

【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25年9月26日(2013.9.26)

【公表番号】特表2013-529877(P2013-529877A)

【公表日】平成25年7月22日(2013.7.22)

【年通号数】公開・登録公報2013-039

【出願番号】特願2013-516972(P2013-516972)

【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25年8月7日(2013.8.7)

【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】

画像中の現在のブロックの運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を導出する方法であって、本方法は、

ひとつ以上のリスト0のリファレンス画像とひとつ以上のリスト1のリファレンス画像を含む群から、少なくともひとつの時間的ブロックに関連する2個以上の運動ベクトルを受信する工程と、

前記2個以上の運動ベクトルに基づいて、候補集合を決定し、前記候補集合が少なくとも二個の要素を含む工程と、

優先順位で、前記候補集合を配置する工程と、

前記優先順位に従って、前記候補集合から、前記現在のブロックの前記運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を決定する工程と、を含むことを特徴とする方法。

【請求項2】

前記優先順位は所定の優先順位であることを特徴とする請求項1に記載の方法。

【請求項3】

前記所定の優先順位に関連する情報は、シーケンスヘッダー、画像ヘッダーまたはライスヘッダーに組み込まれることを特徴とする請求項2に記載の方法。

【請求項4】

前記優先順位は適応的方法に従って決定されることを特徴とする請求項1に記載の方法。

【請求項5】

前記適応的方法は、

前のブロックの再構成された運動ベクトルの統計、

前記現在のブロックのパーティションタイプ、

前記運動ベクトルの相互関係、

運動ベクトルの方向、

前記運動ベクトルの距離、および、

時間的運動ベクトルの場合、前記運動ベクトルが前記現在のブロックを横切るか否か、から構成される群から選択される基準に基づくことを特徴とする請求項4に記載の方法。

【請求項 6】

前記候補集合は、前記 2 個以上の運動ベクトルから選択されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 7】

前記候補集合の決定は、前記 2 個以上の運動ベクトルに対応するスケール化運動ベクトルを導き出す工程を含み、前記候補集合は、前記スケール化運動ベクトルまたは前記 2 個以上の運動ベクトルと前記スケール化運動ベクトルの組み合わせから選択されることを特徴とする請求項 1 に記載の方法。

【請求項 8】

前記候補集合は、前記スケール化運動ベクトルから選択されることを特徴とする請求項 7 に記載の方法。

【請求項 9】

前記候補集合は、前記 2 個以上の運動ベクトルと前記スケール化運動ベクトルから選択されることを特徴とする請求項 7 に記載の方法。

【請求項 10】

前記優先順位は、スケール化運動ベクトルの方向が補間か補外に基づいて、適応的方法に従うことを特徴とする請求項 7 に記載の方法。

【請求項 11】

画像中の現在のロックの運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を導出する装置であって、前記装置は、

ひとつ以上のリスト 0 のリファレンス画像とひとつ以上のリスト 1 のリファレンス画像から構成される群から、少なくともひとつの時間的ロックに関連する 2 個以上の運動ベクトルを受信する手段と、

前記 2 個以上の運動ベクトルに基づいて、候補集合を決定し、前記候補集合が、少なくとも二個の要素を含む手段と、

優先順位で、前記候補集合を配置する手段と、

前記優先順位に従って、前記候補集合から、前記現在のロックの前記運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を決定する手段と、を含むことを特徴とする装置。

【請求項 12】

画像中の現在のロックの運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を導出する方法であって、前記方法は、

第一リファレンス画像リストから、少なくともひとつの時間的ロックに関連する 2 個以上の運動ベクトルを受信する工程と、

前記 2 個以上の運動ベクトルに基づいて、候補集合を決定し、前記候補集合が、少なくとも二個の要素を含む工程と、

優先順位で、前記候補集合を配置する工程と、

前記優先順位に従って、前記候補集合から、前記現在のロックの前記運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を決定する工程と、を含み、

前記優先順位に関連する情報は、シーケンスヘッダー、画像ヘッダーまたはライスヘッダーに組み込まれることを特徴とする方法。

【請求項 13】

前記候補集合は前記 2 個以上の運動ベクトルから選択されることを特徴とする請求項 1 2 に記載の方法。

【請求項 14】

前記候補集合を決定する前記工程は、前記 2 個以上の運動ベクトルに対応するスケール化運動ベクトルを導出する工程を含み、前記候補集合は、前記スケール化運動ベクトルまたは前記 2 個以上の運動ベクトルおよび前記スケール化運動ベクトルの組み合わせから選択されることを特徴とする請求項 1 2 に記載の方法。

【請求項 15】

前記候補集合は、前記スケール化運動ベクトルから選択されることを特徴とする請求項14に記載の方法。

【請求項 16】

前記第一リファレンス画像リストは、リスト0のリファレンス画像またはリストの1リファレンス画像であることを特徴とする請求項12に記載の方法。

【請求項 17】

画像中の現在のブロックの運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を導出する装置であって、前記装置は、

第一リファレンス画像リストから、少なくともひとつの時間的ブロックに関連する2個以上の運動ベクトルを受信する手段と、

前記2個以上の運動ベクトルに基づいて、候補集合を決定し、前記候補集合が、少なくとも二個の要素を含む手段と、

優先順位で、前記候補集合を配置する手段と、

前記優先順位に従って、前記候補集合から、前記現在のブロックの前記運動ベクトル予測または運動ベクトル予測候補または運動ベクトルまたは運動ベクトル候補を決定する手段と、を含み、

前記所定の優先順位に関連する情報は、シーケンスヘッダー、画像ヘッダーまたはスライスヘッダーに組み込まれることを特徴とする装置。