

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 特 許 公 報 (B2)

(11) 特許番号

特許第5222227号  
(P5222227)

(45) 発行日 平成25年6月26日 (2013. 6. 26)

(24) 登録日 平成25年3月15日 (2013. 3. 15)

(51) Int. Cl.

F I

G O 6 T 1/20 (2006. 01)

G O 6 T 1/20 A

G O 6 T 1/60 (2006. 01)

G O 6 T 1/60 4 5 O B

H O 4 N 1/387 (2006. 01)

H O 4 N 1/387

H O 4 N 1/40 (2006. 01)

H O 4 N 1/40 1 O 1 Z

請求項の数 12 (全 20 頁)

(21) 出願番号 特願2009-124720 (P2009-124720)  
 (22) 出願日 平成21年5月22日 (2009. 5. 22)  
 (65) 公開番号 特開2010-272028 (P2010-272028A)  
 (43) 公開日 平成22年12月2日 (2010. 12. 2)  
 審査請求日 平成24年5月17日 (2012. 5. 17)

(73) 特許権者 000001007  
 キヤノン株式会社  
 東京都大田区下丸子3丁目30番2号  
 (74) 代理人 100076428  
 弁理士 大塚 康德  
 (74) 代理人 100112508  
 弁理士 高柳 司郎  
 (74) 代理人 100115071  
 弁理士 大塚 康弘  
 (74) 代理人 100116894  
 弁理士 木村 秀二  
 (74) 代理人 100130409  
 弁理士 下山 治  
 (74) 代理人 100134175  
 弁理士 永川 行光

最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 画像処理方法、画像処理装置およびプログラム

(57) 【特許請求の範囲】

【請求項 1】

参照用画像データと補正データの少なくとも一方を参照して画像データを処理する場合に、該画像データを複数のバンド領域に分割し、分割したバンド領域ごとに画像処理を行う画像処理方法であって、

前記画像データの転送単位を設定する工程と、

前記転送単位の画像データの処理のために必要な前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位を求める工程と、

前記画像処理に使用されるバッファの容量に収まるように、前記画像データの転送単位と前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位とから、前記画像データの転送量を定める工程と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送量を求める工程と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、分割するバンド領域の高さを定める工程とを有することを特徴とする画像処理方法。

【請求項 2】

前記画像データの転送量を定める工程では、前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方を参照して前記バンド領域の画像データを処理するときに繰り返しがある場合、該繰り返しを考慮して前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位が算出されてから前記画像データの転送量を定めることを特徴とする請求項 1 に

10

20

記載の画像処理方法。

【請求項 3】

前記画像データの転送量と前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送量とに従い、前記バッファに前記画像データおよび前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方を格納する工程を更に有することを特徴とする請求項 1 に記載の画像処理方法。

【請求項 4】

前記バッファに格納されたバンド領域の高さに相当する前記画像データおよび前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方から、バンド領域の長さ方向に連続する N 画素（ここで、N は 1 以上の整数）からなる各々の画素群を各々の格納されたデータから読み出す工程と、

前記画像データおよび前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方を区別するための識別子を付加して、画像処理に必要な順番で前記各々の画素群を画像処理手段に提供する提供工程とを更に有することを特徴とする請求項 3 に記載の画像処理方法。

【請求項 5】

前記読み出す工程では、バンド領域の高さ方向に 1 画素ずつ走査することを特徴とする請求項 4 に記載の画像処理方法。

【請求項 6】

前記読み出す工程では、左端削除画素数と右端削除画素数の指定に従い、前記画像データおよび前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方に対してバンド領域の長さ方向にトリミング処理を行うことを特徴とする請求項 4 に記載の画像処理方法。

【請求項 7】

前記読み出す工程では、バンド領域の長さ方向のトリミング処理後の前記画像データおよび前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方に対して、上端糊代画素数、下端糊代画素数、左端糊代画素数、右端糊代画素数の指定に従い、端部を拡張することを特徴とする請求項 6 に記載の画像処理方法。

【請求項 8】

前記 N が 2 以上の整数のときの前記提供工程では、N 個の処理対象の画素から順次 1 画素ずつを前記画像処理手段に提供することを特徴とする請求項 4 に記載の画像処理方法。

【請求項 9】

前記 N が 2 以上の整数のときの前記提供工程では、N 個の処理対象の画素を同時に取得し、N 個の前記画像処理手段へ同時に提供することを特徴とする請求項 4 に記載の画像処理方法。

【請求項 10】

前記画像処理手段は、画素に付加された前記識別子に従い、処理対象の画像データ、参照用画像データ、補正データのいずれであるかを区別して受け取り、画像処理を行うことを特徴とする請求項 4 に記載の画像処理方法。

【請求項 11】

参照用画像データと補正データの少なくとも一方を参照して画像データを処理する場合に、該画像データを複数のバンド領域に分割し、分割したバンド領域ごとに画像処理を行う画像処理装置であって、

前記画像データの転送単位を設定する転送単位の設定手段と、

前記転送単位の画像データの処理のために必要な前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位を求める転送単位の算出手段と、

前記画像処理に使用されるバッファの容量に収まるように、前記画像データの転送単位と前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位とから、前記画像データの転送量を定める転送量の設定手段と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送量を求める転送量の算出手段と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、分割する

10

20

30

40

50

バンド領域の高さを定めるバンド高さ算出手段とを有することを特徴とする画像処理装置。

【請求項 12】

コンピュータを、

画像データの転送単位を設定する転送単位の設定手段と、

前記転送単位の画像データの画像処理のために必要な参照用画像データと補正データの少なくとも一方の転送単位を求める転送単位の算出手段と、

前記画像処理に使用されるバッファの容量に収まるように、前記画像データの転送単位と前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位とから、前記画像データの転送量を定める転送量の設定手段と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送量を求める転送量の算出手段と、

前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、分割するバンド領域の高さを定めるバンド高さ算出手段として機能させるためのプログラム。

【発明の詳細な説明】

【技術分野】

【0001】

本発明は、画像処理方法、画像処理装置およびプログラムに関するものである。特に、本発明は、画像処理のためにメインメモリの複数の画像データや補正データなどを分割して取り扱い、必要なデータを逐次的に読み出して画像処理や補正処理を行なう場合に、好適に用いられるものである。

【背景技術】

【0002】

従来から、画像形成を行うに際し、空間フィルタ処理などの局所（近傍）画像処理が行なわれている。この局所画像処理は、処理対象となる画素を含む空間フィルタ領域に含まれるすべての画素を用いて、何らかの演算を行なう画像処理のことである。なお、以下の説明では、処理対象となる画素を注目画素と略称する。

【0003】

例えば、図11のデジタル画像データ300に対して、エッジ強調処理やぼかし処理といった空間フィルタ処理が施される。このような局所画像処理の従来技術として、デジタル画像データを領域ごとに分割し、分割された別々の領域ごとに局所画像処理を行なうという技術がある（特許文献1～4を参照）。一般に、かかる技術では、図11の（a）～（d）に示されるように、1枚のデジタル画像データ300の全体が帯状（短冊状）に分割され、逐次的に領域毎に各種の画像処理が行なわれる。この分割された細長い領域をバンド領域と呼び、バンド領域が展開される記憶領域をバンドメモリと呼び、画像を分割する行為をバンド分割と呼ぶ。バンドメモリは、メインメモリ内に記憶領域として確保されると決まっているわけではなく、システム上のどの記憶領域に確保してもよいが、ここでは、説明を簡潔にするためにバンドメモリをメインメモリ内に確保する場合を例に挙げて説明する。

【0004】

なお、デジタル画像データの座標系（主走査方向 - 副走査方向）は、長さ方向と高さ方向という新たな座標系（バンド領域座標系）を定義し、バンド領域を（長さ  $Bd1 \times$  高さ  $Bdh$ ）で表現する。副走査方向に画像をバンド分割する場合は、図11の（e）に示すように、バンド領域を（長さ  $Bd1 \times$  高さ  $Bdh$ ）で表現する。一方、主走査方向に画像をバンド分割する場合は、図12の（a）～（d）に示すように、バンド領域を（長さ  $Bd1 \times$  高さ  $Bdh$ ）で表現する。

【0005】

すなわち、バンド領域の長さ  $Bd1$  は、必ずデジタル画像データの主走査方向の幅もしくは副走査方向の高さの何れかの値となり、バンドの高さは任意の値となる。

【0006】

バンド処理について、図 1 1 の例でもう少し詳しく説明する。なお、図 1 2 においても基本的に同様であるので、重複した説明はさける。

#### 【 0 0 0 7 】

まず、図 1 1 の ( a ) に示す第 1 のバンド領域 3 0 1 を、メインメモリ上のバンドメモリに展開して画像処理を行なう。次に、図 1 1 の ( b ) に示す第 2 のバンド領域 3 0 2 を第 1 のバンド領域 3 0 1 が展開されたバンドメモリに上書き展開して画像処理を行なう。さらに、図 1 1 の ( c ) に示す第 3 のバンド領域 3 0 3 を第 2 のバンド領域 3 0 2 が展開されたバンドメモリに上書き展開して画像処理を行なう。最後に、図 1 1 の ( d ) に示す第 4 のバンド領域 3 0 4 を第 3 のバンド領域 3 0 3 が展開されたバンドメモリに上書き展開して画像処理を行なう。図 1 1 の ( a ) ~ ( d ) で明らかなように、バンド領域 3 0 1 ~ 3 0 4 の長さは同じであるが、高さは同じである必要性は無い。メインメモリに確保される記憶領域であるところのバンドメモリの高さは、高さ方向のサイズが最も大きいバンド領域 ( 図 1 1 の場合、第 1 ~ 第 3 のバンド領域 3 0 1 ~ 3 0 3 ) によって決定される。図 1 2 の場合も、バンド分割が 3 つであるのみで、図 1 1 と同様である。

#### 【 0 0 0 8 】

かかる技術では、各バンド領域間で隙間なく局所画像処理を行なうために、各バンド領域が、夫々隣接する領域との境界で一部分が互いに重なり合うように工夫している。また、特許文献 4 では、各バンド領域の高さと同一の方向に 1 画素ずつ余分に画素を走査して、局所画像処理に必要な注目画素を保持する遅延メモリの容量を各バンド領域の高さの大きさと規定することで、この遅延メモリの省メモリ化を実現している。

#### 【 先行技術文献 】

#### 【 特許文献 】

#### 【 0 0 0 9 】

【 特許文献 1 】 米国特許第 6 , 5 8 7 , 1 5 8 号公報

【 特許文献 2 】 特開 2 0 0 0 - 3 1 2 3 2 7 公報

【 特許文献 3 】 特許第 3 7 3 3 8 2 6 号公報

【 特許文献 4 】 特開 2 0 0 6 - 1 3 9 6 0 6 公報

#### 【 発明の概要 】

#### 【 発明が解決しようとする課題 】

#### 【 0 0 1 0 】

しかしながら、画像処理方法および装置の分野を見渡すと、前述の特許文献 1 ~ 4 で示される空間フィルタ処理などの局所 ( 近傍 ) 画像処理を考慮するだけでは、対応できない画像処理が多く存在する。以下に、図 1 3 を参照しながらその例を示す。

#### 【 0 0 1 1 】

まず、図 1 3 の上段に示す、スキャナなどの画像読み取り装置による読み取り画像に対して、センサ・デバイスの読み取り素子の個体差を補正するような補正処理 1 0 1 0 があげられる。このような補正処理 1 0 1 0 に必要な情報は、例えばセンサ・デバイスの読み取り素子ごとの読み取り最小値データと読み取り最大値データとである。これらの情報を基に、補正対象である読み取り画像を画素データ ( 画素値 ) ごとに、例えば下記 ( 式 1 ) を用いた演算により補正する。

#### 【 0 0 1 2 】

$$X = ( P - MIN ) / ( MAX - MIN ) \times 1023 \quad \dots ( 式 1 )$$

ここで、X : 補正画素値 ( X は 1 0 b i t のデジタル信号の場合 )、P : 読み取り画素値、MIN : 読み取り最小値、MAX : 読み取り最大値である。

#### 【 0 0 1 3 】

つまり、補正処理 1 0 1 0 に必要なデータは、画素ごとに異なる最小値データ、最大値データと読み取り画像の画素データという 3 種の異なる情報である。スキャナのセンサ・デバイスが、画素ごとの読み取り素子を 1 ラインにまとめたラインセンサの場合には、このセンサが副走査方向に移動することで 2 次元画像の読み取りを行う。このような読み取り方式の場合、主走査方向に対しては、画素ごとに異なる最小値データと最大値データ

が並び、副走査方向に対しては、主走査方向の位置が同一の画素の場合、同一の最小値データと最大値データとなる。

【 0 0 1 4 】

また上記に類似した補正処理として液晶テレビ、プラズマテレビなどの薄型テレビで用いられる２次元表示デバイスに対する補正処理がある。２次元表示デバイスの場合、２次元に敷き詰められた表示素子の個体差が異なるため、上記補正処理 1 0 1 0 のように１次元の補正データではなく、２次元の補正データを用いて補正処理を施すことになる。上記のような補正処理では、デバイス形状(素子の敷き詰められ方)に依存して補正データの繰り返し方が異なるので注意が必要となる。

【 0 0 1 5 】

また、図 1 3 の中段に示す、例えば複数のレンダリング画像を合成データ( 値 ) に応じて画像合成するような合成処理 1 0 2 0 がある。合成対象のレンダリング画像が２枚のとき、例えば下記( 式 2 ) のような合成式を用いて各画素ごとに合成処理 1 0 2 0 を施す。

【 0 0 1 6 】

$$X = P 2 \times A + P 1 \times ( 1 0 2 4 - A ) \quad \dots ( 式 2 )$$

ここで、X : 合成後の画素値( 値が 1 0 b i t のデジタル信号の場合 )、P 1 : 第 1 レンダリング画像の画素値、P 2 : 第 2 レンダリング画像の画素値、A : 合成データの画素毎の 値である。なお、合成データ( 値 ) は、レンダリング画像の画素すべてにおいて同一である場合もあれば、レンダリング画像の画素ごとに異なる２次元の合成データ( 値 ) である場合もある。

【 0 0 1 7 】

後者のような合成データ( 値 ) の場合、上記のような合成処理 1 0 2 0 では、合成対象のレンダリング画像の枚数 N の場合、処理に必要な画素データと合成データ( 値 ) の数が上述の例と異なることは言うまでもない。

【 0 0 1 8 】

また、図 1 3 の下段に示すような、例えば、動画のインタレース / プログレッシブ変換( 以下、I / P 変換 1 0 3 0 と略称する ) のように、時間軸方向に連続した複数のフィールド画像を参照して適応的な空間フィルタ処理を施す場合がある。一般的に、I / P 変換 1 0 3 0 のように複数のフィールド画像を参照するような画像処理では、より多くのフィールド画像を用いて適応処理した方が高品位な画像処理を施せる。

【 0 0 1 9 】

しかしながら、複数のフィールド画像は、画像処理回路が実装される半導体チップ( A S I C など ) と接続された安価な D R A M などの外部メモリに記憶されていることが一般的である。そのため、I / P 変換のために外部メモリから毎回複数のフィールド画像を読み出し、I / P 変換回路に入力する必要がある。多くは、製品のコスト制約から外部メモリから複数フィールド画像を読み出すときに許容されるメモリ帯域には当然ながら限りがある。従って、例えば、フルハイビジョン( 1 9 2 0 × 1 0 8 0 i ) のような高解像度のフィールド画像を際限なく読み出して I / P 変換を施すわけにはいかない。

【 0 0 2 0 】

一方、前述フルハイビジョン解像度のフィールド画像を例えば３枚まで I / P 変換のために読み出せるメモリ帯域の画像処理装置があったと仮定する。この画像処理装置において、N T S C ( 7 2 0 × 4 8 0 i ) のような低解像度の動画を I / P 変換するのであれば、前述フルハイビジョン解像度の動画より多くのフィールド画像を参照して高品位な I / P 変換ができることは自明である。

【 0 0 2 1 】

上記のような I / P 変換 1 0 3 0 では、使用可能なメモリ帯域が一定の場合、できるだけ高品位な画像処理を行うために、解像度や参照フィールド数に応じて柔軟に画像処理方法を切り替えることが重要となる。

【 0 0 2 2 】

前述の図 1 3 に示した画像処理に共通することは、画素データが 2 次元に配置された画像データを 1 枚だけ考慮して画像処理を行うだけでは不十分であるということである。あるときは補正データが必要であったり、合成データが必要であったり、また、あるときは使用する画像データの枚数が任意であったりする。また、上記画像処理に必要な画像データや補正データや合成データは、センサ形状に依存して取得方法が異なる。例えば、繰り返し外部メモリなどの記憶装置から読み出すことが必要であったり、ユーザの指定する数によって読み出すレンダリング画像の枚数が異なったり、放送波の入力解像度によって読み出すフィールド画像の枚数が異なったりする。

#### 【 0 0 2 3 】

ところで、近年、機器の差別化を目的とした高画質化を実現するために、デジタル画像データの解像度は増大しており、画像処理におけるデータ処理量もそれに応じて増大している。また、製品の高画質化や機能強化のために必要とされる情報也多岐にわたる。しかし、製品開発においては、限られたコスト制約の中で種々の画像処理の要求に対応することが望まれている。つまり、メモリ帯域や回路規模を一定に保ったままで、前述の種々の画像処理を柔軟に実現する装置や手法が望まれているのである。

#### 【 0 0 2 4 】

しかしながら、上記従来技術は、局所画像処理を行なうに際し、バンド領域毎に外部メモリから 1 枚の画像データを読み出して空間フィルタ処理のための遅延メモリの省容量化については言及する。しかし、1 枚の画像データに対する複数の補正データや複数の画像データや連続した複数フィールド画像に対して、各データの解像度とその数量に応じて柔軟にバンド領域を変更するという観点からの検討は行われていない。ここで、データの数量とは、参照フィールド数、レンダリング画像数、補正データ数である。

#### 【 0 0 2 5 】

本発明は、従来技術と同様に遅延メモリの省容量化を実現しつつも、ある一定のメモリ帯域の中でさまざまな形態の画像処理を実現するため、データの解像度と参照枚数が変化しても柔軟に対処できる画像処理方法及びその装置を提供する。

#### 【課題を解決するための手段】

#### 【 0 0 2 6 】

上記の課題を解決するための本発明の画像処理方法は、参照用画像データと補正データの少なくとも一方を参照して画像データを処理する場合に、該画像データを複数のバンド領域に分割し、分割したバンド領域ごとに画像処理を行う画像処理方法であって、前記画像データの転送単位を設定する工程と、前記転送単位の画像データの処理のために必要な前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位を求める工程と、前記画像処理に使用されるバッファの容量に収まるように、前記画像データの転送単位と前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送単位とから、前記画像データの転送量を定める工程と、前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、前記参照用画像データと前記補正データの少なくとも一方の転送量を求める工程と、前記定められた画像データの転送量と前記画像データの転送単位との比から、分割するバンド領域の高さを定める工程とを有することを特徴とする。

#### 【発明の効果】

#### 【 0 0 2 7 】

本発明によれば、小さい回路規模で処理対象の画像データを複数バンド領域に分割し、分割したバンド領域毎に逐次的に画像処理を行うことができる。また、従来技術では実現していない多種多様な画像処理についてバンド領域の高さを柔軟に変更し、任意の解像度に対応した画像処理を小さい回路規模で実現できる。

#### 【図面の簡単な説明】

#### 【 0 0 2 8 】

【図 1】画像処理装置の全体構成の一例を示すブロック図である。

【図 2】種々のデータの RAM への格納例を説明する図である。

【図 3】画像データの画素値の格納例を説明する図である。

【図４】画像処理部の回路構成の一例を示すブロック図である。

【図５】画像処理に必要なデータをＲＡＭからバッファに格納し、画像処理入力回路から画素データを出力するまでの動作例を示す図である。

【図６】画像処理工程の一例を示すフローチャートである。

【図７】画像処理装置の画像処理入力回路の構成の一例を示す図である。

【図８Ａ】画像処理装置の画像処理入力回路の動作の一例を示す図である。

【図８Ｂ】画像処理装置の画像処理入力回路の動作の一例を示す図である。

【図９】画素データの出力例を示すフローチャートである。

【図１０】画像データ・フォーマットの一例を説明する図である。

【図１１】バンド処理の動作の一例を説明する図である。

【図１２】バンド処理の動作の一例を説明する図である。

【図１３】従来の画像処理の例を説明する図である。

【発明を実施するための形態】

【００２９】

以下、添付の図面を参照して本発明の好適な実施例を説明する。

【００３０】

[実施例１]

実施例１では、バンド処理に特化した画像処理を行なう。これにより、特許文献１～４記載の空間フィルタ処理などの局所（近傍）画像処理における遅延メモリの省容量化や特許文献４記載の複数画素を１つの処理単位とすることによる回路規模削減や高速化を実現する。それと共に、１枚の画像データに対する処理ではなく、複数の画像データと補正データの少なくとも一方を参照した画像データの補正処理や画像処理を実現する。このような目的を達成するために、実施例１では、デジタル画像データの座標系（主走査方向・副走査方向）とは異なるバンド領域座標系で画像処理が行なわれる。

【００３１】

< 画像処理装置の全体構成 >

図１は、実施例１による画像処理装置の全体構成の一例を示すブロック図である。

【００３２】

図１において、画像読み取り部１２０は、レンズ１２４、ＣＣＤセンサ１２６、及びアナログ信号処理部１２７等を有する。画像読み取り部１２０において、レンズ１２４を介しＣＣＤセンサ１２６に結像された原稿１１０の画像情報が、ＣＣＤセンサ１２６によりＲ（Ｒｅｄ）、Ｇ（Ｇｒｅｅｎ）、Ｂ（Ｂｌｕｅ）のアナログ電気信号に変換される。アナログ電気信号に変換された画像情報は、アナログ信号処理部１２７に入力され、Ｒ、Ｇ、Ｂの各色毎に補正等が行われた後にアナログ／デジタル変換（Ａ／Ｄ変換）される。こうして、デジタル化されたフルカラー信号（デジタル画像データという）が生成される。

【００３３】

生成されたデジタル画像データは、ＣＰＵ１０２により予め動作を設定されたＤＭＡＣ（Ｄｉｒｅｃｔ　Ｍｅｍｏｒｙ　Ａｃｃｅｓｓ　Ｃｏｎｔｒｏｌｌｅｒ）１９２により、共有バス１９０を介して、ＣＰＵ回路部１００のＲＡＭ１０６に格納される。次に、ＣＰＵ１０２は、ＤＭＡＣ１９４に設定してＲＡＭ１０６に格納されたデジタル画像データを読み出して、画像処理部１５０に入力する。

【００３４】

画像処理部１５０は、入力されたデジタル画像データに対し、ある時はスキャナなどのセンサ・デバイスの読み取り素子の個体差の補正と入力ガンマ補正などの色補正を行い、読み取り画像を正規化して一定水準の画像データを作成する。そして、これら処理が施されたデジタル画像データを予め書き込み動作の設定が成されたＤＭＡＣ１９６により、ＲＡＭ１０６に再度、格納させる。また、あるとき画像処理部１５０は、入力されたデジタル画像データに対し、入力色補正処理、空間フィルタ処理、色空間変換、濃度補正処理、及び中間調処理などの印刷のための画像処理を施して印刷可能な画像データを作成する。そして、上述同様ＤＭＡＣ１９６によりＲＡＭ１０６に格納させる。

## 【 0 0 3 5 】

最後にCPU102は、DMAC198に設定してRAM106に格納された画像処理済みのデジタル画像データを読み出して、画像印刷部（プリンタ）170へ出力する。この画像印刷部（プリンタ）170は、たとえば、インクジェットヘッドやサーマルヘッド等を使用したラスタプロッタ等の印刷出力部（図示せず）を備えて構成され、入力されたデジタル画像信号により紙上に画像を記録する。あるいは、後述の実施例2では、ディスプレイなどの映像表示部160により表示出力される。

## 【 0 0 3 6 】

なお、CPU回路部100は、演算制御用のCPU102、固定データやプログラムを格納するROM104、データの一時保存やプログラムのロードに使用されるRAM106、及び外部記憶装置108等を備える。CPU回路部100は、画像読み取り部120、画像処理部150、及び画像印刷部（プリンタ）170等を制御し、本実施例の画像処理装置のシーケンスを統括的に制御する。外部記憶部108は、本実施例の画像処理装置が使用するパラメータやプログラムや補正データを記憶するディスク等の記憶媒体であり、RAM106のデータやプログラム等は、外部記憶部108からロードされる構成としても構わない。

## 【 0 0 3 7 】

## &lt; 補正処理 &gt;

まず、図1の画像読み取り部120による読み取り画像に対して、センサ・デバイスの読み取り素子の個体差を補正するような補正処理を行う場合について説明する。このような画像処理の場合、前述のようにセンサ・デバイスの読み取り素子ごとの読み取り最小値データと読み取り最大値データが必要になる。これらの種々のデータは一時的に前述RAM106に格納されているが、一般的にRAM106は安価なDRAMで構成されることが多い。従って、前述のようにDMACを介してこのような種々のデータを読み書きするには、DRAMが性能を落とさずに読み書きできるような単位でデータをアクセスすることが望ましい。

## 【 0 0 3 8 】

## ( RAM 1 0 6 のデータ構成例 )

図2を用いて、RAM106へのデータ格納のし方を説明する。

## 【 0 0 3 9 】

図2のIMG\_\_AREA\_\_STR\_\_ADDRからIMG\_\_AREA\_\_END\_\_ADDRまでが、画像処理に必要な種々のデータを格納する領域である。図2の一例では、この領域にS0\_\_IMGからS5\_\_IMGまで6種のデータが格納されている状態である。DRAMの性能を落とさずにデータをアクセスできるように、各々格納されるデータの容量の最小単位は、参照番号408で示すように32bit×8wordの32Byteとなっている。当然ながら、S0\_\_IMGからS5\_\_IMGまでのデータの格納容量は、32Byteの整数倍となる。

## 【 0 0 4 0 】

たとえば、2次元の画像データの場合、最大画像領域(window's area)440に相当する領域がメモリ上に420で示される。そして、そこに収まるS0\_\_IMG(image's area)430の領域がメモリ上に410で示される領域に格納されている。422, 424, 426は、S1\_\_IMG~S3\_\_IMGが収まる最大画像領域に相当するメモリ上の領域を示す。

## 【 0 0 4 1 】

スキャナのライン・センサ・デバイス450が原稿490に対して副走査方向(v)に移動しながら原稿を読み取る場合には、ライン・センサ・デバイス450の主走査方向(h)に補正データ(MAX)470と補正データ(MIN)475が分布している。そのデータは、図2の例では、RAM106上のS4\_\_IMG460とS5\_\_IMG465に格納されている。

## 【 0 0 4 2 】



さらに、図 3 を用いてデータ構造を詳しく説明する。

#### 【 0 0 4 3 】

5 0 0 は、前述の S 0 \_ I M G ( i m a g e ' s a r e a ) 4 3 0 の領域の画像データを示している。5 1 0 の領域は、前述の 3 2 B y t e 単位のデータであり、その中に 5 2 0 で示す 8 画素のデータがパッキングされている。また、1 つの画素データには、5 3 0 で示すように、それぞれ 1 0 b i t の R ( R e d ) , G ( G r e e n ) , B ( B l u e ) データがパッキングされている。図 3 の例では、残りの 2 b i t は、D R A M のデータアクセスを簡単にするために無効データとして使用しない。図 3 の太枠 5 0 0 の範囲は、8 M × N の大きさの画像を意味する。また、前述の S 4 \_ I M G 4 6 0 と S 5 \_ I M G 4 6 5 に格納されているスキャナ・センサ・デバイスの補正データの場合、1 ラインのライン・センサであるため座標 ( 0 , 0 ) から ( 8 M , 0 ) の範囲のデータとなる。

10

#### 【 0 0 4 4 】

前述の画像読み取り部 1 2 0 により読み取られた読み取り画像の画像データと補正データは、図 2 および図 3 に基づいて説明したように、R A M 1 0 6 に格納されている。

#### 【 0 0 4 5 】

( 画像処理部 1 5 0 の構成例 )

図 4 は、実施例 1 の画像処理部 1 5 0 の構成例を示すブロック図である。

#### 【 0 0 4 6 】

C P U 1 0 2 が D M A C 1 9 4 を起動し、R A M 1 0 6 から上記のように格納された読み取り画像データと補正データとを読み出し、本実施例の画像処理装置が有する主要な回路構成の一例である、図 4 の画像処理部 1 5 0 に入力する。

20

#### 【 0 0 4 7 】

読み取り画像データと補正データとは、D M A C 1 9 4 を介しバス 2 0 5 を経由して画像処理部 1 5 0 に入力される。後述に詳細説明を行うが、画像処理入力回路 2 2 0 は、各種データを受け取り、図 3 で説明したパッキングされた読み取り画像データと補正データ ( M A X ) と補正データ ( M I N ) から、1 画素単位の画素データ ( 画素値 ) を後述の順番で抜き出す。そして、後段の画像処理回路 ( 1 ) 2 3 0 、画像処理回路 ( 2 ) 2 4 0 、...、画像処理回路 ( P ) 2 8 0 に送り、各種の補正処理 ( もしくは画像処理 ) を行う。そして、画像処理出力回路 2 9 0 にて、図 3 の 3 2 B y t e 単位のデータに再度パッキングしたデータを作成し、D M A C 1 9 6 を介しバス 2 9 5 を経由して R A M 1 0 6 に補正処理 ( 画像処理 ) 済みの画像データを書き戻す。画像処理回路 ( 1 ) 2 2 0 から画像処理回路 ( P ) 2 9 0 のうちのいずれかにて、上記 ( 式 1 ) で示したセンサ・デバイスの読み取り素子の個体差の補正を行う。もちろん、入力色補正処理、空間フィルタ処理、色空間変換、濃度補正処理、及び中間調処理のような画像処理も行っている。

30

#### 【 0 0 4 8 】

< R A M 1 0 6 から画像処理入力回路 2 2 0 へのデータ転送 >

図 5 は、実施例 1 の画像処理方法を用いた場合に、R A M 1 0 6 から画像処理入力回路 2 2 0 に前述の画像データや補正データを入力する方法についての詳細を説明する図である。

#### 【 0 0 4 9 】

40

点線 6 0 5 で囲まれた画像データが、R A M 1 0 6 に格納されている。図 5 の ( a ) の 6 0 0 は画像データの全体像であり、そのうちバンド領域 6 1 0 を抜き出し、実施例 1 の画像処理方法を行う。処理対象となるバンド領域 6 1 0 は、図 5 の ( b ) と ( c ) で示されるようにバンド領域座標系でバンド領域の高さ B d h が 1 6 ライン ( 1 6 画素 ) であり、バンド領域の長さ B d l が 8 × M 画素である。まず、図 5 の ( d ) 記載の C P U 1 0 2 は、D M A C 1 9 4 に対して、共有バス 1 9 0 を介して R A M 1 0 6 のバンド領域 6 1 0 の先頭アドレスと連続読み出し量、インクリメント・アドレスと繰り返し回数を設定する。ここで、連続読み出し量とは、3 2 B y t e 単位のデータを連続して何回読み出すかを表す。図示の例では、先頭アドレスは図 2 の S 0 \_ I M G \_ S T R \_ A D D R となり、連続読み出し量は 1 回 ( 3 2 B y t e ) 、インクリメント・アドレスは 1 ラインのデータ量

50

である ( 3 2 B y t e x M ) となり、繰り返し数は 1 6 回である。

【 0 0 5 0 】

また、図 5 の ( d ) のように、D M A C 1 9 4 と画像処理入力回路 2 2 0 の間には、両モジュールからデータ・アクセス可能な共有バッファ 6 6 0 が存在する。そこで、C P U 1 0 2 は共有バス 1 9 0 を介して D M A C 1 9 4 に取得データの書き込み先である共有バッファの書き込み先頭アドレスも指示する。図 5 の一例では、バッファ 6 6 2 にデータを一時保存するため、S 0 \_ B U F \_ S T R \_ A D D R が設定されるアドレスとなる。D M A C 1 9 4 は C P U 1 0 2 からの指示を受け、R A M 1 0 6 の画像データの図 5 の ( c ) に記載のバンド領域 6 3 0 の領域 ( 1 ) 6 4 0 から領域 ( M ) 6 4 5 のいずれかを読み出す ( 6 5 0 として記載 )。そして、バス 6 9 4 を介して共有バッファ 6 6 0 の領域 6 6 2 10

【 0 0 5 1 】

次に、C P U 1 0 2 は、共有バス 1 9 0 を介して後述の画像処理用のパラメータを設定する。画像処理用のパラメータとしては、処理データ数、データ識別子 ( 番号 )、バンド領域の高さ、画像データ・フォーマット、左端削除画素数と右端削除画素数、上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数と右端糊代画素数を含む。更に、バンド領域の長さ方向の連続する N 画素 ( 画素群 : N は 1 以上の整数 ) を示す並列度、走査モード、共有バッファの読み出し先頭アドレス S 0 \_ B U F \_ S T R \_ A D D R などを含む。そして、C P U 1 0 2 は画像処理入力回路 2 2 0 を起動する。画像処理入力回路 2 2 0 は、共有バッファ 6 6 0 に対して、チップセレクト信号、アドレス信号などの制御信号 6 7 2 を介して 20

リード・アクセスしてリード・データ 6 7 4 を取得する。そして、後述の動作を行い、1 画素単位の画素データ ( 画素値 ) を選び出し、画像処理部 1 5 0 の内部バス 2 2 5 に画素データを出力した後、割り込み信号 6 7 8 を介して入力動作の終了を通知する。

【 0 0 5 2 】

なお、共有バッファは、図 5 の ( e ) に 6 6 0 ' で示すように、2 つ以上のバッファ 6 6 6 と 6 6 7 で構成しても良い。前述の図 5 の ( d ) の例では、D M A C 1 9 4 と画像処理入力回路 2 2 0 で 1 つのバッファを共有しているため、時分割で動作していた。しかし、図 5 の ( e ) の共有バッファ 6 6 0 ' の構成にすると、画像処理入力回路 2 2 0 が共有バッファ 6 6 0 ' から画素データの取得処理をしている間に、D M A C 1 9 4 は共有バッファ 6 6 0 ' に R A M 1 0 6 から次ぎの画像データを転送できる。そのため、D M A C 1 9 4 と画像処理入力回路 2 2 0 の処理を並列化できる。 30

【 0 0 5 3 】

画像データのバンド領域を画像処理するためには、図 5 の ( d ) に記載の領域 ( 1 ) 6 4 0 から領域 ( M ) 6 4 5 まで、同様の動作を M 回繰り返せばよい。以上のように、R A M 1 0 6 から共有バッファへの画像データの取得を行う。そして、その後の 2 つの補正データに関しても、D M A C 1 9 4 に設定する繰り返し回数を 1 回 ( つまり、バンド領域の高さが 1 ライン ) として、画像データと同様の動作で順次必要なデータを取得する。

【 0 0 5 4 】

なお、N が 2 以上の整数のときには、N 個の処理対象画素を同時に取得し、N 個の前記画像処理回路へ同時に提供する。 40

【 0 0 5 5 】

< バンド領域の高さの決定手順 >

次に、実施例 1 のバンド領域の高さの決め方について、図 6 を用いて説明する。図 6 は、C P U 1 0 2 が実行するプログラムの処理手順例を示すフローチャートである。

【 0 0 5 6 】

C P U 1 0 2 は、処理を開始し ( S 7 0 5 )、補正処理に必要な種々のデータの個数を、処理データ数 S として設定する ( S 7 1 0 )。本実施例の場合、処理データ数は " 3 " となる。第 1 の処理データに対しては、補正対象の読み取り画像データとしてそのデータを識別するために、データ識別子 ( 番号 ) をとして 0 " を付加する。次に、第 2 の処理データに対しては、センサ・デバイスの補正データ ( M A X ) としてそのデータを識別 50

するために、データ識別子（番号）として"1"を付加する。さらに、第3の処理データに対しては、センサ・デバイスの補正データ（MIN）としてそのデータを識別するために、データ識別子（番号）として"2"を付加する。さらに、図3で説明した画像データ・フォーマットの設定により、32 Byteデータに何画素が含まれるかが規定される。本実施例では、説明を簡潔にするために、処理対象の画像データと補正データ（MAXおよびMIN）のデータ・フォーマットは、図3に図示のものと同フォーマットとする。

#### 【0057】

次に、処理データ数Sの数だけ、後述の処理のために以下のパラメータを設定する（S720）。例えば、入力画像処理回路の動作に必要な左端削除画素数と右端削除画素数、上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数と右端糊代画素数、バンド領域の長さ方向の連続するN画素（画素群）を示す並列度、走査モードを含む。すなわち、変数Ipを初期化し（S721）、変数IpがSに成るまで（S722）、各種パラメータの設定（S723）と変数Ip+1（S724）を繰り返す。

#### 【0058】

パラメータの設定が終わると（S722のYes）、次に、バンド領域の高さおよび共有バッファの読み出し先頭アドレスを算出する（S730）。まず、処理対象の画像データのフォーマットを設定する（S731）。前述のデータ・フォーマットの例では、32 Byte単位のデータが画像データの1ラインを表す。本実施例の補正処理の場合、この1ラインの画像データを処理するために補正データ（MAXおよびMIN）が必要となる。ただし、本実施例ではライン・センサであり、1ラインの補正データが読み取り原稿の副走査方向に繰り返されるため、図3の画像データのA列（A-AからA-N）のすべての画像データに関して同一の補正データとなる。このA列の領域の画素データ（8×Nライン）を処理するための補正データ（MAX）は、1ライン×8画素分の32 Byteあればよく、補正データ（MIN）に関しても同様である。

#### 【0059】

そこで、共有バッファの容量が{256 bit (= 32 Byte) × BLワード}であり、BLラインの種々のデータを保持できると仮定して、以下の算出を説明する。

#### 【0060】

処理対象の画像データの最小転送単位と、この画像データを補正するための補正データ（MAXおよびMIN）の最小転送単位とが算出される（S732, S733）。本例では、画像データの最小転送単位は32 Byte（共有バッファの1ワード（1ライン）に相当）であり、この画像データを補正するための補正データ（MAXおよびMIN）の最小転送単位も32 Byteである。本実施例の場合、画像データA列については同一の補正データが繰り返される（S740の有）。この場合に、画像データの最小転送単位32 Byteを処理するために（32 Byte × 2）の補正データが必要となる（S741）。そして、画像データの処理ライン数が増えても補正データのライン数は増えない。そこで、バッファライン数BLから"2"を減算した値を画像データの転送量として得て（S742）、参照データの最小転送単位を"0"とする（S750）。そして、バッファライン数BLから"2"を減算した値を画像データの最小転送単位である32 Byteで除算した値がバンド領域の高さとなる（S751）。

#### 【0061】

最後に共有バッファの先頭アドレスS0\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDR、S1\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDR、S2\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDRを設定する（S760）。上述の例では、

画像データ : S0\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDR = 0

補正データ（MAX）: S1\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDR = BL - 2

補正データ（MIN）: S2\_\_BUF\_\_STR\_\_ADDR = BL - 1

となる。

#### 【0062】

なお、上記例では、補正データによる補正処理に限定して示したが、参照用画像データ

による他の画像処理についても同様に実現される（S 7 3 3 参照）。

【0063】

< 画像処理入力回路 220 の構成例と処理例 >

（画像処理入力回路 220 の構成例）

本実施例の画像処理入力回路 220 の内部構成を、図 7 に示す。なお、図 7 で、図 6 と同じ機能要素や信号は同じ参照番号で示している。

【0064】

図 7 で、CPU 102 から動作パラメータ 810 が設定され、この値は内部レジスタに記憶され、シーケンサ 820 が動作する。動作については図 8 A および図 8 B と図 9 により後述する。シーケンサ 820 により共有バッファ 660 のアドレス 672 が算出され、32 Byte のデータ 674 を共有バッファ 660 から取得する。そして、画素データ生成回路 830 にて 1 画素のデータ、もしくはバンド領域の長さ方向に連続する N 画素のデータを生成し、画像処理部 150 の内部バス 225 へ出力される。

【0065】

（画像処理入力回路 220 の処理例）

画像データのバンド領域を画像処理するためには、図 8 A の領域 (1) 640 から領域 (M) 645 まで 32 Byte × ライン数分（以下、転送ブロックと呼ぶ）のデータ処理を M 回繰り返せばよい。また、画像データと参照する複数の画像データと補正データの少なくとも一方についてデータ処理を M 回繰り返すので、本実施例の補正処理の場合は合計 3 M 回繰り返すこととなる。また、各々のデータについてバンド領域の長さ方向にトリミング処理（不必要な端部画素を切り捨てる処理）を行うために、各々のデータ毎に左端削除画素数と右端削除画素数を設定する。

【0066】

この削除画素数は、画像データ・フォーマットの 32 Byte 単位の画素領域を超えては設定することはできない。つまり、本実施例のデータ・フォーマットは 8 画素 / 32 Byte であるため、左端削除画素数と右端削除画素数は 7 までの値となる。それ以上のトリミング処理を行う場合には、そもそも転送するブロックを RAM 106 からの読み出し時に転送しなければよい。また、この左端削除画素数と右端削除画素数の設定は、最初の転送ブロック 640 と最後の転送ブロック 645 でしか意味がない。そのため、左端削除画素数の設定は最初の転送ブロック 640 に影響を与え、斜線領域 856（画素 3 ~ 7）が有効となり、画素 0 ~ 2 は削除される。同様に右端削除画素数の設定は最後の転送ブロック 645 に影響を与え、斜線領域 858（画素 0 から 1）が有効となり画素 2 ~ 7 は削除される。そしてトリミング処理後の画像データ領域 860 が生成される。

【0067】

次に、上記トリミング処理後の画像 860 に対して端部画素を指定画素数分（上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数と右端糊代画素数）の画素コピー拡張を行い、糊代領域を生成して画像データの領域 870 ようにする。画像処理回路の中には空間フィルタなどの局所画像処理があり、画像データの上端、下端、左端、右端で局所画像処理を行うためには、上記糊代領域の生成機能があることが望ましい。

【0068】

本実施例では、スキャナ補正であるため、スキャナの読み取り領域を予め広く設定しておけば、糊代領域の生成機能がなくとも、所望の出力画像を得ることができる。しかし、後述の実施例 2 の場合では、入力放送波などの規格化された映像信号であるため、所望の出力画像を得るためには上記糊代領域の生成機能が必要となる。上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数と右端糊代画素数の設定により、シーケンサ 820 が糊代領域を考慮して共有バッファ 660 をアクセスする。

【0069】

具体的には転送ブロック (1) 640 のときには、上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数を考慮し、上端糊代画素もしくは下端糊代画素を生成する間、共有バッファのアドレスをインクリメントしない。また、読み出した 32 Byte の画素データを 8

10

20

30

40

50

72のように左端を拡張して画素があると考える。また、転送ブロック(2)から(M-1)に関しては、前述同様に上端糊代画素もしくは下端糊代画素を生成する間、共有バッファのアドレスをインクリメントしない。左端、右端共に32Byteの画素領域を拡張して考える必要はない。また、最後の転送ブロック(M)645では、前述同様に上端糊代画素もしくは下端糊代画素を生成する間、共有バッファのアドレスをインクリメントしない。また、読み出した32Byteの画素データを874のように右端を拡張して画素があると考える。

#### 【0070】

図8Bは、前述トリミング処理および糊代領域の生成機能による端部拡張処理によって作成された画像データ870がどのように内部バス225を介して出力されるかを説明している。図8Bでは、転送ブロック(1)640を例にしている。

#### 【0071】

出力ライン数Lは上端糊代画素と下端糊代画素とバンド高さを示すライン数の合計である。CPU102から設定されたバンド領域の長さ方向の連続するN画素(画素群)を示す並列度および走査モードにより画素データの出力のし方が変わる。前記並列度の設定だけ、バンド領域長さ方向に連続して画素を出力する。走査モードの設定によりN画素を1画素/サイクルで出力するか、N画素/サイクルで同時(並列)に出力するかを定める。N画素/サイクルでの同時(並列)出力の場合、画像処理150の内部バス225は同時に出力できるだけの帯域を持っている必要があり、後段の画像処理回路もN画素並列で動作する必要がある。また、画像データ・フォーマットの32Byte単位の画素数と左端削除画素数と左端糊代画素数と前述の並列度により定まる画素群の数PNとは整数でなければならないという制限がある。

#### 【0072】

< 画像処理入力回路の内部バス225への画素データの出力手順例 >

図9のフローチャートに、画像処理入力回路220の内部バス225への画素データの出力の手順例をまとめる。かかる図9のフローチャート

ステップS960のループ(S961, S962, S970, S963)から分かるように、画像データもしくは種々の参照データ(複数の補正データと画像データの少なくとも一方)の画素群を順番に出力して画像処理回路に提供する。図4の画像処理回路230、240、...、280は、N画素の画像データ、補正データMAX、補正データMINを順次受け取り、データが揃ったところで補正処理を行い、N画素の補正処理後のデータを出力する。各種データの区別は、前述のデータ識別子(番号)により判定される。これらの処理を、ステップS950のループ(S951, S952, S960, S953)が示すようにバンド領域の高さ方向に毎ライン繰り返す。ただし、補正データの場合は、バンド高さが1ラインであり、常に同じラインの共有バッファアドレスを繰り返し読むこととなる。出力ライン数(L×N)の画素の領域が出力された後、ステップS940のループ(S941, S942, S950, S943)が示すようにバンド領域の長さ方向に画素群(N画素)だけ走査し、次に画素分の処理へ移る。これらの処理を繰り返して画素群の数PNだけ処理が移行し、(PN×N×L)の画素数すべてが処理されると、1つの転送ブロック(1)が終了し、次の転送ブロック(2)~(M)を繰り返すこととなる。

#### 【0073】

##### [ 実施例2 ]

実施例1と同一機能を有する構成や工程には同一符号を付すとともに、構成的、機能的にかかわらないものについてはその説明を省略する。

#### 【0074】

次に、本発明を図13に示した合成処理1020やI/P変換1030に適用した実施例2について考える。

#### 【0075】

実施例1との違いは、図1の映像入力部130を介して種々のデータが入力されること、および映像表示部160によりディスプレイなどの表示装置に処理後のデータが出力さ

10

20

30

40

50

れることであり、図1のその他の構成部品の動作は実施例1と同じである。また、図4の画像処理部の構成は実施例1と同じである。

#### 【0076】

本実施例2では、画像データを画像処理する場合に必要な複数の画像データや合成データは、実施例1と違って2次元のデータとなっている。また実施例1の補正データ(MAXおよびMIN)のように副走査方向に同一のデータ値を繰り返すことはない。そのため、図2のS1\_\_IMGやS2\_\_IMGやS3\_\_IMGのように処理対象であるS0\_\_IMGと同様に、座標系440と同じ格納のし方となる。説明を簡潔にするために実施例2でも種々の画像データおよび合成データは、図3のデータ・フォーマットであると仮定する。また、RAM106から共有バッファ660への各種データ取得動作も、実施例1と同様である。

10

#### 【0077】

<バンド領域の高さの決め方>

実施例2のバンド領域の高さの決め方については、実施例1と異なる。以下、その違いを説明する。

#### 【0078】

CPU102は、画像処理に必要な種々のデータの個数を処理データ数Sとして設定する。レンダリング画像2枚の合成処理のときは、必要なデータは、処理対象の画像データ1枚に合成対象の画像データと合成データ2枚の計3種のデータであり、 $S = 3$ である。また、フィールド画像3枚に対するI/P変換の場合は、処理対象の時間のフィールド画像に対し、過去、未来の1フィールドずつの画像データが必要となり、計3種のデータとなり、 $S = 3$ である。また、フィールド画像5枚に対するI/P変換の場合は、処理対象の時間のフィールド画像に対し、過去、未来の2フィールドずつの画像データが必要となり、計5種のデータとなり、 $S = 5$ である。なお、処理データ数Sの数だけデータ識別子(番号)、左端削除画素数と右端削除画素数、上端糊代画素数と下端糊代画素数と左端糊代画素数と右端糊代画素数、バンド領域の長さ方向の連続するN画素(画素群)を示す並列度、走査モードの設定を行う。しかし、実施例1と同様のため説明を割愛する。

20

#### 【0079】

次に、バンド領域の高さおよび共有バッファの読み出し先頭アドレスを算出する。前述フォーマットにより32Byte単位のデータが画像データの1ラインを表す。本実施例の場合、この1ラインの画像データを処理するためにその他の画像データおよび合成データも32Byte(1ライン)となる。そこで、共有バッファ660の容量が $\{256 \text{ bit} (= 32 \text{ Byte}) \times \text{BL}\}$ ワードであり、BLラインの種々のデータを保持できると仮定して、以下の算出を説明する。

30

#### 【0080】

画像データの最小転送単位は32Byte(共有バッファの1ワード(1ライン)に相当)であり、この画像データを処理するための種々のデータの最小転送単位も32Byteである。つまり、画像データの最小転送単位32Byteを処理するために、レンダリング画像2枚の合成処理のときは $(32 \text{ Byte} \times 2)$ の種々のデータが必要となる。フィールド画像3枚に対するI/P変換の場合も同様である。フィールド画像5枚に対するI/P変換のときは、 $(32 \text{ Byte} \times 4)$ の種々のデータが必要となる。そこで、バンド領域の高さ(ライン数)は以下の結果となる。

40

・レンダリング画像2枚の合成処理

$$\text{BLライン} / (1 \text{ライン} + 2 \text{ライン}) = \text{BL} / 3$$

・フィールド画像3枚に対するI/P変換

$$\text{BLライン} / (1 \text{ライン} + 2 \text{ライン}) = \text{BL} / 3$$

・フィールド画像5枚に対するI/P変換

$$\text{BLライン} / (1 \text{ライン} + 4 \text{ライン}) = \text{BL} / 5$$

バッファライン数BLを、画像データの最小転送単位32Byteとそれを処理するために必要なデータの最小転送単位との合計値で除算した値が、バンド領域の高さとなる。

50

## 【0081】

共有バッファ660の先頭アドレスは、上記バンド領域の高さ(ライン数)づつ等間隔に配置されたアドレスとなる。図6の参照データの繰り返しの有無(S740)が"無"の場合の算出フローを参照されたい。

## 【0082】

上記バンド高さの設定に従い、所望の画像データおよび種々の参照データを共有バッファに書き込んだ後の画像処理回路への画素データの出力のし方は、実施例1と同様である。

## 【0083】

## [他の実施例]

図12に示すように、特許文献1と同様にバンド領域の長さ方向を画像データの副走査方向に合わせて設定する。そして、図3の画像データ・フォーマットの32Byte単位に含まれる画素の領域520を主走査方向に1画素、副走査方向に8画素と設定しても、前述の実施例1及び2が成立することは言うまでもない。

## 【0084】

また、図10に示すように、32Byte単位に含まれる画素の領域1282が主走査方向に4画素、副走査方向に2画素と設定した場合を考える。この場合には、CPU102とDMAC194による共有バッファ660への画像データ転送は、最小転送単位が2ラインとなり無駄に転送することになる。しかし、図7の画像処理入力回路220のシーケンサ820が1ライン単位に共有バッファ660へのアクセス処理を行うことができるのであれば、前述の実施例1乃至3が成立することは言うまでもない。

## 【0085】

また、前述の各実施例の処理は、複数のハードウェアとソフトウェアの協同によって実現するようにしてもよい。この場合、ネットワーク又は各種記憶媒体を介して取得したソフトウェア(プログラム)をコンピュータ等の処理装置(CPU、プロセッサ)にて実行することで実現できる。

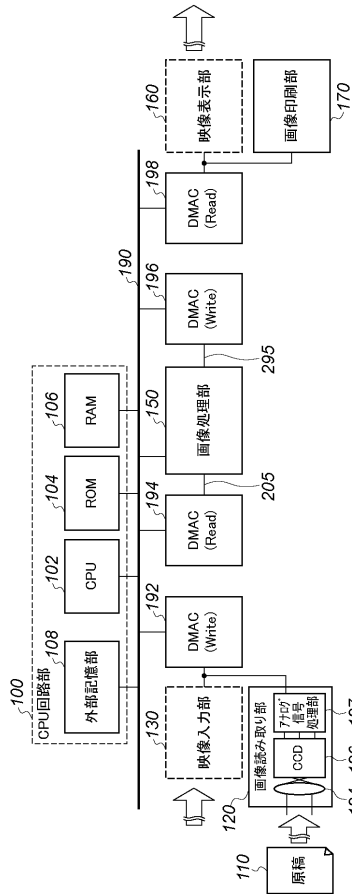
## 【0086】

また、本発明は前述した実施例の機能をコンピュータに実現させるプログラムを記憶した記憶媒体を、システム或いは装置に供給することによって実現してもよい。

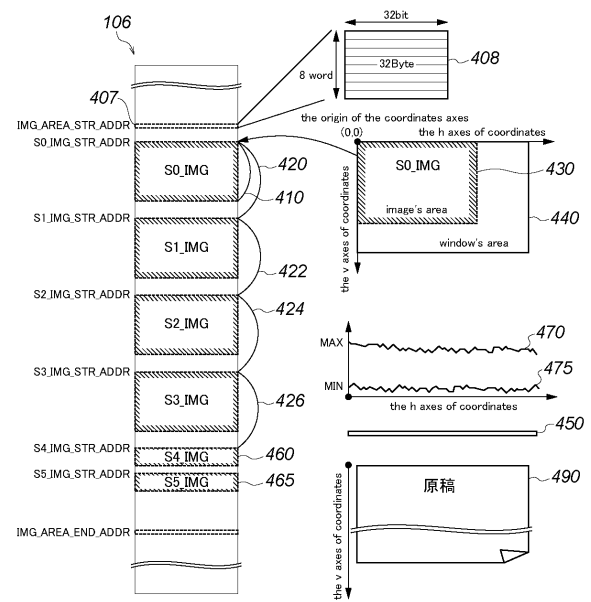
10

20

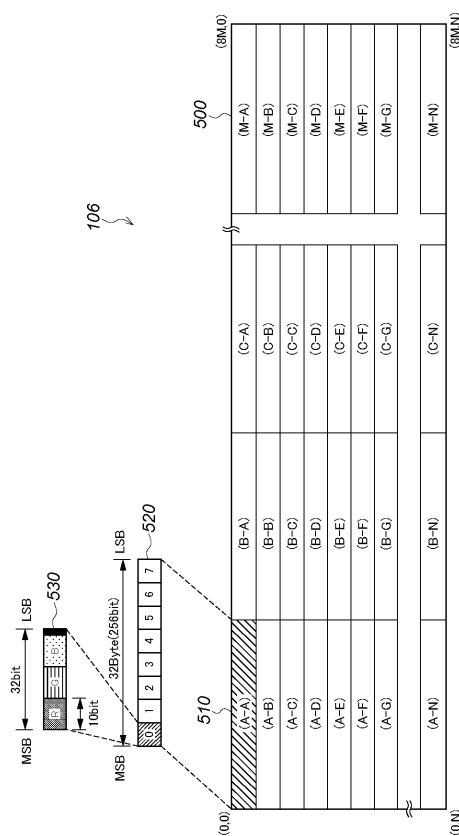
【図 1】



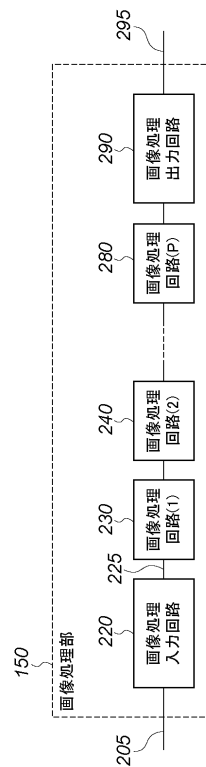
【図 2】



【図 3】

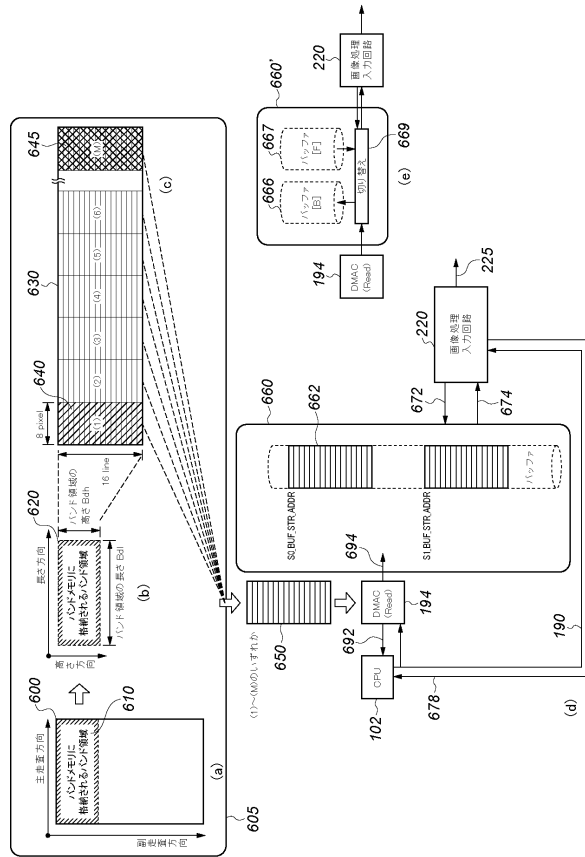


【図 4】

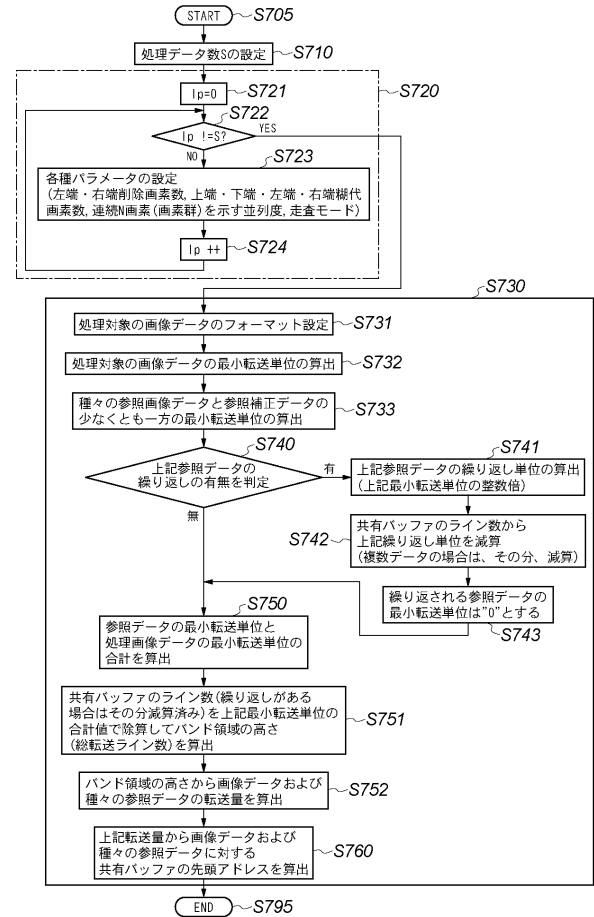




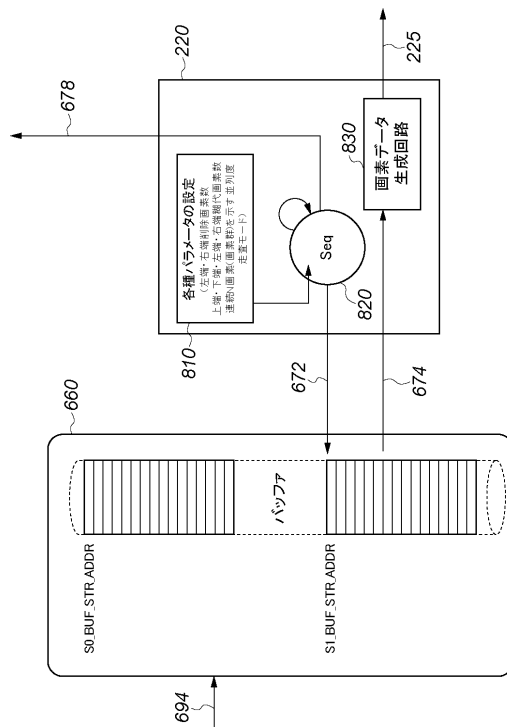
【図 5】



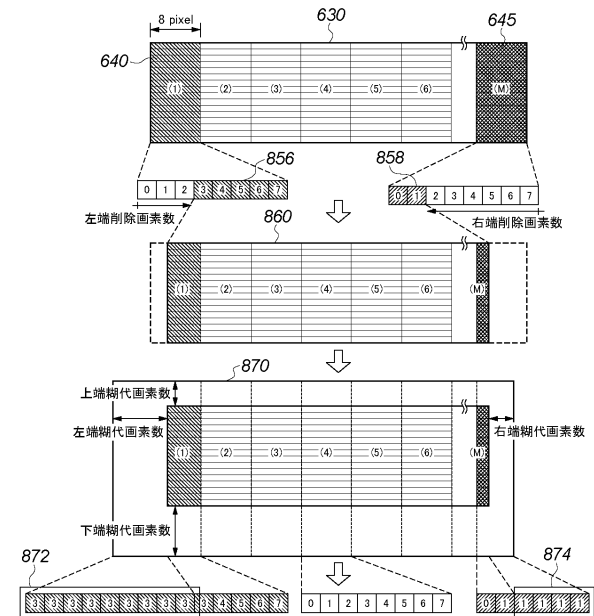
【図 6】



【図 7】

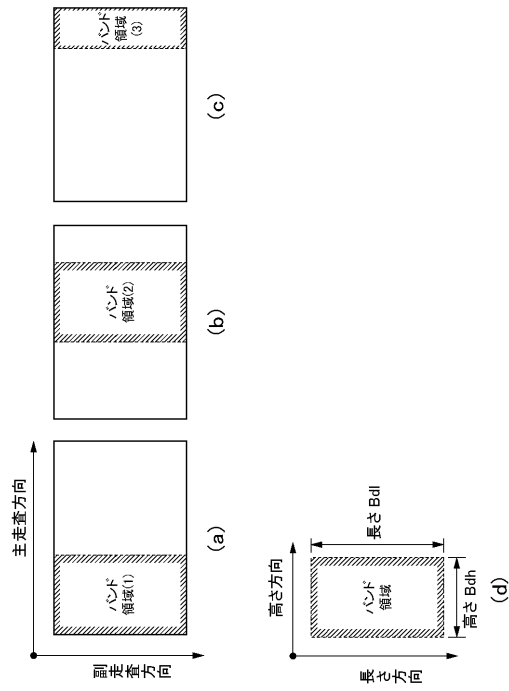


【図 8 A】

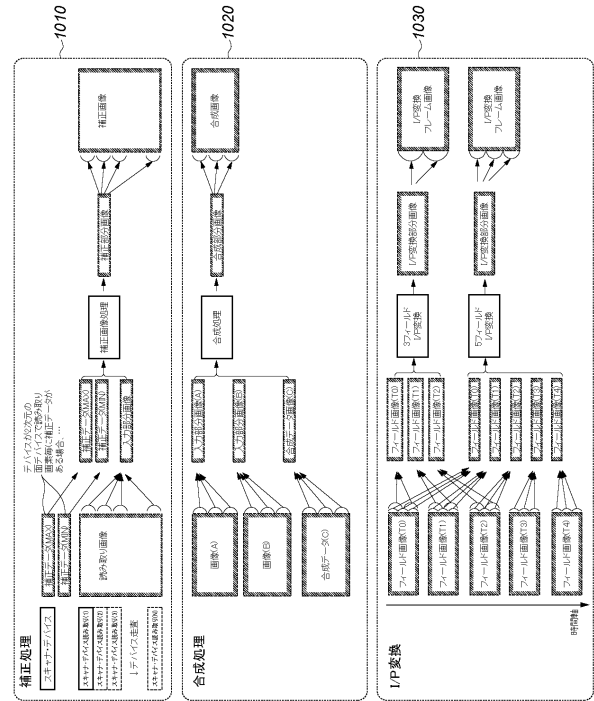




【図 12】



【図 13】



---

フロントページの続き

(72)発明者 伊藤 忠幸  
東京都大田区下丸子3丁目30番2号 キヤノン株式会社内

審査官 佐田 宏史

(56)参考文献 特開2002-101260(JP,A)  
特開2006-139606(JP,A)  
特開2004-220584(JP,A)

(58)調査した分野(Int.Cl., DB名)  
G06T 1/20, 1/60  
H04N 1/387, 1/40