

【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21年4月30日(2009.4.30)

【公開番号】特開2008-182744(P2008-182744A)

【公開日】平成20年8月7日(2008.8.7)

【年通号数】公開・登録公報2008-031

【出願番号】特願2008-61116(P2008-61116)

【国際特許分類】

H 04 N 7/32 (2006.01)

【F I】

H 04 N 7/137 Z

【手続補正書】

【提出日】平成21年3月17日(2009.3.17)

【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】

レファラ NSピクチャの同一位置のブロックを用いた、現在のピクチャの双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルの導出方法であって、

前記レファラ NSピクチャの同一位置のブロックを決定し、

前記同一位置のブロックがlist 0動きベクトルを有しているときは、前記同一位置のブロックがlist 1動きベクトルを有しているか否かにかかわらず、前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、前記同一位置のブロックのlist 0動きベクトルを選択し、

前記同一位置のブロックが前記list 1動きベクトルのみを有しているときは、前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、前記同一位置のブロックの前記list 1動きベクトルを選択し、

前記選択された動きベクトルにビット演算を行なうことにより前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルのうちの少なくとも1つを導出する、ことを特徴とするダイレクトモード動きベクトルの導出方法。

【請求項2】

list 0動きベクトルMV_Fおよびlist 1動きベクトルMV_Bは、

$$MV_F = TD_B * MV / TD_D$$

$$MV_B = (TD_B - TD_D) * MV / TD_D$$

で求められ、ここで、TD_Bは、現在の双予測フレームとlist 0レファラ NSフレームとの間の時間間隔を示し、TD_Dは、list 1レファラ NSフレームとlist 0レファラ NSフレームとの間の時間間隔を示し、

上記のMV_F及びMV_Bの計算において、ビット演算を施すと、上記の式は、

$$Z = TD_B * 256 / TD_D \quad MV_F = (Z * MV + 128) >> 8$$

$$W = Z - 256 \quad MV_B = (W * MV + 128) >> 8$$

と表されることを特徴とする請求項1に記載のダイレクトモード動きベクトルの導出方法。

【請求項3】

前記ビット演算により、前記双予測ブロックの前記ダイレクトモード動きベクトルは右方向に8ビットシフトされる、請求項1に記載のダイレクトモード動きベクトルの導出方

法。

【手続補正2】

【補正対象書類名】明細書

【補正対象項目名】0013

【補正方法】変更

【補正の内容】

【0013】

本発明のダイレクトモード動きベクトルの導出方法は、レフアランスピクチャの同一位置のブロックを用いた、現在のピクチャの双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルの導出方法であって、レフアランスピクチャの同一位置のブロックを決定し、同一位置のブロックがlist 0動きベクトルを有しているときは、同一位置のブロックがlist 1動きベクトルを有しているか否かにかかわらず、双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、同一位置のブロックのlist 0動きベクトルを選択し、同一位置のブロックがlist 1動きベクトルのみを有しているときは、双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルを求めるための動きベクトルとして、同一位置のブロックのlist 1動きベクトルを選択し、選択された動きベクトルにビット演算を行なうことにより双予測ブロックのダイレクトモード動きベクトルのうちの少なくとも1つを導出する、ことを特徴とする。