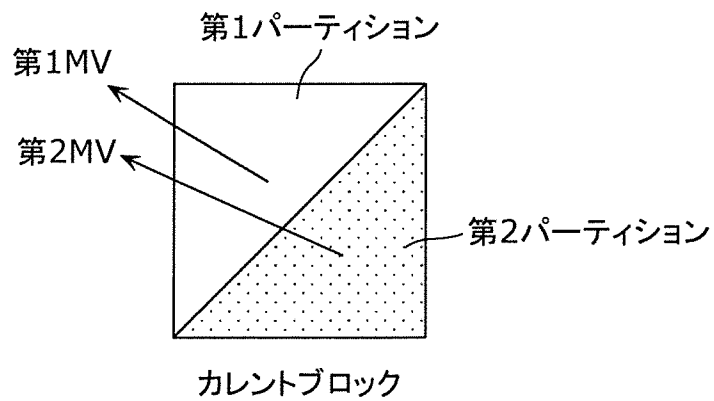
[図35]



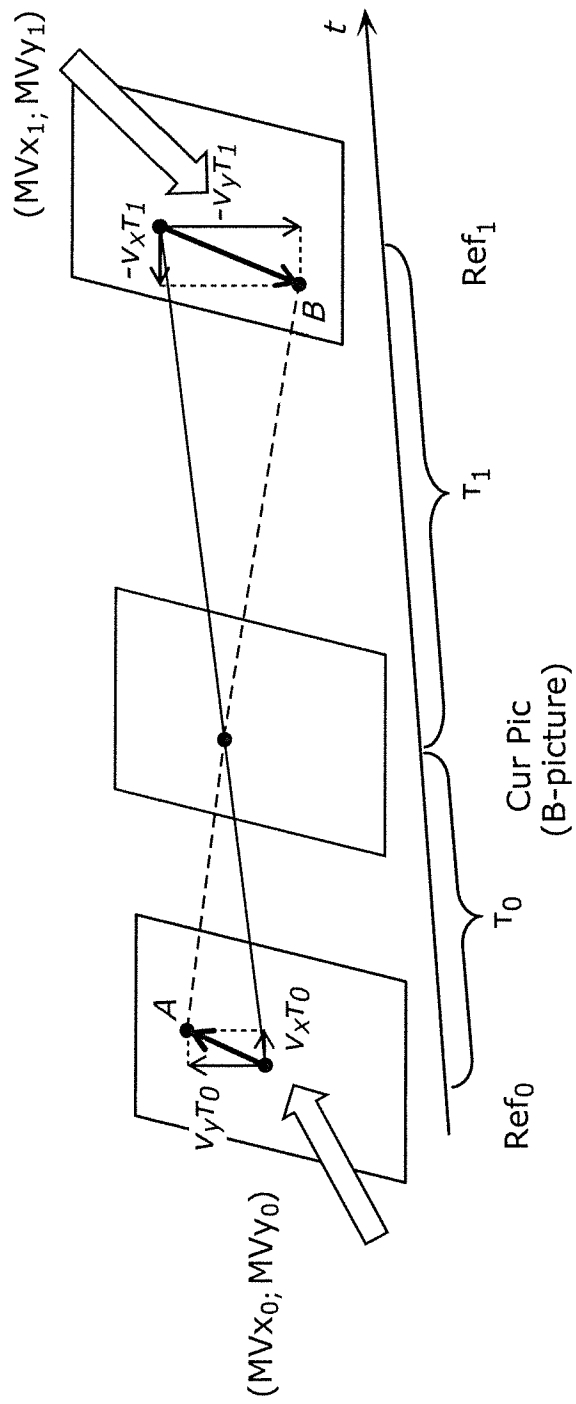
[図36]



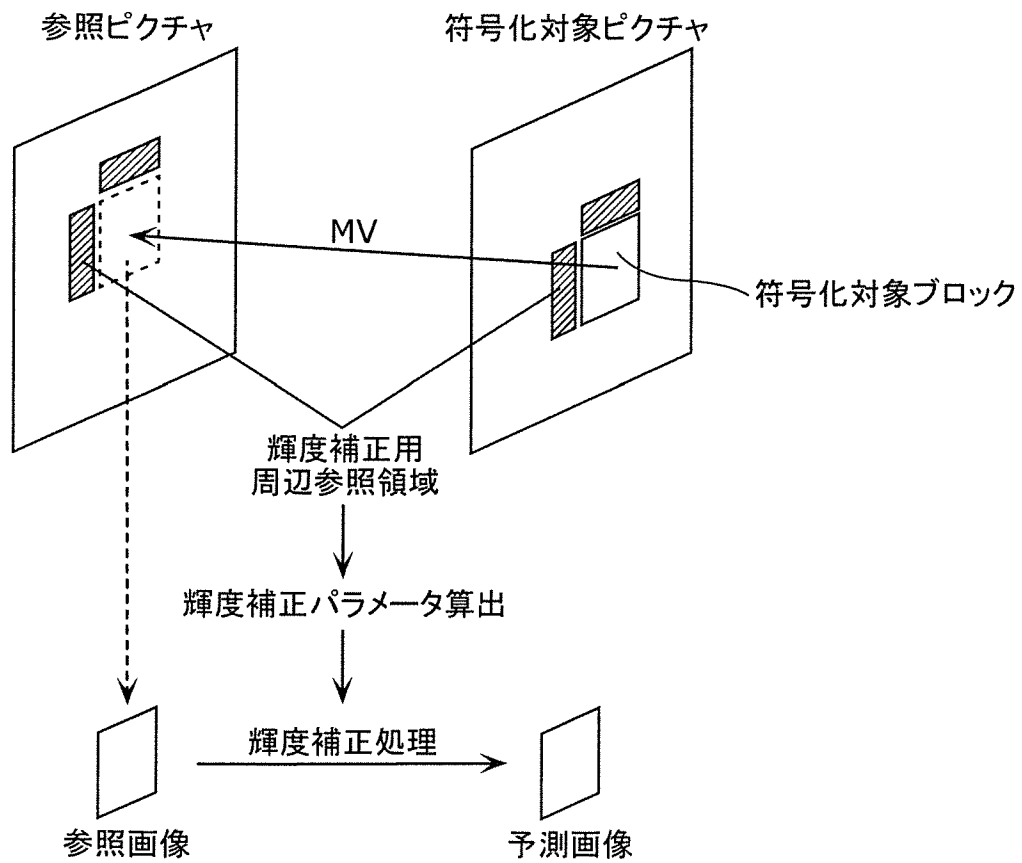
[図37]



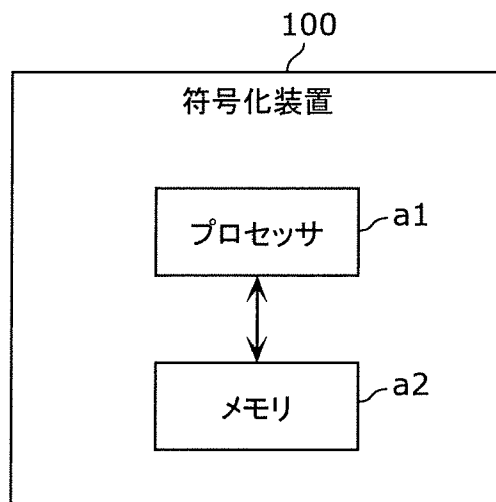
[図38]



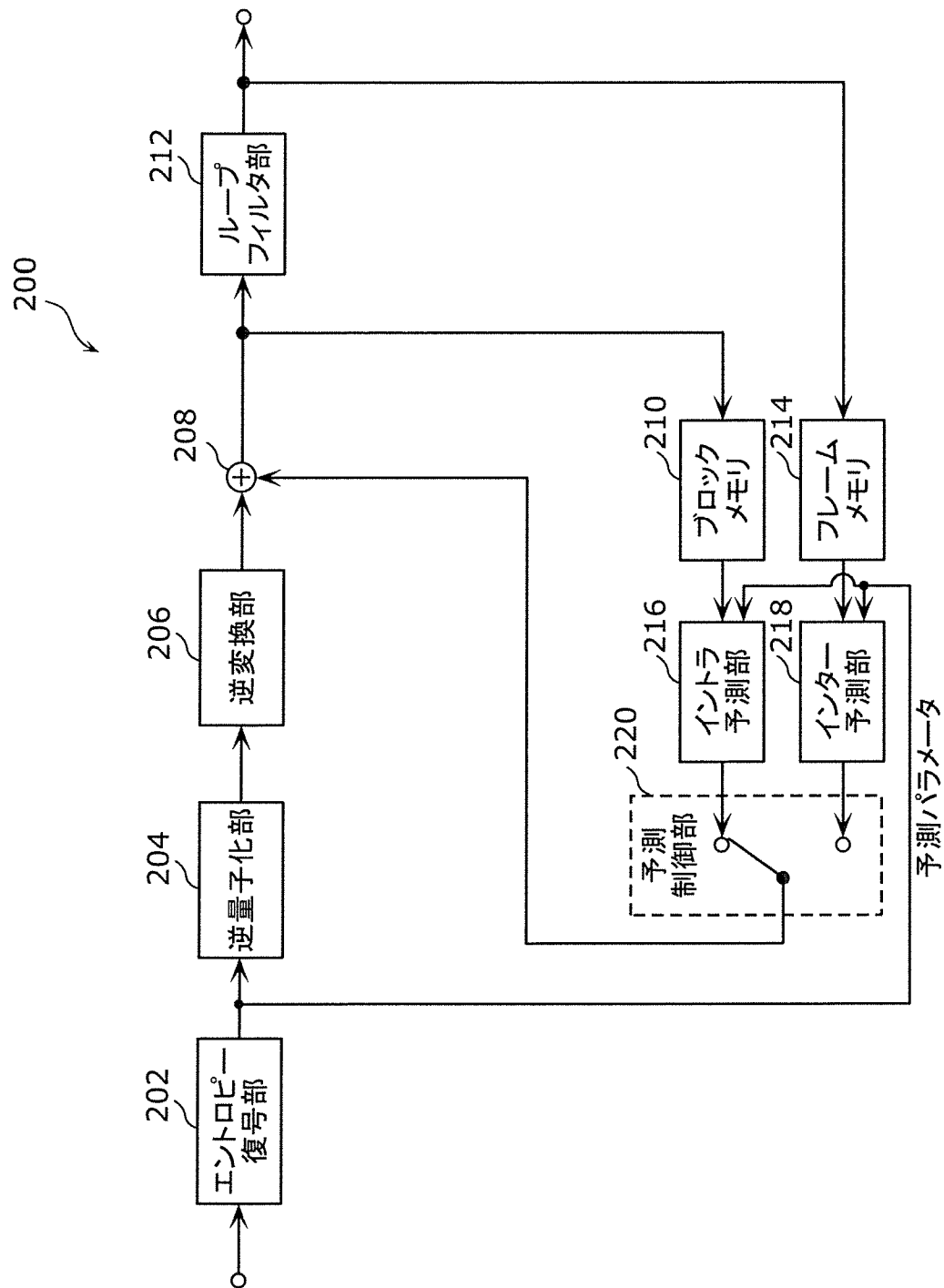
[図39]



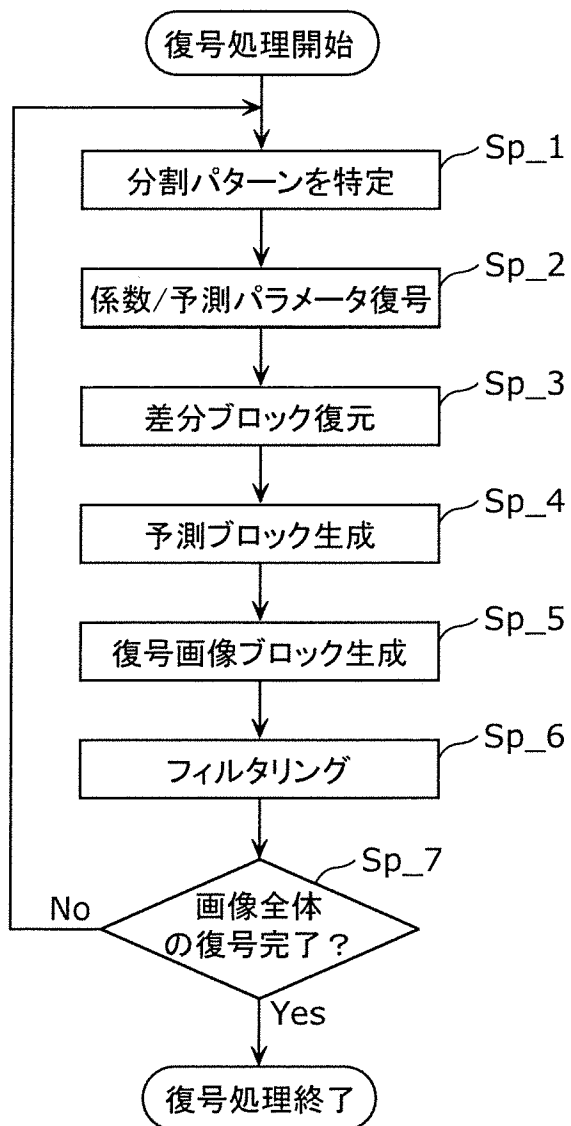
[図40]



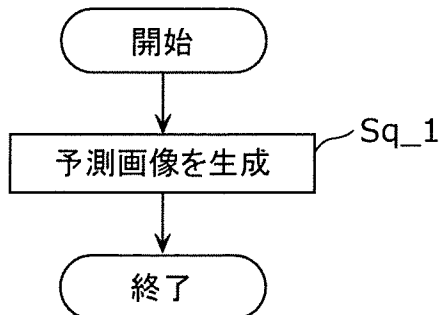
[図41]



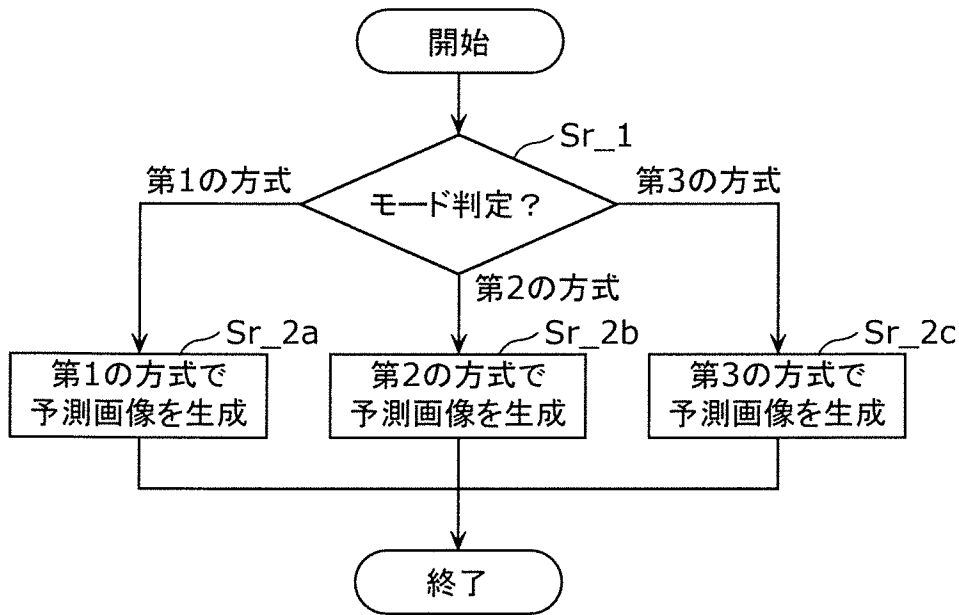
[図42]



[図43]



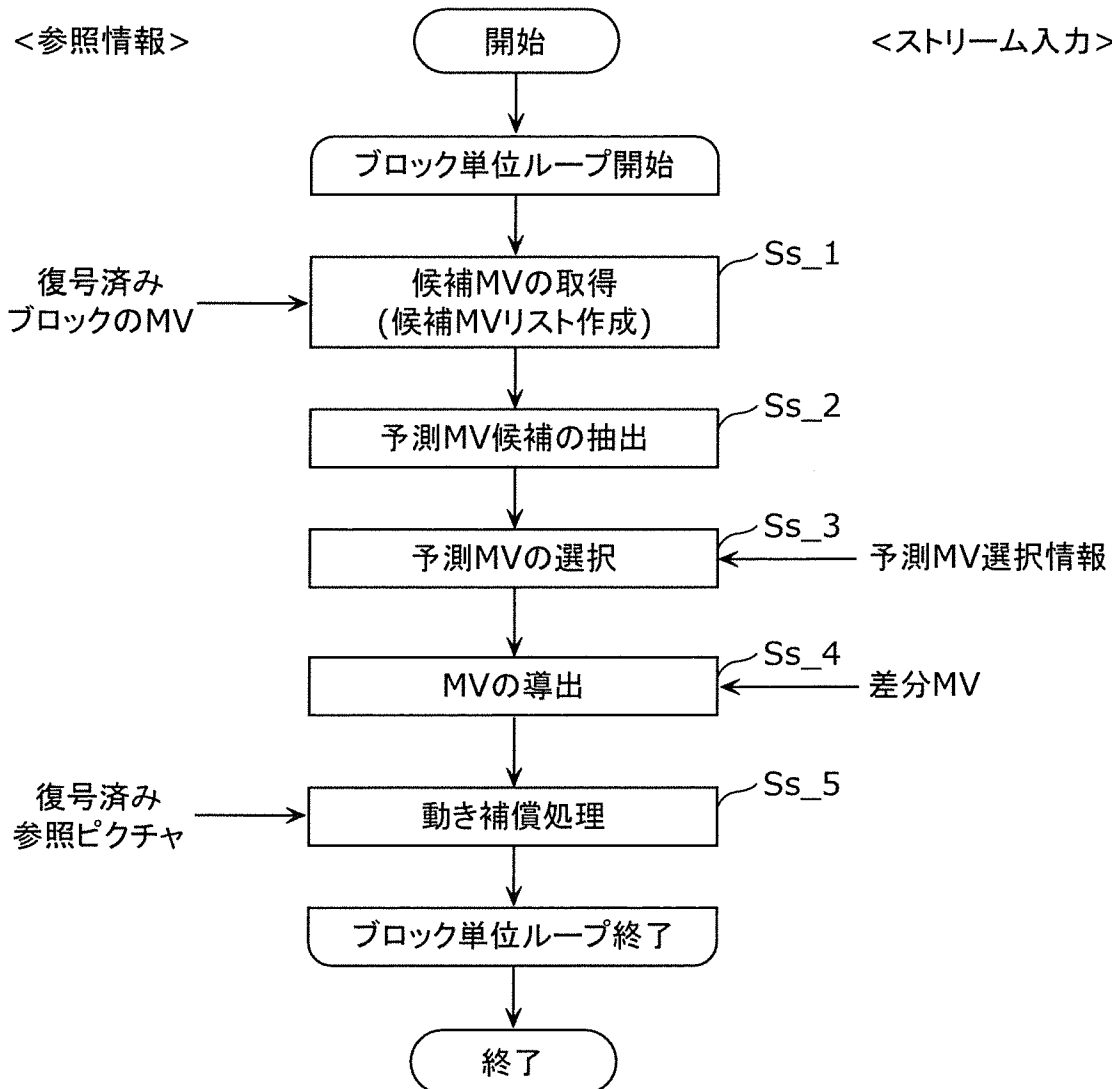
[図44]



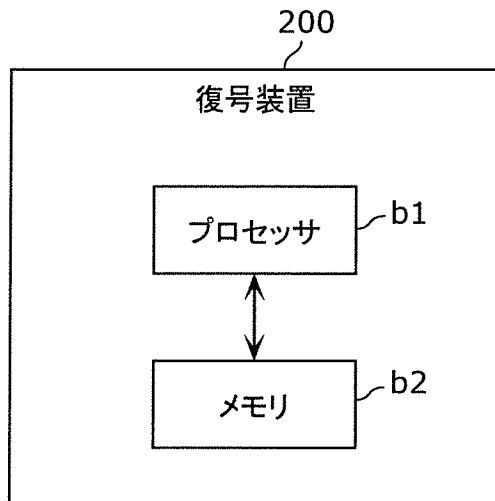
[図45]

<参照情報>

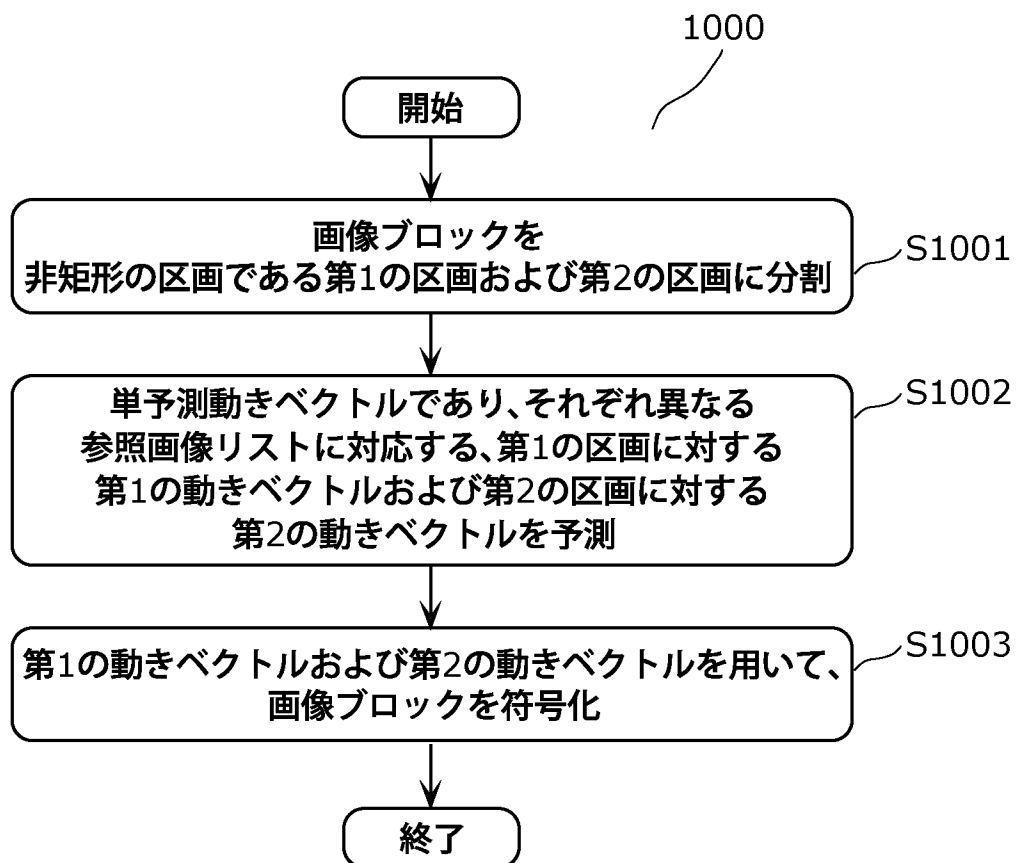
<ストリーム入力>



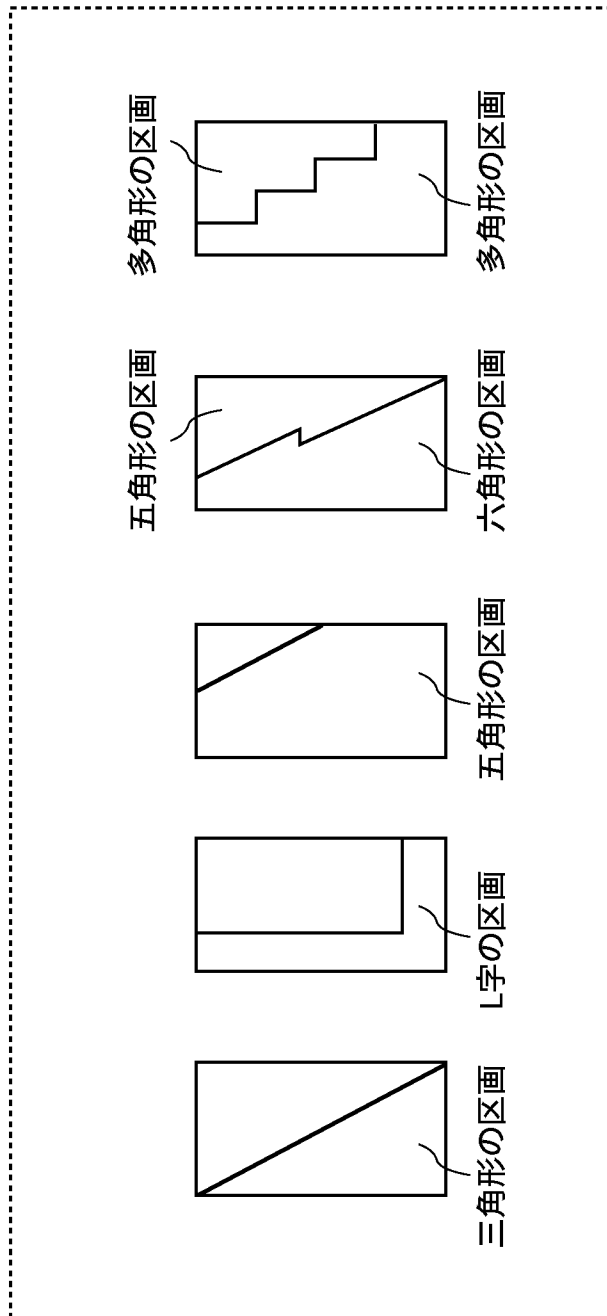
[図46]



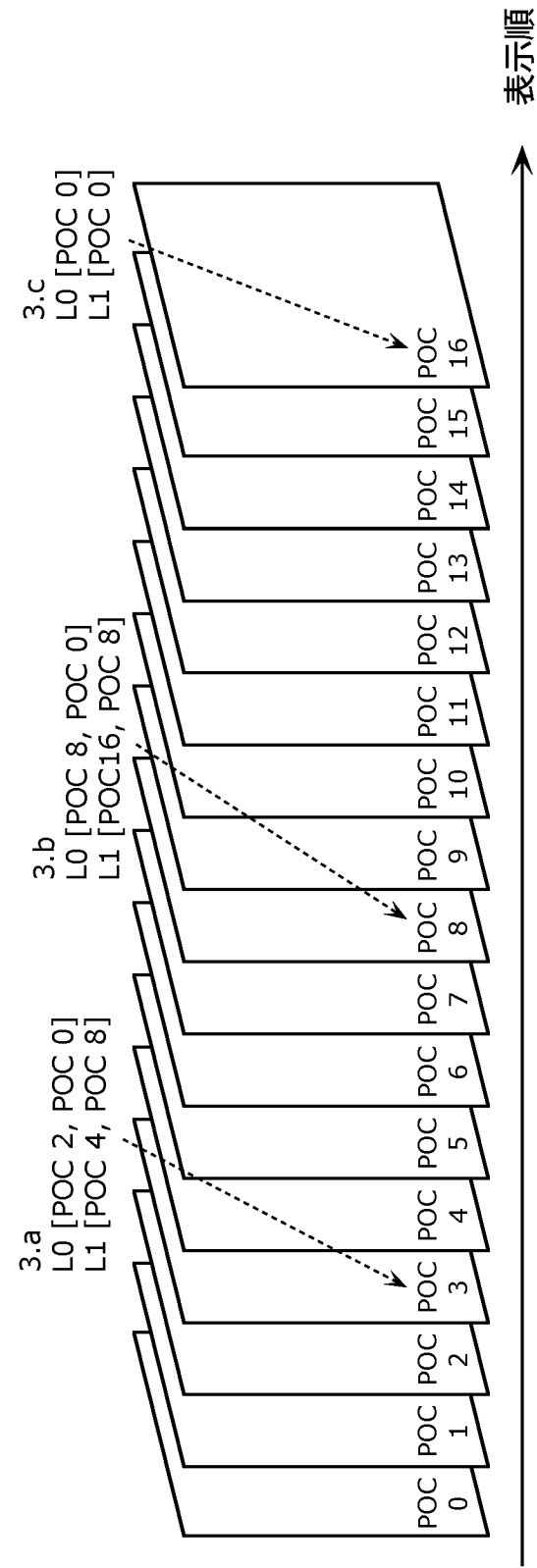
[図47]



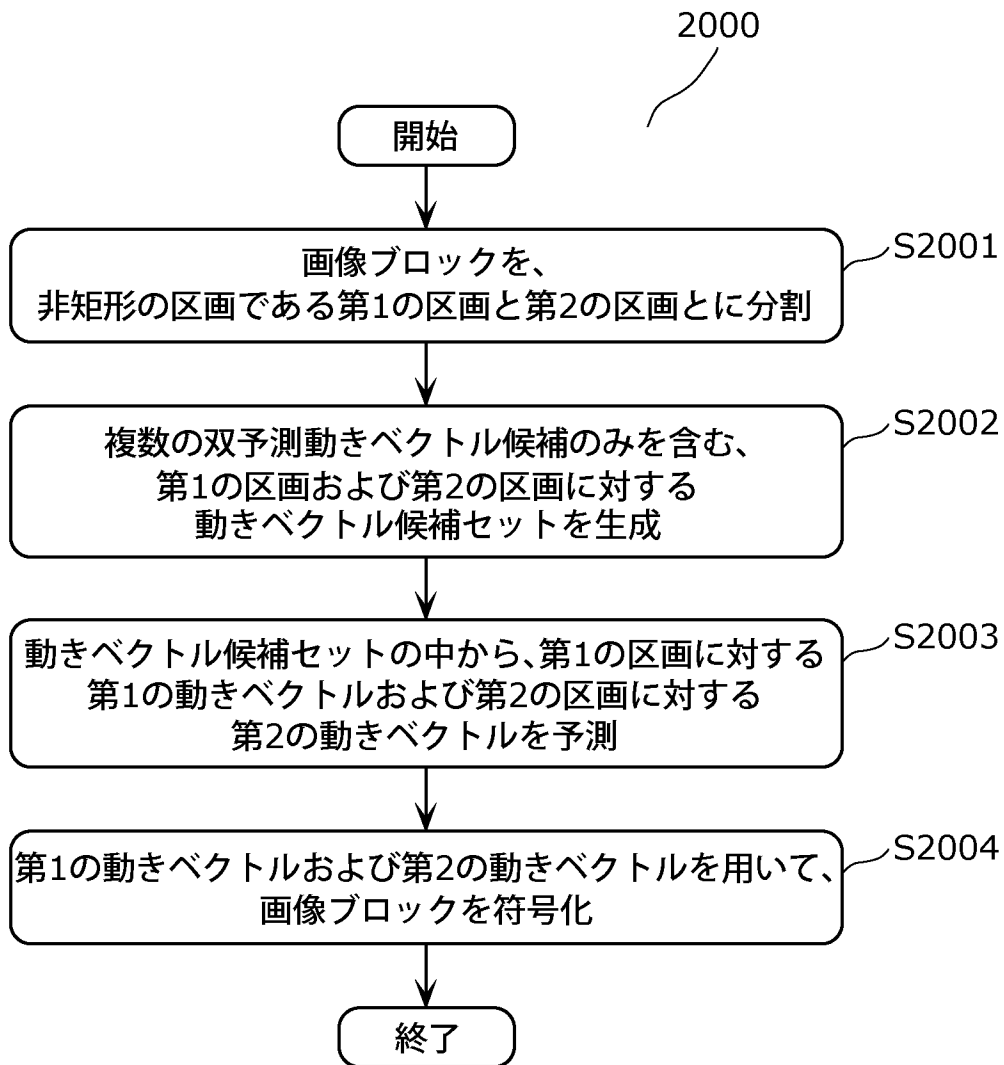
[図48]



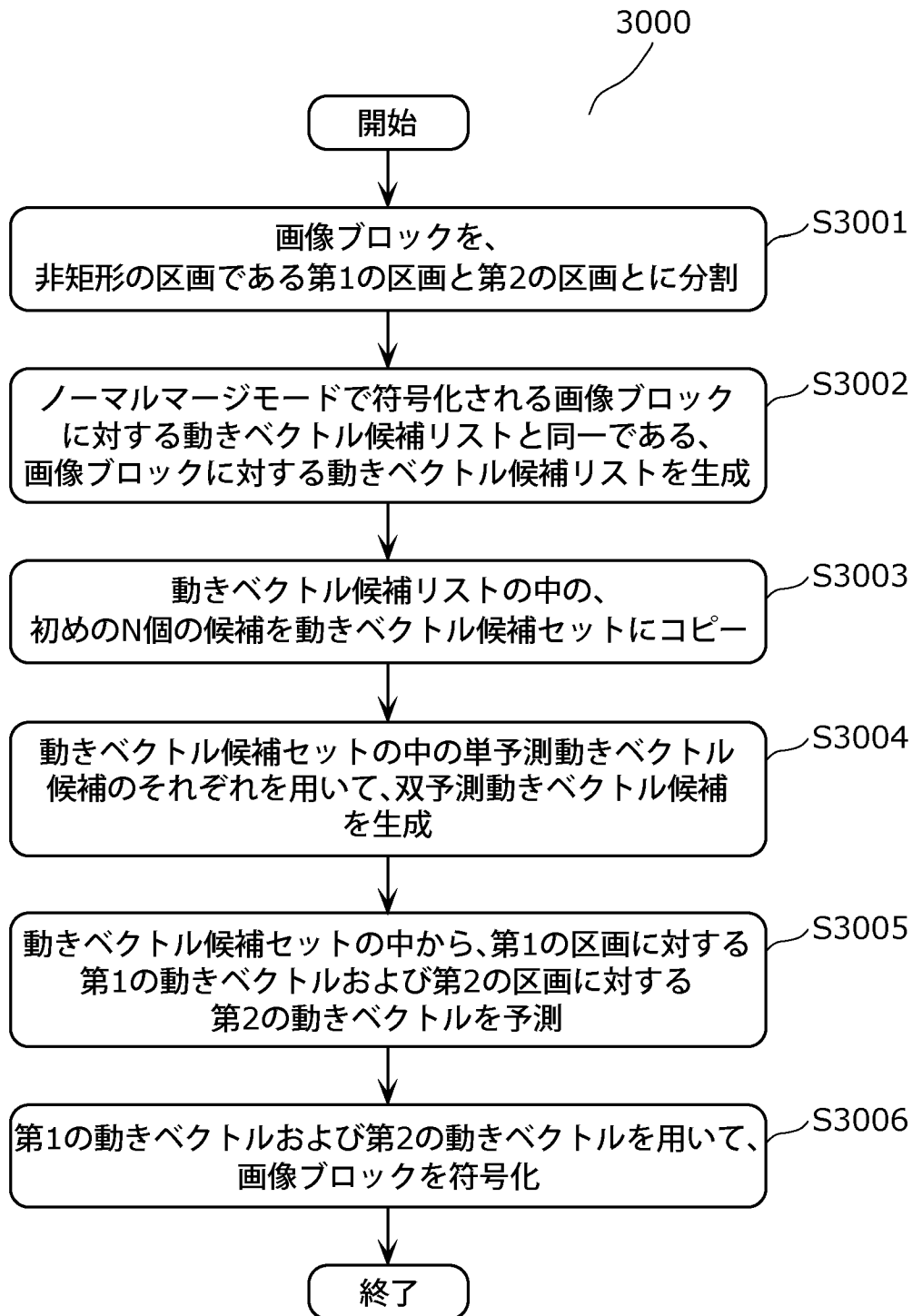
[図49]



[図50]



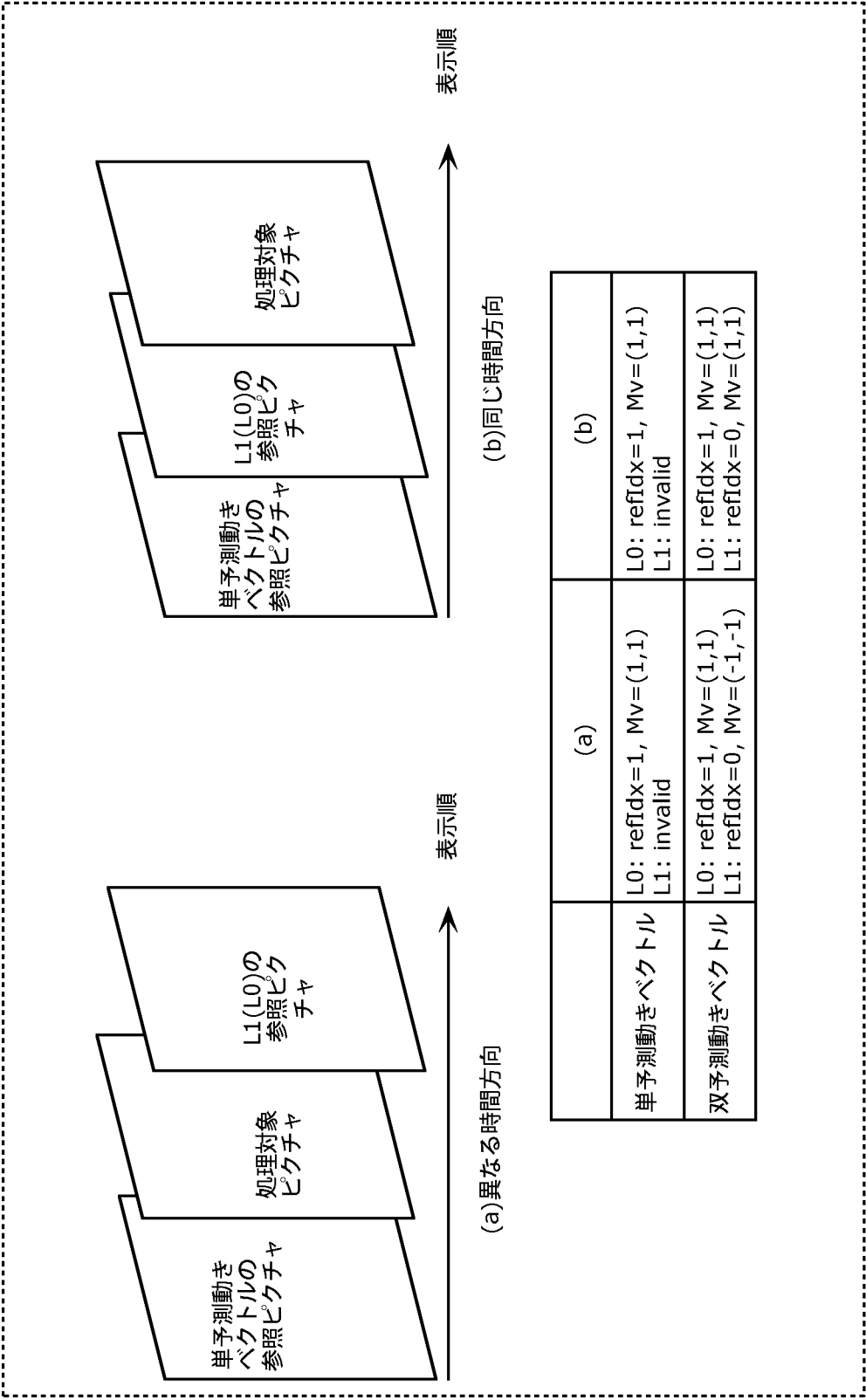
[図51]



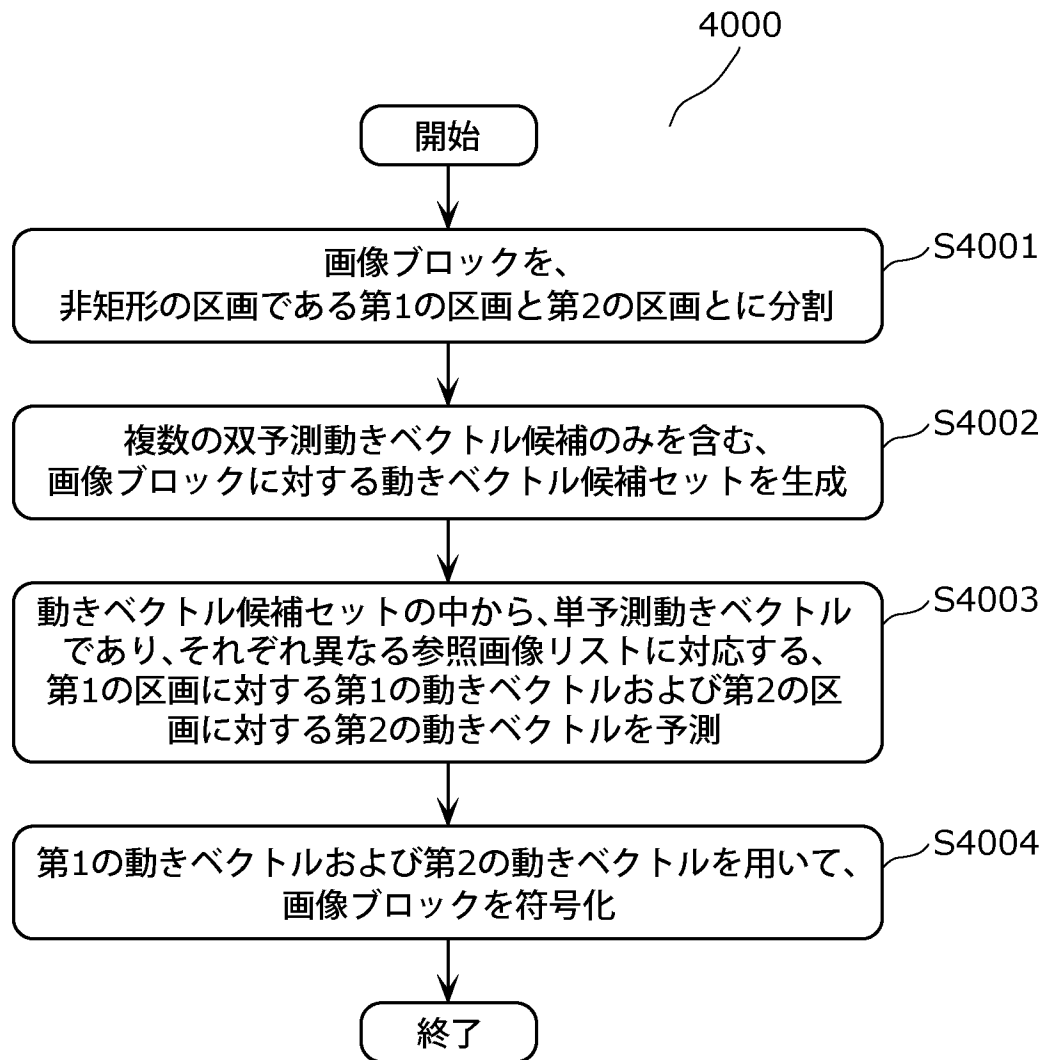
[図52]

	(a)	(b)	(c)
単予測動きベクトル	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:invalid	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:invalid	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:invalid
双予測動きベクトル	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:refIdx=0,Mv=(0,0)	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:refIdx=0,Mv=(1,1)	L0:refIdx=1,Mv=(1,1) L1:refIdx=1,Mv=(1,1)

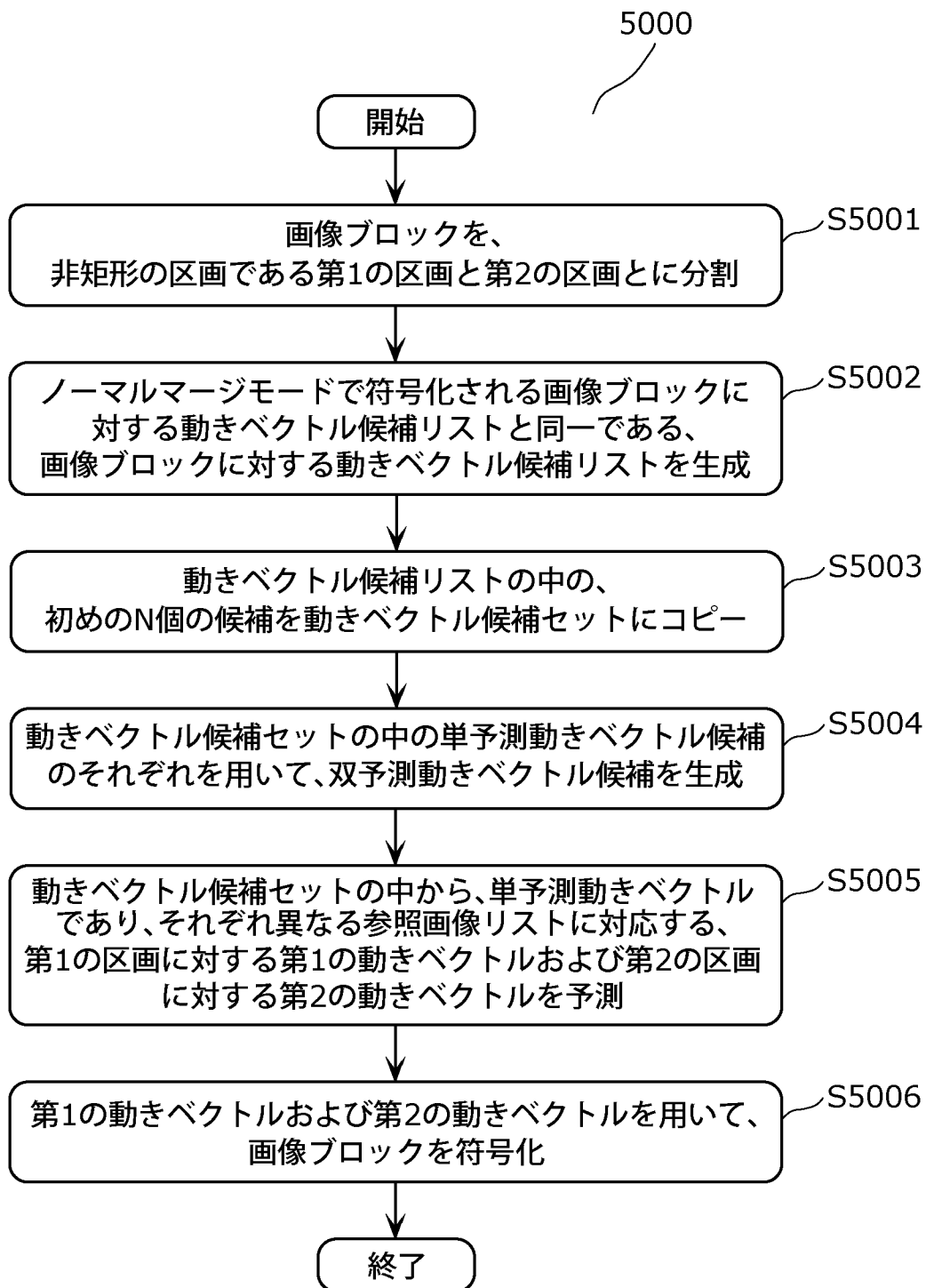
[図53]



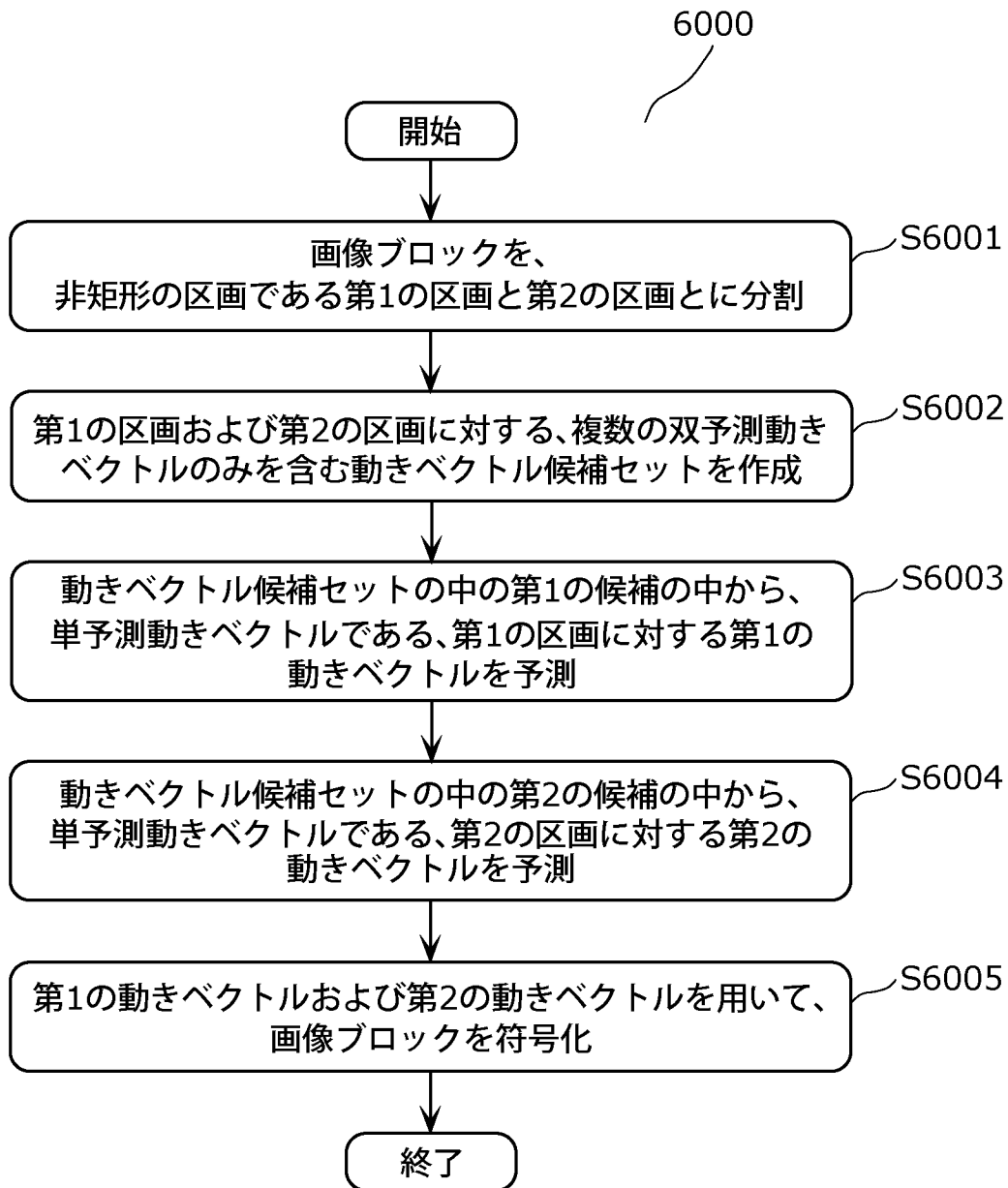
[図54]



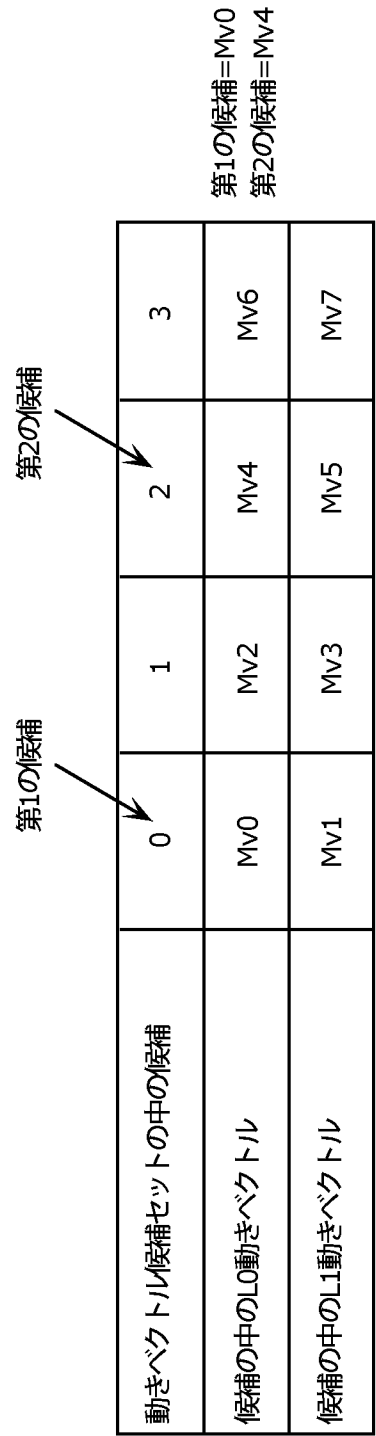
[図55]



[図56]



[図57]

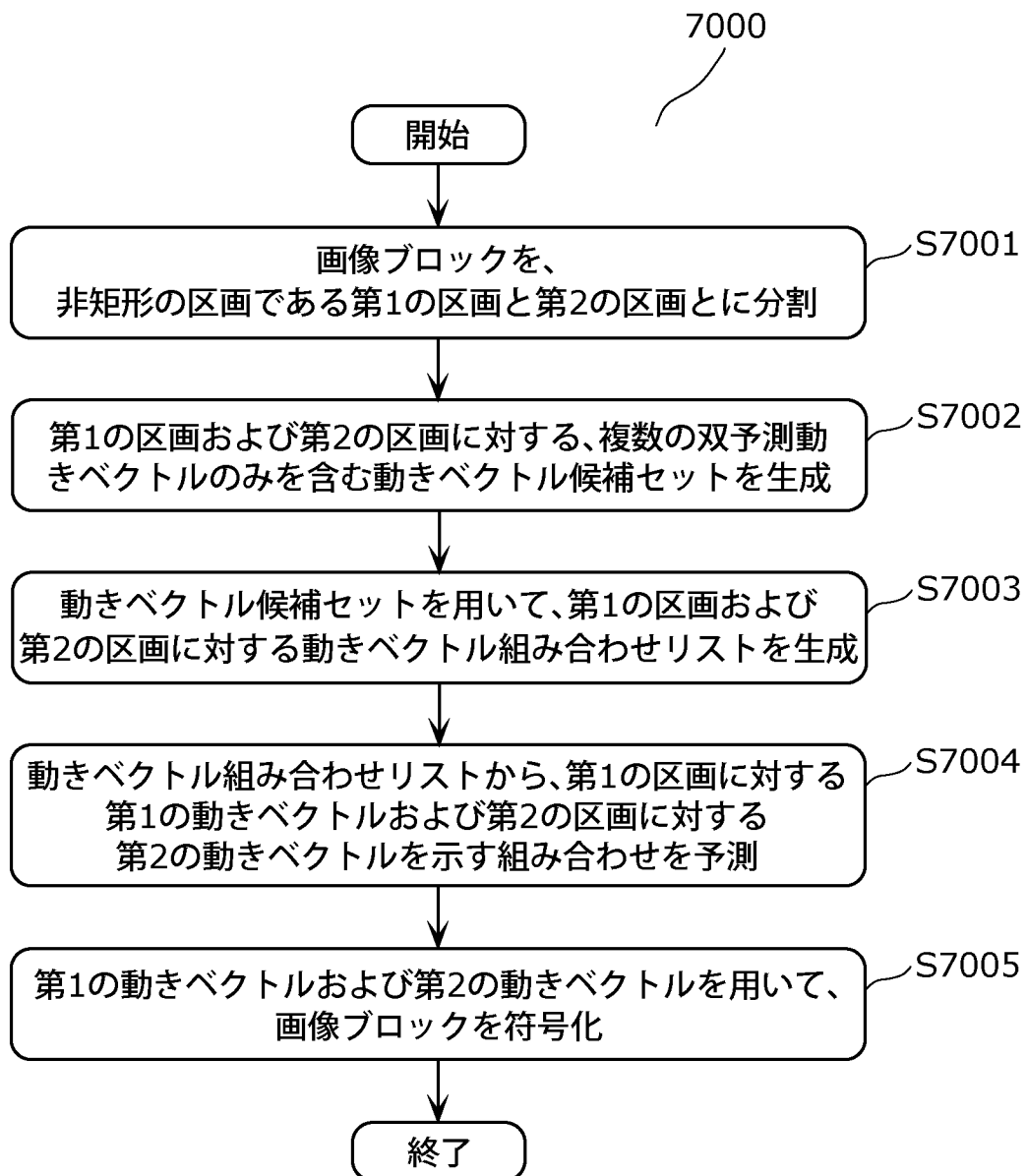


[図58]

動きベクトル候補セットの中の候補	第1の候補		第2の候補	
	0	1	2	3
候補の中のLO動きベクトル	Mv0	Mv2	Mv4	Mv6
候補の中のL1動きベクトル	Mv1	Mv3	Mv5	Mv7

第1の動きベクトル=Mv1
第2の動きベクトル=Mv4

[図59]

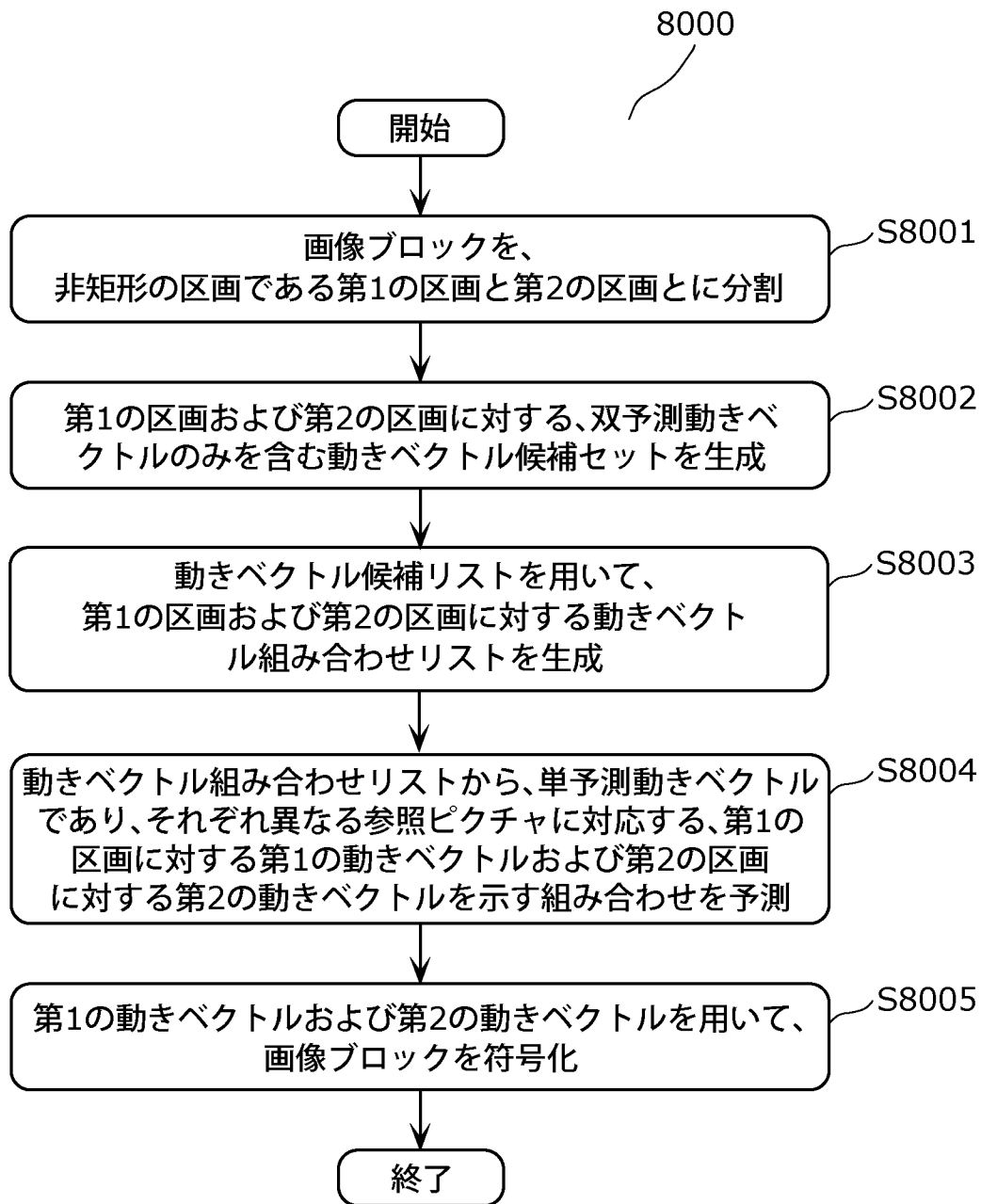


[図60]

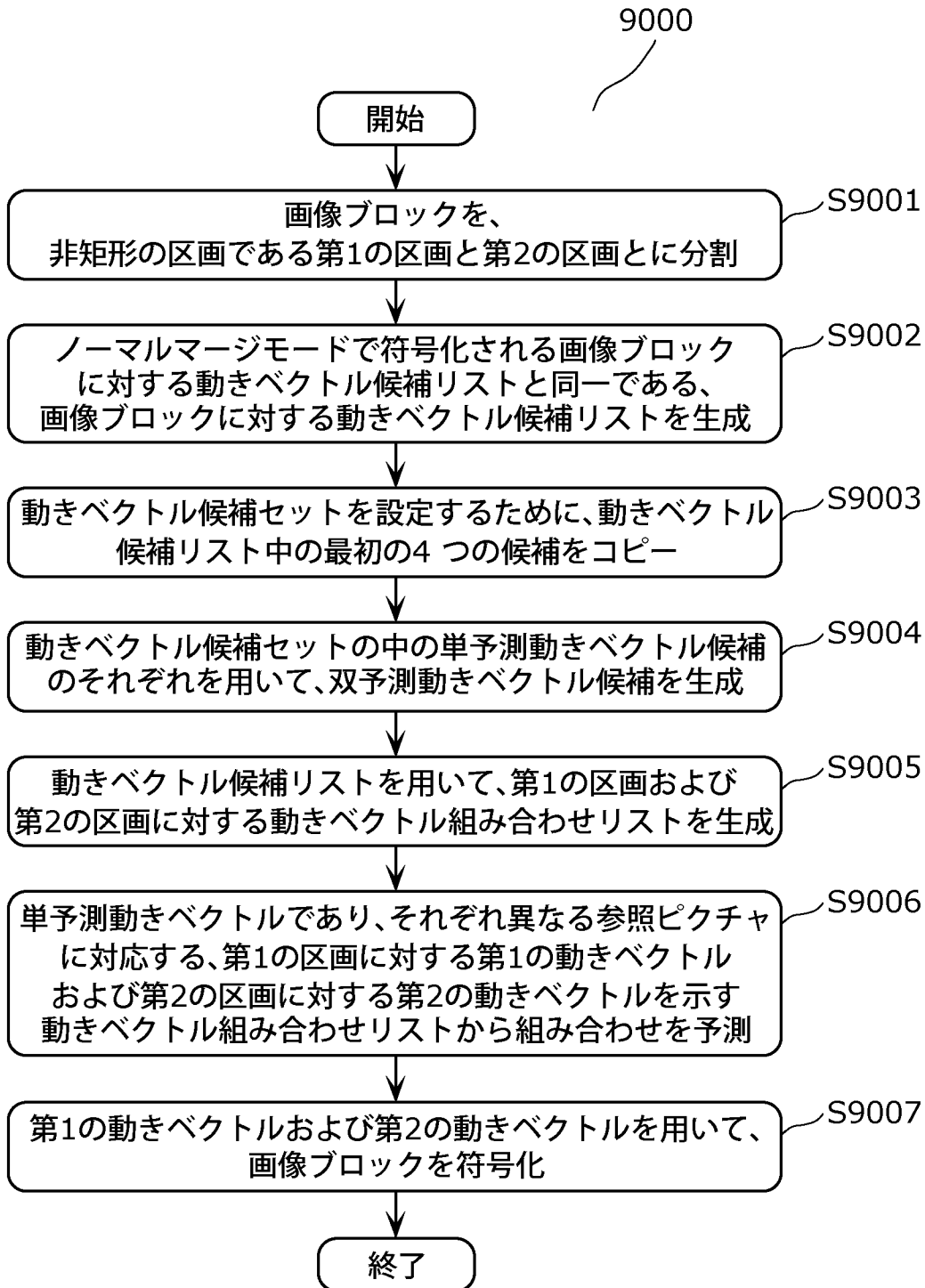
動きベクトル候補セットの中の候補	0	1	2	3
候補の中のL0動きベクトル	Mv0	Mv2	Mv4	Mv6
候補の中のL1動きベクトル	Mv1	Mv3	Mv5	Mv7

組み合わせ	第1の動きベクトル	第2の動きベクトル
0	Mv3	Mv0
1	Mv2	Mv1
2	Mv0	Mv3
3	Mv0	Mv5
4	Mv1	Mv2
5	Mv1	Mv4
6	Mv0	Mv7
⋮		

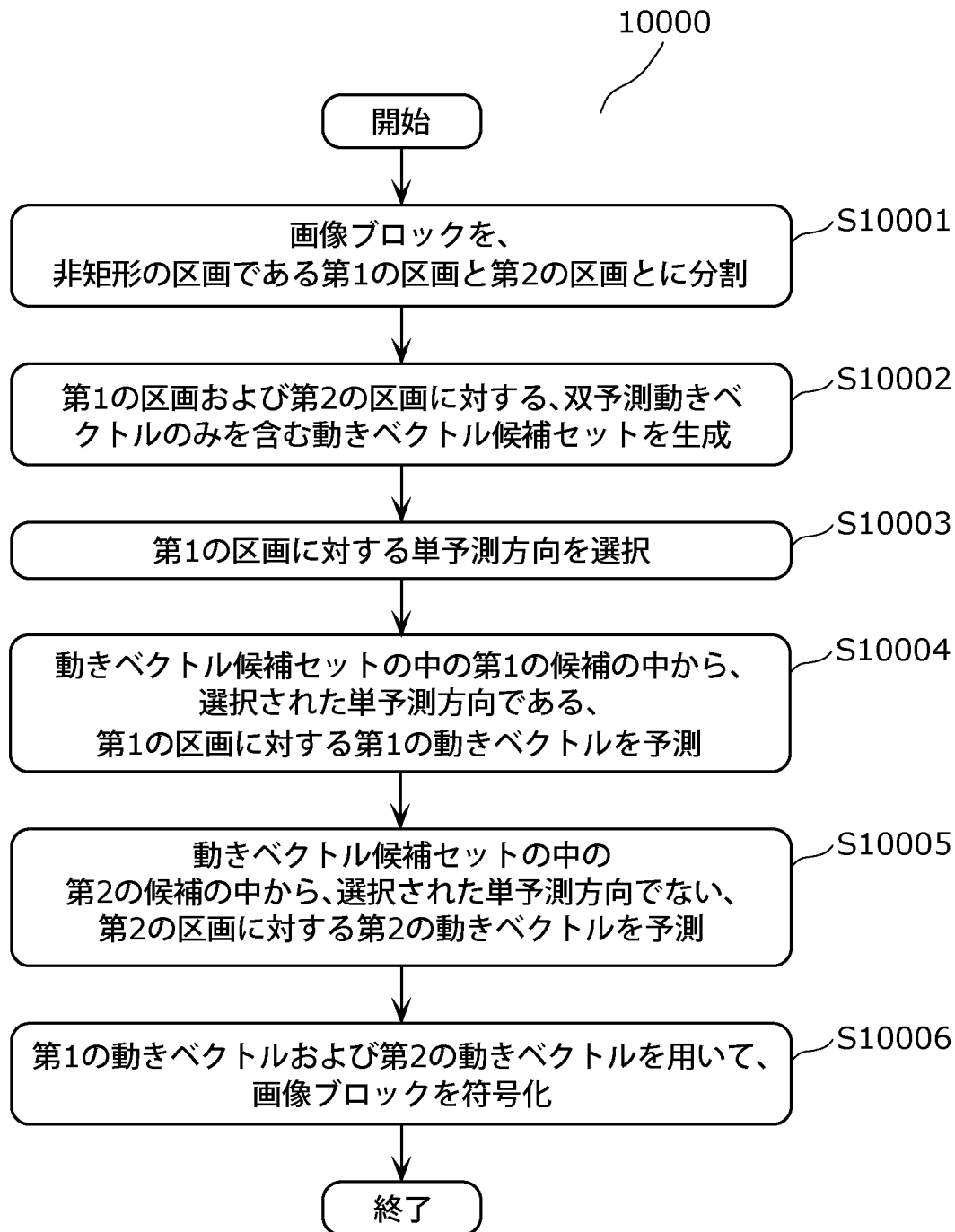
[図61]



[図62]



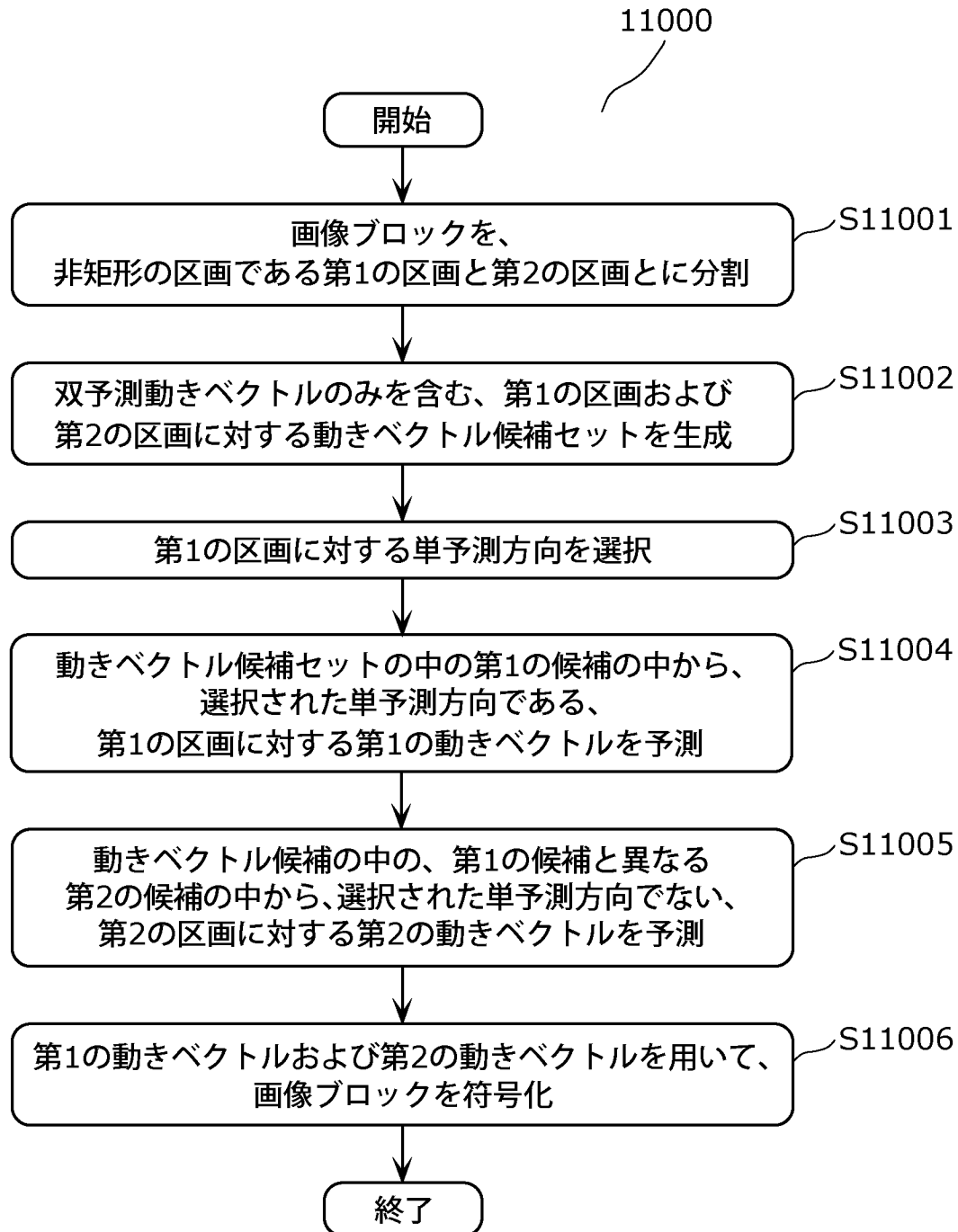
[図63]



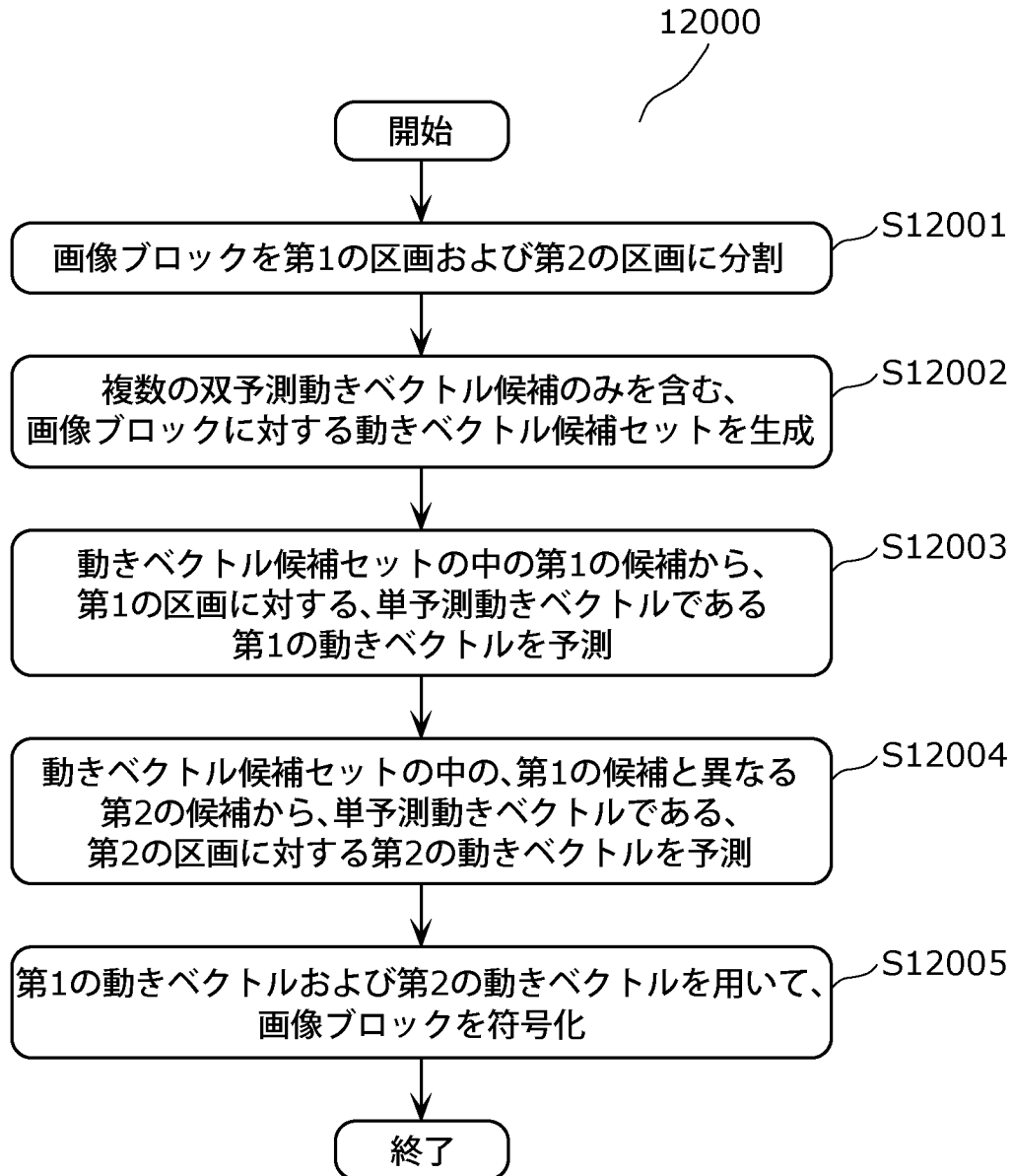
[図64]

動きベクトル候補セットの中の候補	0	1	2	3
候補の中のL0動きベクトル	Mv0	Mv2	Mv4	Mv6
候補の中のL1動きベクトル	Mv1	Mv3	Mv5	Mv7

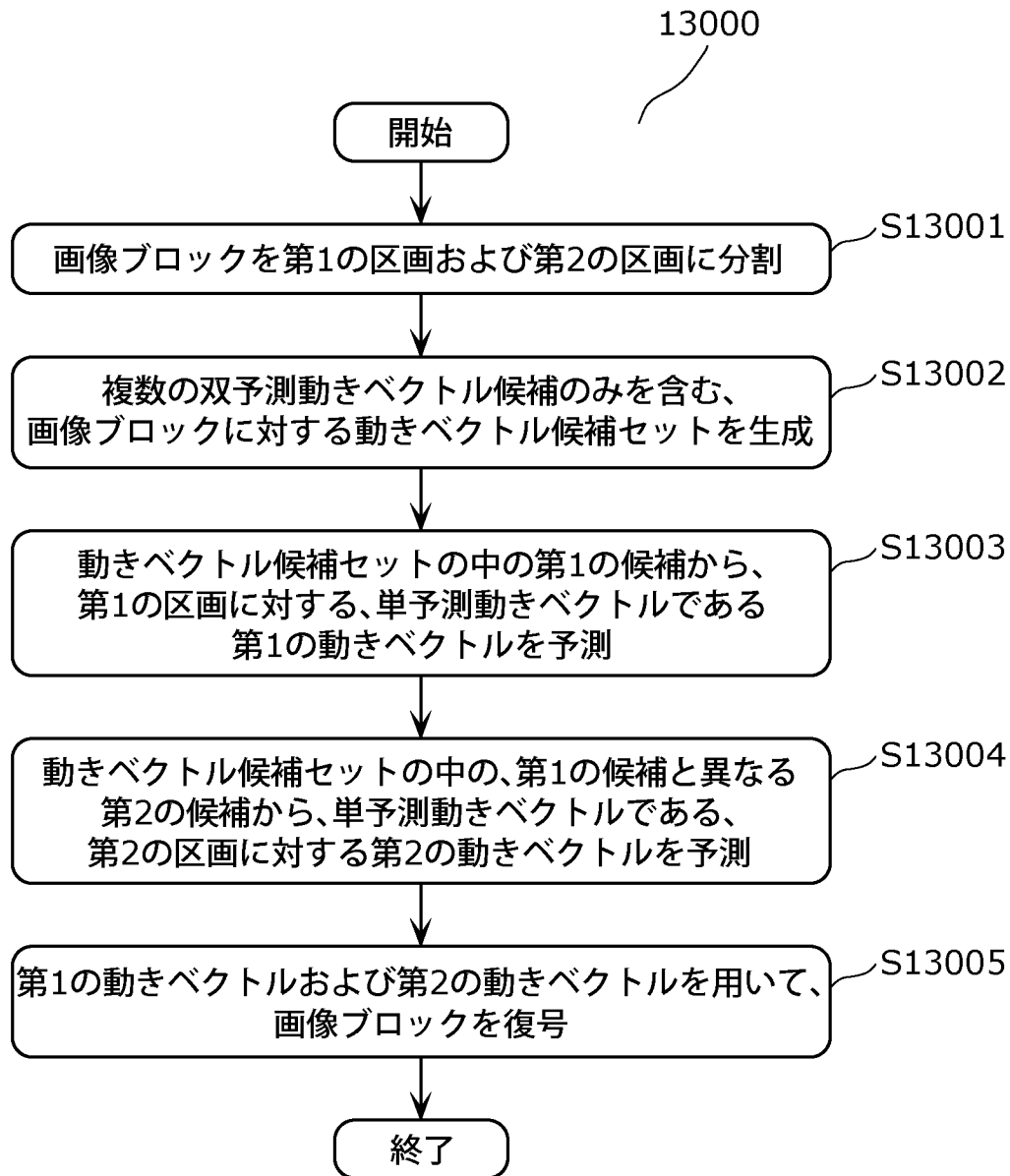
[図65]



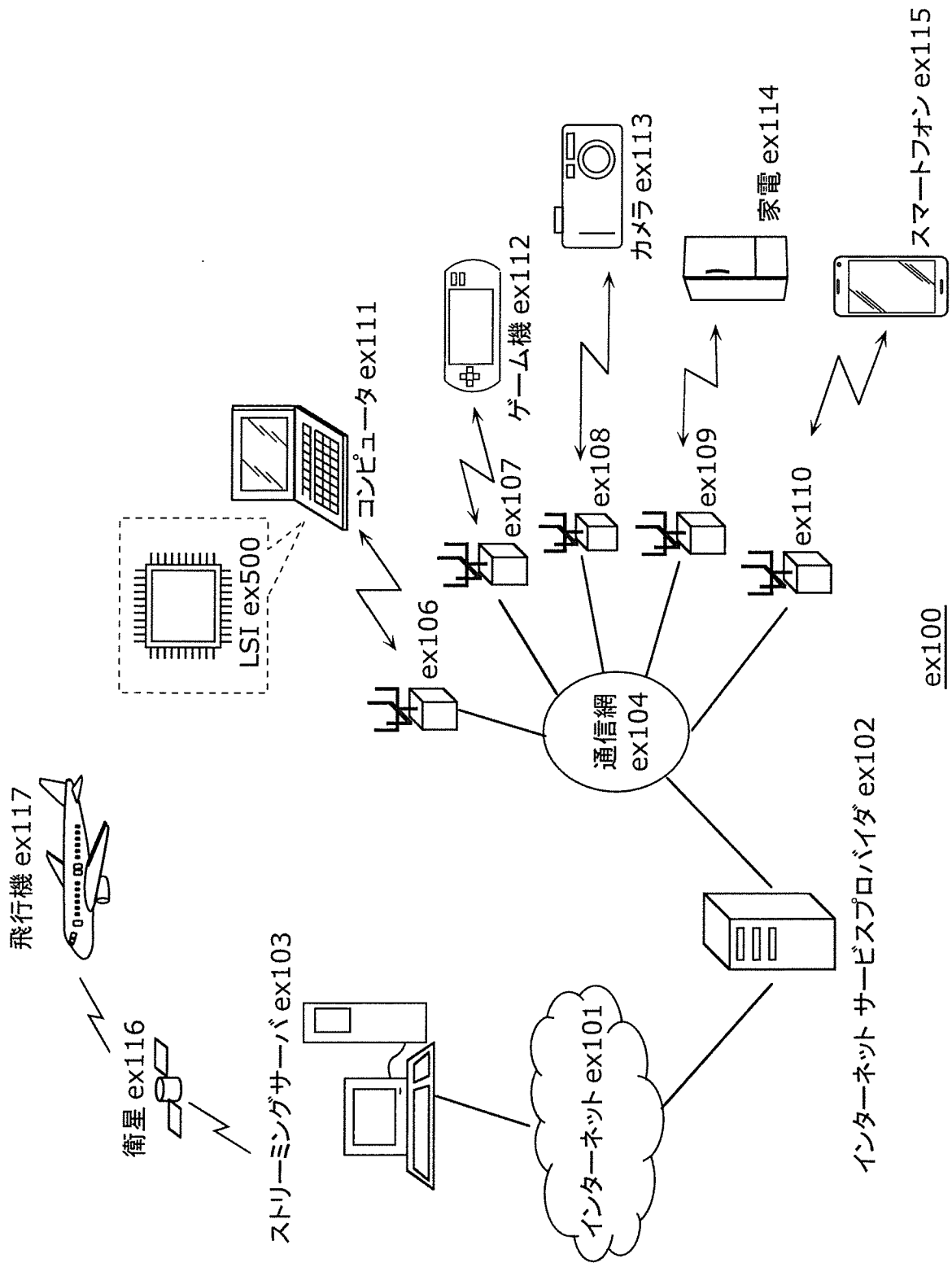
[図66]



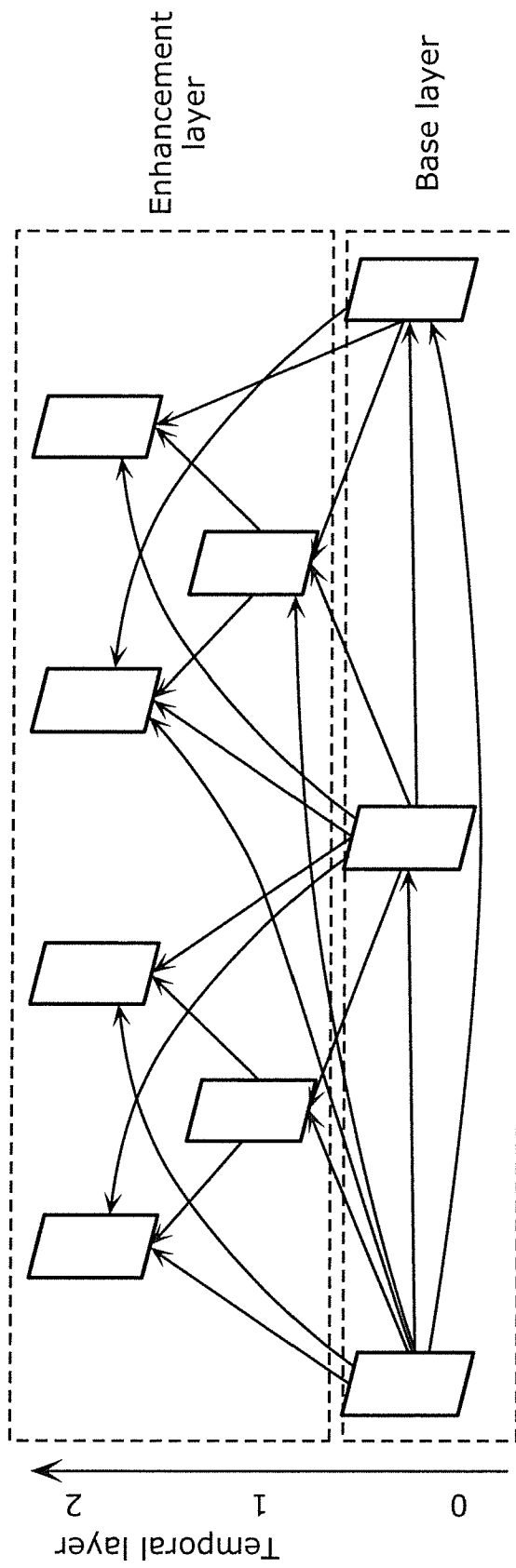
[図67]



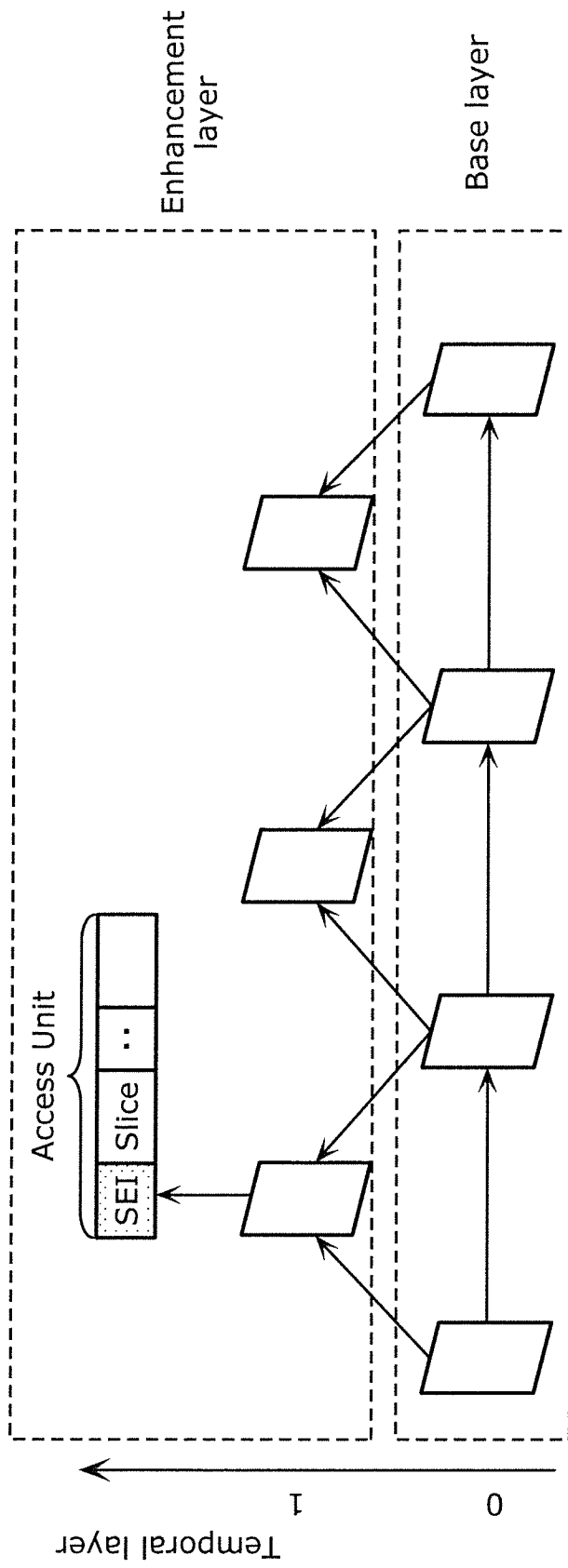
[図68]



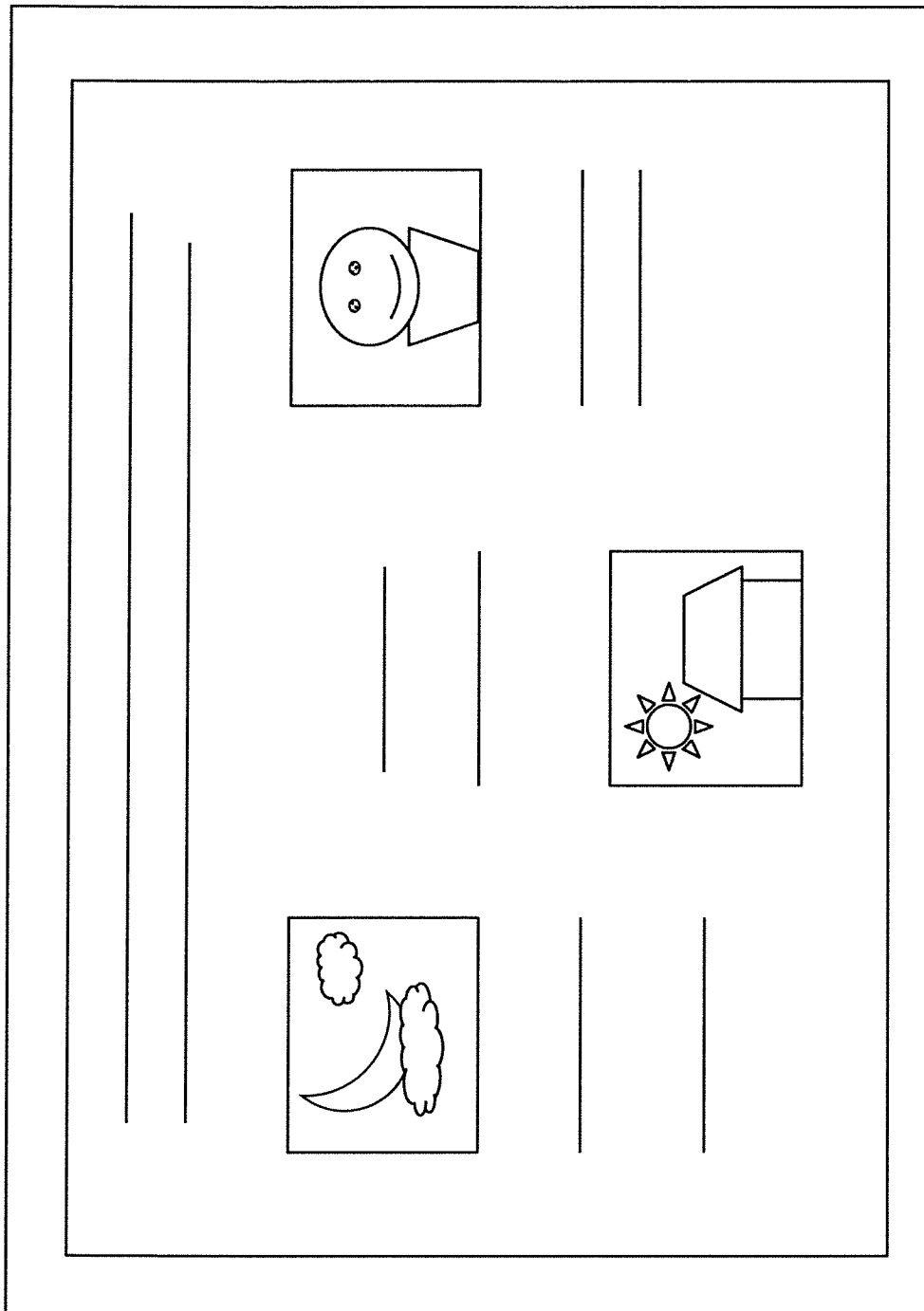
[図69]



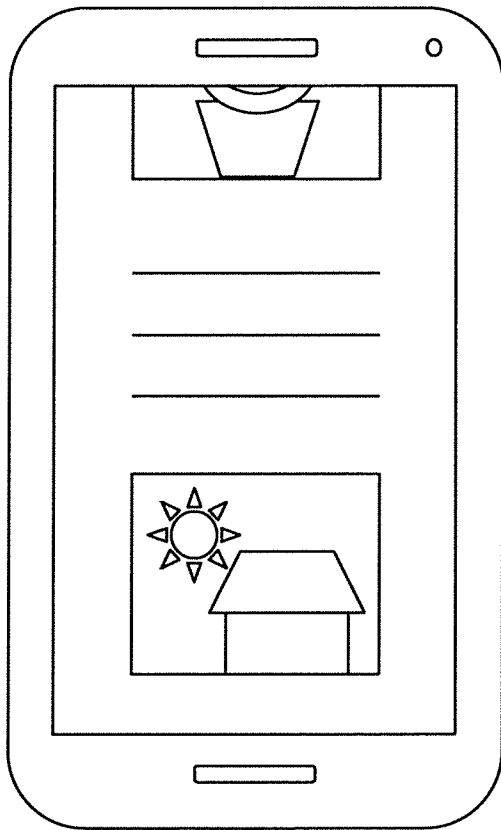
[図70]



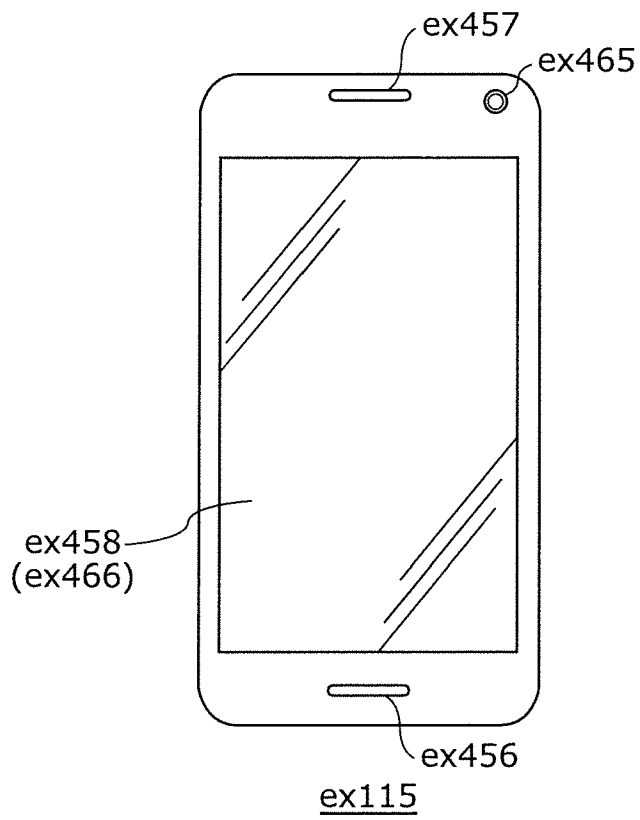
[図71]



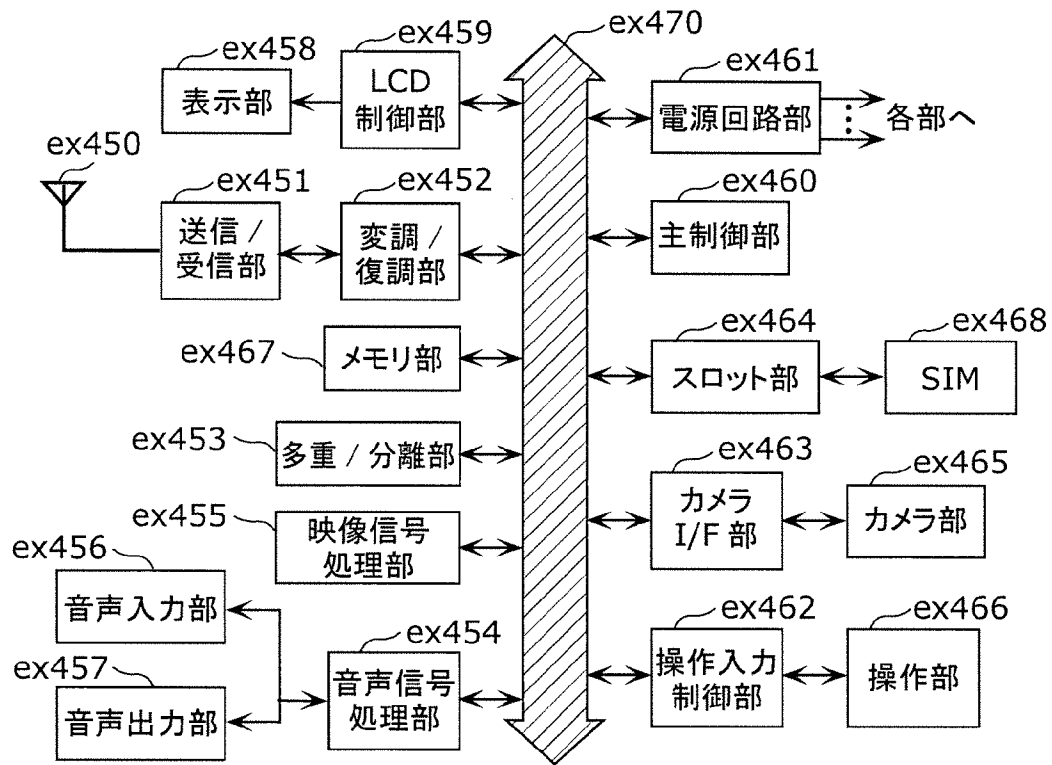
[図72]



[図73]



[図74]



INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP2019/051600

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int. Cl. H04N19/52 (2014.01) i

FI: H04N19/52

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)

Int. Cl. H04N19/00-19/98

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

Published examined utility model applications of Japan 1922-1996

Published unexamined utility model applications of Japan 1971-2020

Registered utility model specifications of Japan 1996-2020

Published registered utility model applications of Japan 1994-2020

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

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
A	LIAO, Ru-Ling et al. CE10.3.1.b: Triangular prediction unit mode, Joint Video Experts Team (JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29/WG 11 12th Meeting: Macao, CN, 08 October 2018, [JVET-L0124-v2] (version 5), column 1	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
04.03.2020

Date of mailing of the international search report
17.03.2020

Name and mailing address of the ISA/
Japan Patent Office
3-4-3, Kasumigaseki, Chiyoda-ku,
Tokyo 100-8915, Japan

Authorized officer

Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC）） H04N 19/52(2014.01)i FI: H04N19/52														
B. 調査を行った分野 調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC）） H04N19/00-19/98 最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの <table border="0"> <tr> <td>日本国実用新案公報</td> <td>1922 - 1996年</td> </tr> <tr> <td>日本国公開実用新案公報</td> <td>1971 - 2020年</td> </tr> <tr> <td>日本国実用新案登録公報</td> <td>1996 - 2020年</td> </tr> <tr> <td>日本国登録実用新案公報</td> <td>1994 - 2020年</td> </tr> </table> 国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）			日本国実用新案公報	1922 - 1996年	日本国公開実用新案公報	1971 - 2020年	日本国実用新案登録公報	1996 - 2020年	日本国登録実用新案公報	1994 - 2020年				
日本国実用新案公報	1922 - 1996年													
日本国公開実用新案公報	1971 - 2020年													
日本国実用新案登録公報	1996 - 2020年													
日本国登録実用新案公報	1994 - 2020年													
C. 関連すると認められる文献														
引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求項の番号												
A	LIA0, Ru-Ling et al., CE10.3.1.b: Triangular prediction unit mode, Joint Video Experts Team (JVET) of ITU-T SG 16 WP 3 and ISO/IEC JTC 1/SC 29/WG 11 12th Meeting: Macao, CN, 2018.10.08, [JVET-L0124-v2] (version 5) 第1欄	1-20												
☐ C欄の続きにも文献が列挙されている。 ☐ パテントファミリーに関する別紙を参照。														
<table border="0"> <tr> <td>* 引用文献のカテゴリー</td> <td>“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの</td> </tr> <tr> <td>“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの</td> <td>“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの</td> <td>“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの</td> </tr> <tr> <td>“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）</td> <td>“&” 同一パテントファミリー文献</td> </tr> <tr> <td>“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献</td> <td></td> </tr> <tr> <td>“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献</td> <td></td> </tr> </table>			* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの	“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの	“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの	“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献	“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献		“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献	
* 引用文献のカテゴリー	“T” 国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と抵触するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの													
“A” 特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの	“X” 特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの													
“E” 国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの	“Y” 特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの													
“L” 優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）	“&” 同一パテントファミリー文献													
“O” 口頭による開示、使用、展示等に言及する文献														
“P” 国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願の日の後に公表された文献														
国際調査を完了した日 04.03.2020	国際調査報告の発送日 17.03.2020													
名称及びあて先 日本国特許庁(ISA/JP) 〒100-8915 日本国 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	権限のある職員（特許庁審査官） 坂東 大五郎 5C 3241 電話番号 03-3581-1101 内線 3541													