

【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 04 N 5/76 (2006.01)

H 04 N 5/93 (2006.01)

H 04 N 7/32 (2006.01)

H 04 N 5/92 (2006.01)

【F I】

H 04 N 5/76 A

H 04 N 5/93 Z

H 04 N 7/137 Z

H 04 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G O P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、G O Pが逆の順序で表示されるようにG O P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、G O P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、G O P 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 G O P 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 G O P 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 G O P 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 G O P 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、

G O P 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、G O P を逆の順序で表示させるために、G O P 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、G O P 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 2 2】**

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 2 3】**

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 2 4】**

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 2 5】**

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 2 6】**

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 2 7】**

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 2 8】**

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、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 2 9】**

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 3 0】**

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、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 3 1】**

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 3 2】**

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、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 3 3】**

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、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 3 4】**

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。