

【公報種別】特許法第 17 条の 2 の規定による補正の掲載

【部門区分】第 7 部門第 3 区分

【発行日】平成 19 年 6 月 14 日 (2007.6.14)

【公表番号】特表 2006-525768 (P2006-525768A)

【公表日】平成 18 年 11 月 9 日 (2006.11.9)

【年通号数】公開・登録公報 2006-044

【出願番号】特願 2006-514261 (P2006-514261)

【国際特許分類】

H 0 4 N 5/76 (2006.01)

H 0 4 N 5/93 (2006.01)

H 0 4 N 7/32 (2006.01)

H 0 4 N 5/92 (2006.01)

【F I】

H 0 4 N 5/76 A

H 0 4 N 5/93 Z

H 0 4 N 7/137 Z

H 0 4 N 5/92 H

【手続補正書】

【提出日】平成 19 年 4 月 25 日 (2007.4.25)

【手続補正 1】

【補正対象書類名】特許請求の範囲

【補正対象項目名】全文

【補正方法】変更

【補正の内容】

【特許請求の範囲】

【請求項 1】

逆トリック・モードを実行する方法であって、

順次走査ビデオ信号を受信するステップと、

順次走査ビデオ信号を、少なくとも 1 つの予測ソース画像および少なくとも 1 つの非予測ソース画像を有する少なくとも 1 つの GOP に符号化するステップにおいて、すべての非予測ソース画像は予測ソース画像から予測され、非予測ソース画像が別の非予測ソース画像から予測されないようにする、前記符号化するステップと、

逆トリック・モードのコマンドに応答し、GOP が逆の順序で表示されるように GOP の表示順を変更するステップと、
から成る、前記方法。

【請求項 2】

順次走査ビデオ信号を記憶媒体に記録するステップと、順次走査ビデオ信号を再生するステップと、を更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 3】

逆トリック・モードのコマンドに応答し、GOP における非予測ソース画像の数を変更するステップを更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 4】

予測ソース画像がイントラ画像である、請求項 1 記載の方法。

【請求項 5】

非予測ソース画像の少なくとも一部が双方向予測画像である、請求項 1 記載の方法。

【請求項 6】

非予測ソース画像の少なくとも一部が予測画像である、請求項 1 記載の方法。

【請求項 7】

双方向予測画像の各々が、一方向 / 双方向予測画像である、請求項 5 記載の方法。

【請求項 8】

前記変更するステップが、GOP 内で少なくとも 1 つの非予測ソース画像を飛ばすステップから成る、請求項 3 記載の方法。

【請求項 9】

前記変更するステップが、少なくとも 1 つの非予測ソース画像の複製を GOP 内に挿入するステップから成る、請求項 3 記載の方法。

【請求項 10】

飛ばされた非予測ソース画像が予測画像であって、その GOP 内の表示順で最後の画像であり、飛ばされた非予測ソース画像の直前の非予測ソース画像を、それが予測画像でなければ、予測画像に変換するステップを更に含む、請求項 8 記載の方法。

【請求項 11】

予測ソース画像と非予測ソース画像の各々が表示指標を含み、意図される表示順を表すため、前記予測ソース画像と非予測ソース画像のうち少なくとも一部の表示指標を変更するステップを更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 12】

表示指標が時間参照フィールドである、請求項 11 記載の方法。

【請求項 13】

予測ソース画像と非予測ソース画像の各々が表示指標を含み、意図される表示順を表すため、前記予測ソース画像と非予測ソース画像の少なくとも一部の表示指標を変更するステップを更に含む、請求項 3 記載の方法。

【請求項 14】

前記表示指標が時間参照フィールドである、請求項 13 記載の方法。

【請求項 15】

前記変更するステップに続き、変更された GOP 内で、最後の非予測ソース画像を、それが予測画像でなければ、予測画像に変換するステップを更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 16】

前記変更するステップに続き、表示順で予測ソース画像の前にある非予測ソース画像を双方向予測画像に選択的に変換するステップを更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 17】

前記受信する、前記符号化する、および前記変更するステップを、リモート・デコーダ・システムにおいて実行するステップを更に含む、請求項 1 記載の方法。

【請求項 18】

逆トリック・モードを実行するシステムであって、

少なくとも 1 つの予測ソース画像および少なくとも 1 つの非予測ソース画像を有する少なくとも 1 つの GOP に順次走査ビデオ信号を符号化するプロセッサにおいて、すべての非予測ソース画像は予測ソース画像から予測され、非予測ソース画像が別の非予測ソース画像から予測されないようにする、前記プロセッサと、

GOP を復号化するデコーダと、から成り、

逆トリック・モードのコマンドに応答し、GOP を逆の順序で表示させるために、GOP の表示順を変更するようにプロセッサがプログラムされている、前記システム。

【請求項 19】

順次走査ビデオ信号を記憶媒体に記録し再生するためのコントローラを更に含む、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 20】

逆トリック・モードのコマンドに応答し、GOP 内の非予測ソース画像の数を変更するようにプロセッサがプログラムされている、請求項 18 記載の方法。

【請求項 21】

予測ソース画像がイントラ画像である、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 22】

非予測ソース画像の少なくとも一部が双方向予測画像である、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 23】

非予測ソース画像の少なくとも一部が予測画像である、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 24】

双方向予測画像の各々が一方向 / 双方向予測画像である、請求項 22 記載のシステム。

【請求項 25】

GOP 内で少なくとも 1 つの非予測ソース画像を飛ばすように、プロセッサがプログラムされている、請求項 20 記載のシステム。

【請求項 26】

少なくとも 1 つの非予測ソース画像の複製を GOP 内に挿入するように、プロセッサがプログラムされている、請求項 20 記載のシステム。

【請求項 27】

飛ばされた非予測ソース画像が、予測画像であって、その GOP 内の表示順で最後の画像であり、前記飛ばされた非予測ソース画像の直前の非予測ソース画像を、それが予測画像でなければ、予測画像に変換するように、プロセッサがプログラムされている、請求項 25 記載のシステム。

【請求項 28】

予測ソース画像と非予測ソース画像の各々が表示指標を含み、意図される表示順を表すため予測ソース画像と非予測ソース画像のうち少なくとも一部の表示指標を変更するように、プロセッサがプログラムされている、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 29】

表示指標が時間参照フィールドである、請求項 28 記載のシステム。

【請求項 30】

予測ソース画像と非予測ソース画像の各々が表示指標を含み、意図される表示順を表すため、前記予測ソース画像と非予測ソース画像のうち少なくとも一部の表示指標を変更するように、前記プロセッサがプログラムされている、請求項 20 記載のシステム。

【請求項 31】

表示指標が時間参照フィールドである、請求項 30 記載のシステム。

【請求項 32】

表示順の変更に続いて、変更された GOP 内で最後の非予測ソース画像を、それが予測画像でなければ、予測画像に変換するように、プロセッサがプログラムされている、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 33】

表示順の変更に続き、表示順で予測ソース画像の前にある非予測ソース画像を、双方向予測画像に選択的に変換するように、前記プロセッサがプログラムされている、請求項 18 記載のシステム。

【請求項 34】

プロセッサとデコーダがリモート・デコーダ・システムの一部である、請求項 18 記載のシステム。