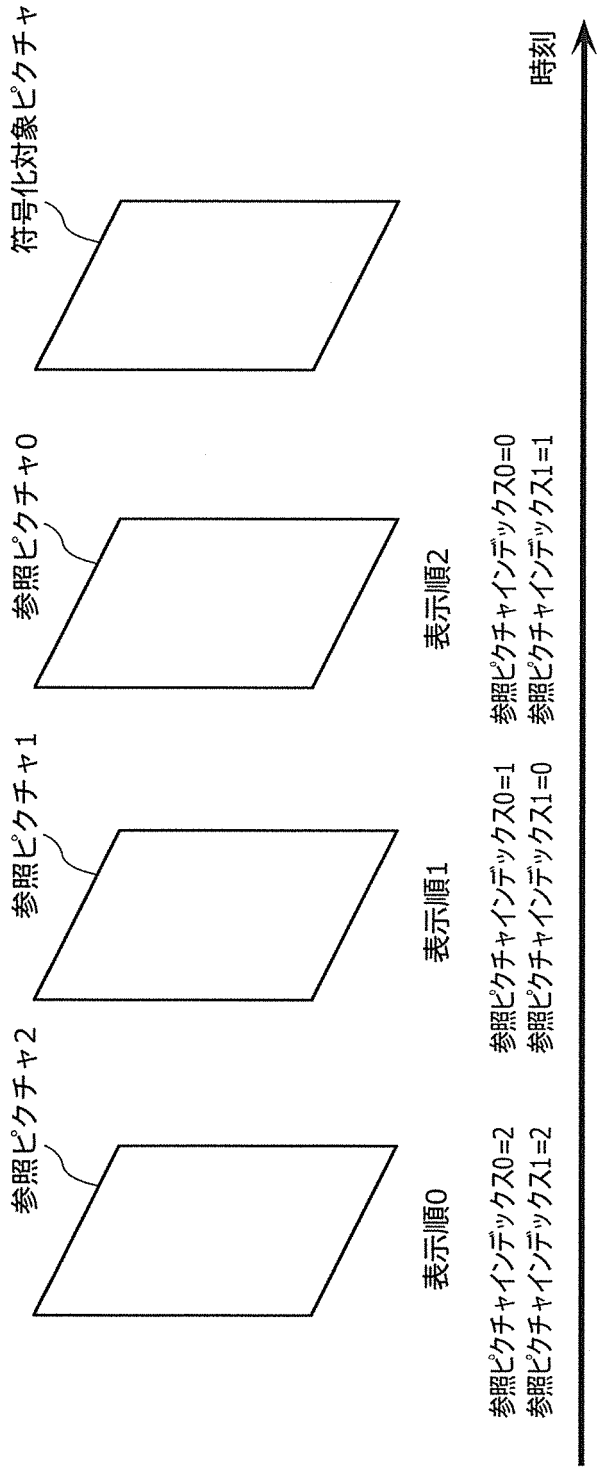
[図1A]


参照ピクチャ2
参照ピクチャ1
参照ピクチャ0
符号化対象ピクチャ
表示順0
表示順1
表示順2
時刻
参照ピクチャインデックスL0=2
参照ピクチャインデックスL1=2
参照ピクチャインデックスL0=1
参照ピクチャインデックスL1=0
参照ピクチャインデックスL0=0
参照ピクチャインデックスL1=1

[図1B]

参照ピクチャリスト0

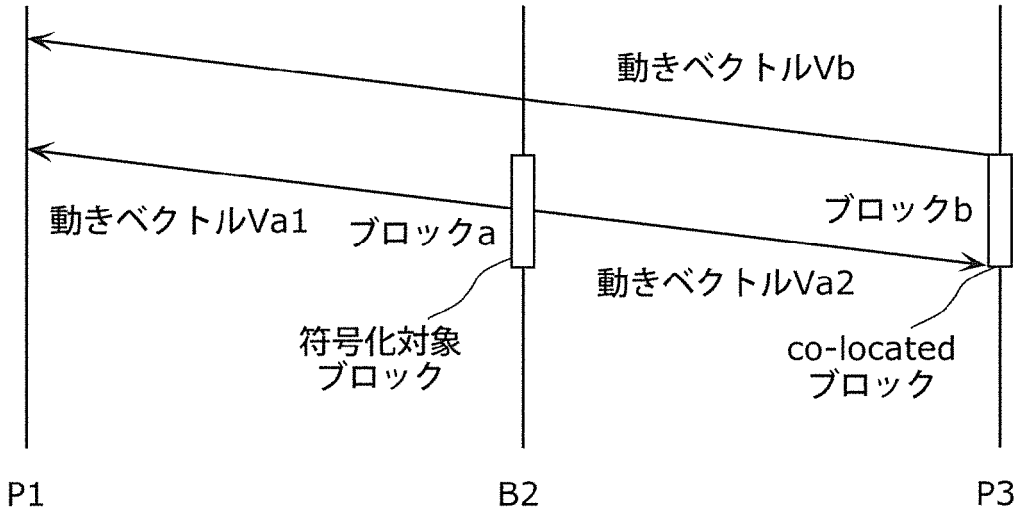
参照ピクチャインデックス0	表示順
0	2
1	1
2	0

[図1C]

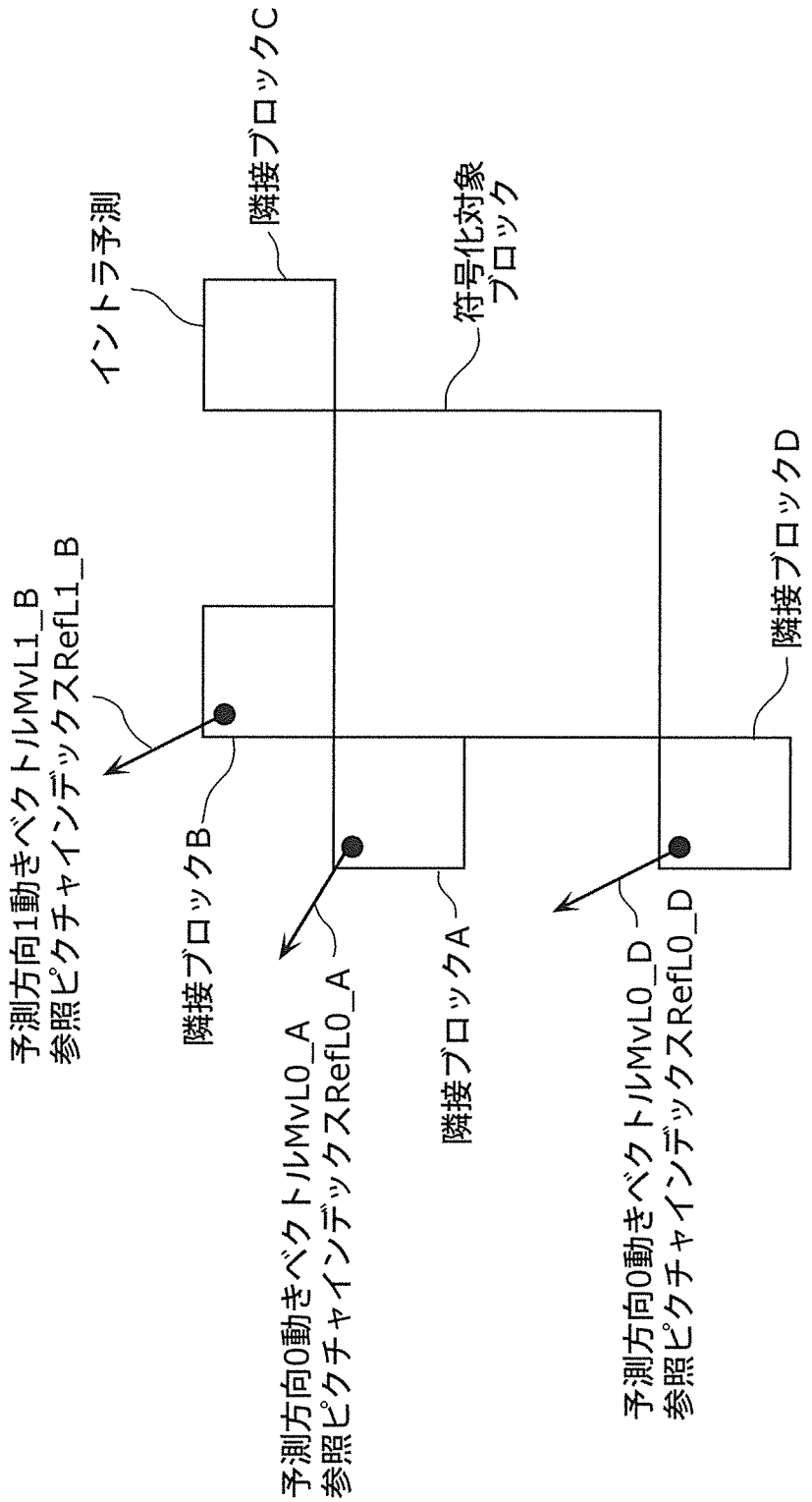
参照ピクチャリスト1

参照ピクチャインデックス1	表示順
0	1
1	2
2	0

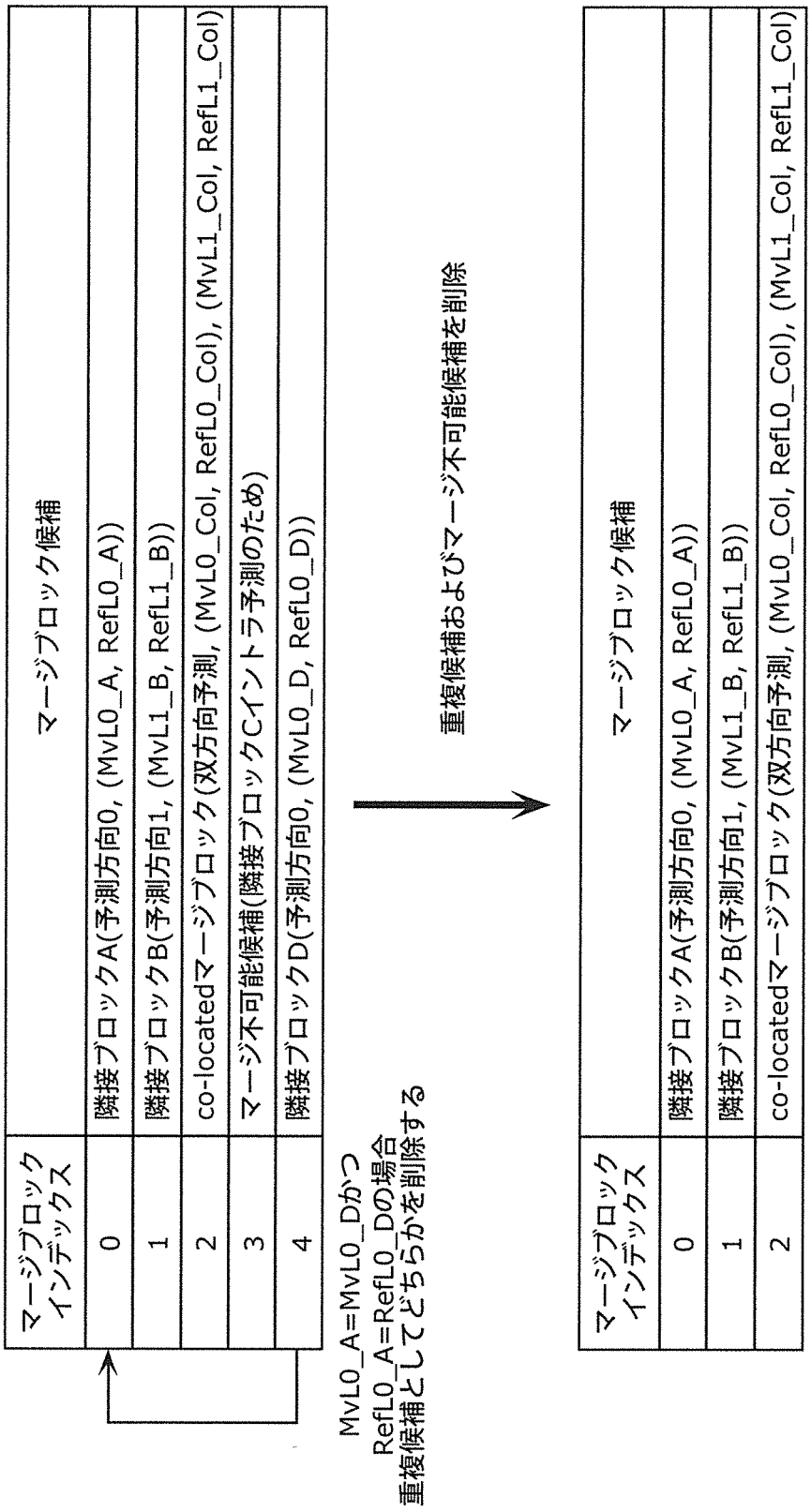
[図2]


動きベクトルVb
動きベクトルVa1
ブロックa
ブロックb
動きベクトルVa2
符号化対象
ブロック
co-located
ブロック
P1
B2
P3

[図3]


イントラ予測
隣接ブロックC
符号化対象
ブロック
予測方向1動きベクトルMvL1_B
参照ピクチャインデックスRefL1_B
隣接ブロックB
予測方向0動きベクトルMvL0_A
参照ピクチャインデックスRefL0_A
隣接ブロックA
予測方向0動きベクトルMvL0_D
参照ピクチャインデックスRefL0_D
隣接ブロックD

[図4]


マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-locatedマージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
3
マージ不可能候補(隣接ブロックCイントラ予測のため)
4
隣接ブロックD(予測方向0, (MvL0_D, RefL0_D))
MvL0_A=MvL0_Dかつ
RefL0_A=RefL0_Dの場合
重複候補としてどちらかを削除する
重複候補およびマージ不可能候補を削除
マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-locatedマージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
マージブロック候補数=3

[図5]

マージブロック候補リストサイズ=2

マージブロックインデックス	割当ビット列
0	0
1	1

マージブロック候補リストサイズ=3

マージブロックインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	11

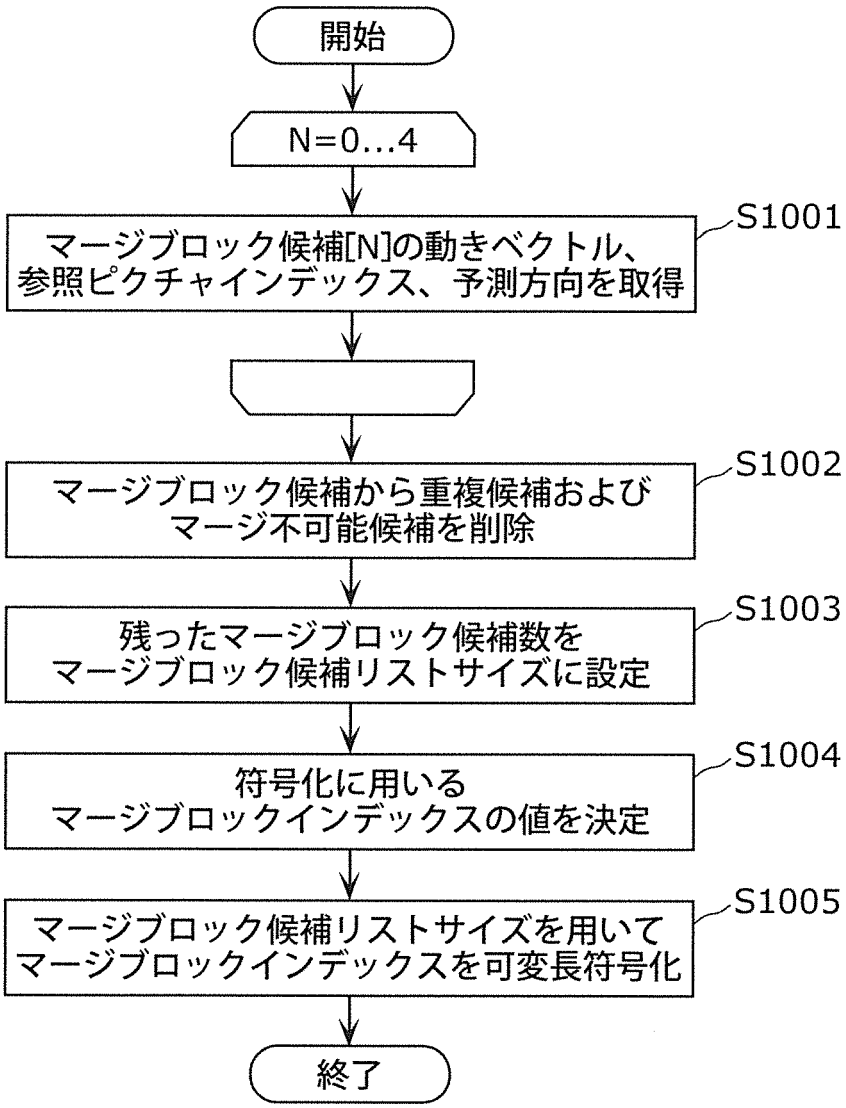
マージブロック候補リストサイズ=4

マージブロックインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	110
3	111

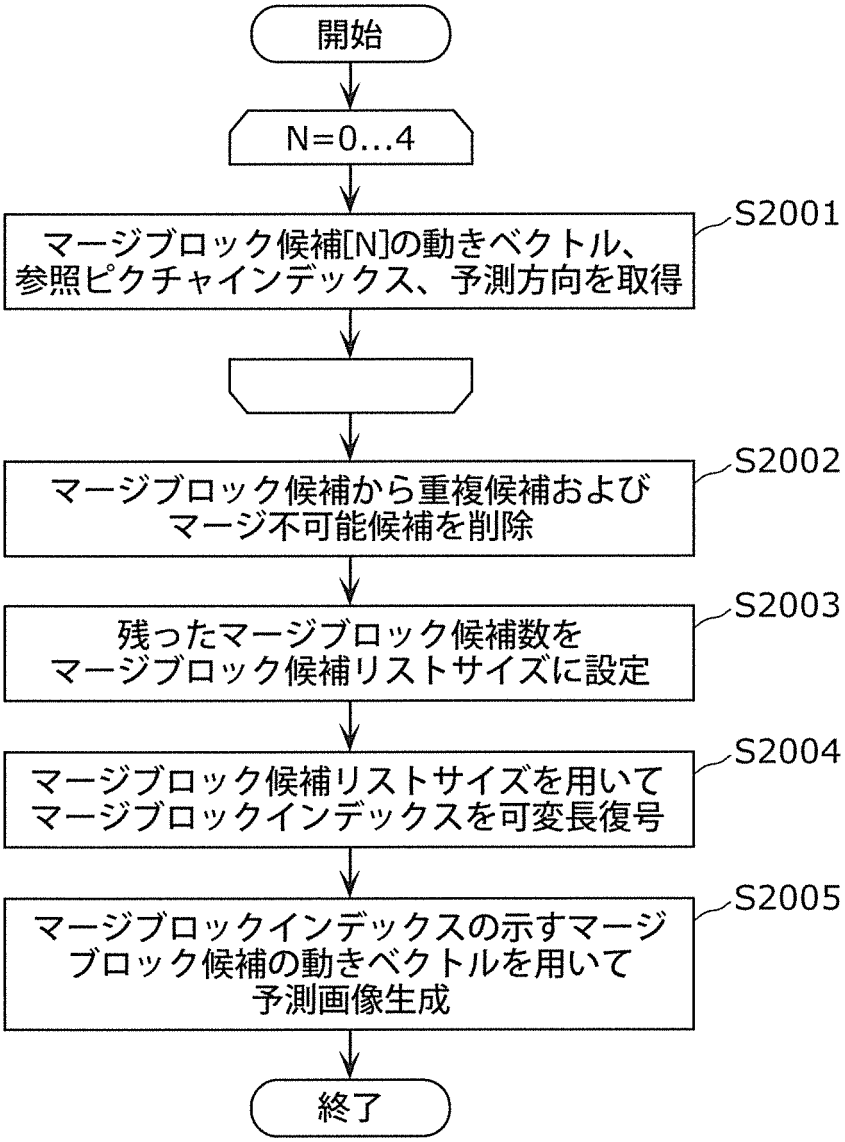
マージブロック候補リストサイズ=5

マージブロックインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	110
3	1110
4	1111

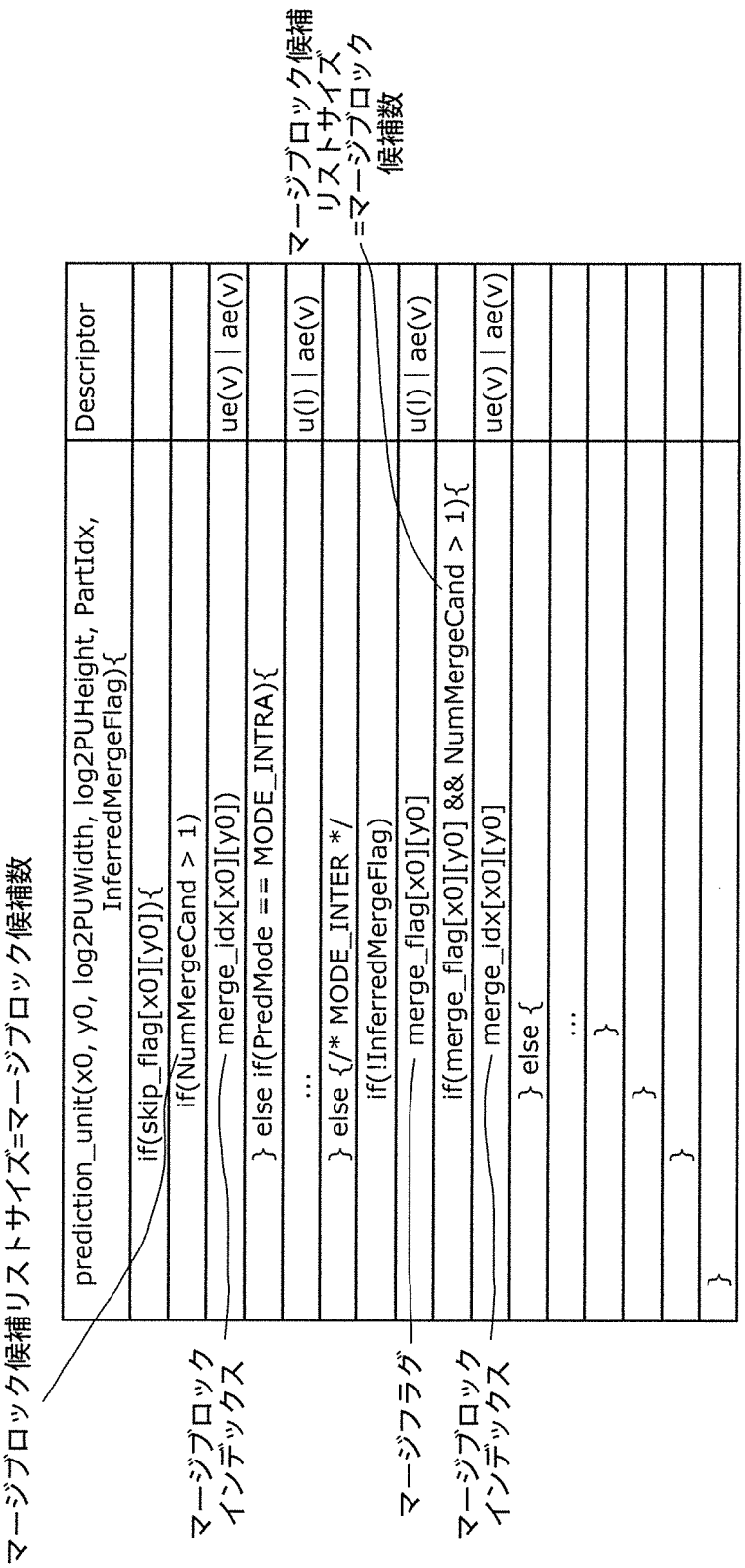
[図6]


開始
N=0...4
マージブロック候補[N]の動きベクトル、参照ピクチャインデックス、予測方向を取得
S1001
マージブロック候補から重複候補およびマージ不可能候補を削除
S1002
残ったマージブロック候補数をマージブロック候補リストサイズに設定
S1003
符号化に用いるマージブロックインデックスの値を決定
S1004
マージブロック候補リストサイズを用いてマージブロックインデックスを可変長符号化
S1005
終了

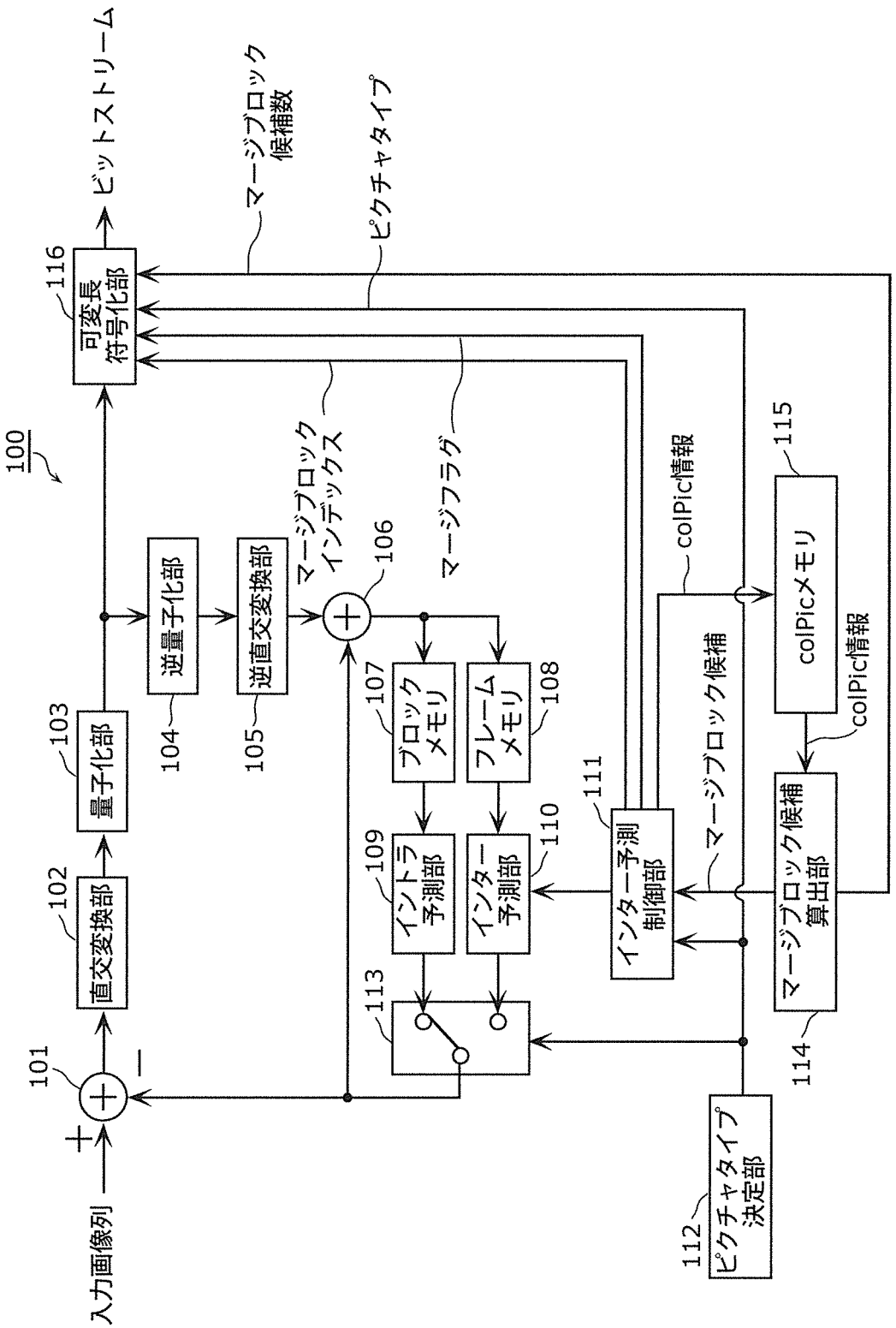
[図7]


開始
N=0...4
マージブロック候補[N]の動きベクトル、参照ピクチャインデックス、予測方向を取得
S2001
マージブロック候補から重複候補およびマージ不可能候補を削除
S2002
残ったマージブロック候補数をマージブロック候補リストサイズに設定
S2003
マージブロック候補リストサイズを用いてマージブロックインデックスを可変長復号
S2004
マージブロックインデックスの示すマージブロック候補の動きベクトルを用いて予測画像生成
S2005
終了

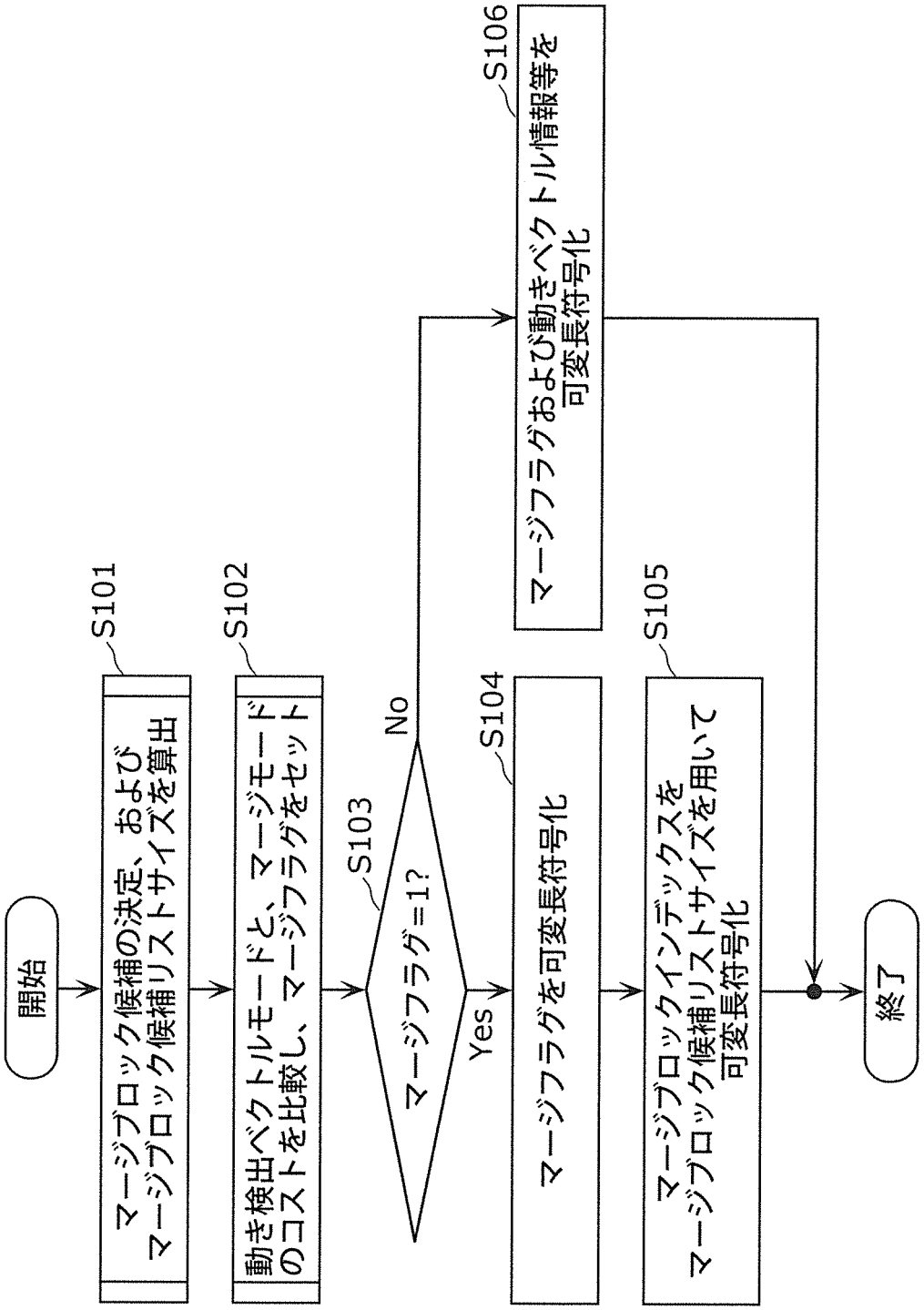
[図8]


マージブロック候補リストサイズ=マージブロック候補数
マージブロック候補リストサイズ=マージブロック候補数
マージブロックインデックス
マージフラグ
マージブロックインデックス
prediction_unit(x0, y0, log2PUWidth, log2PUHeight, PartIdx, InferredMergeFlag){
Descriptor
if(skip_flag[x0][y0]){
if(NumMergeCand > 1)
merge_idx[x0][y0]
ue(v) | ae(v)
} else if(PredMode == MODE_INTRA){
u(l) | ae(v)
...
} else {/* MODE_INTER */
if(!InferredMergeFlag)
merge_flag[x0][y0]
u(l) | ae(v)
if(merge_flag[x0][y0] && NumMergeCand > 1){
merge_idx[x0][y0]
ue(v) | ae(v)
} else {
...
}
}
}
}

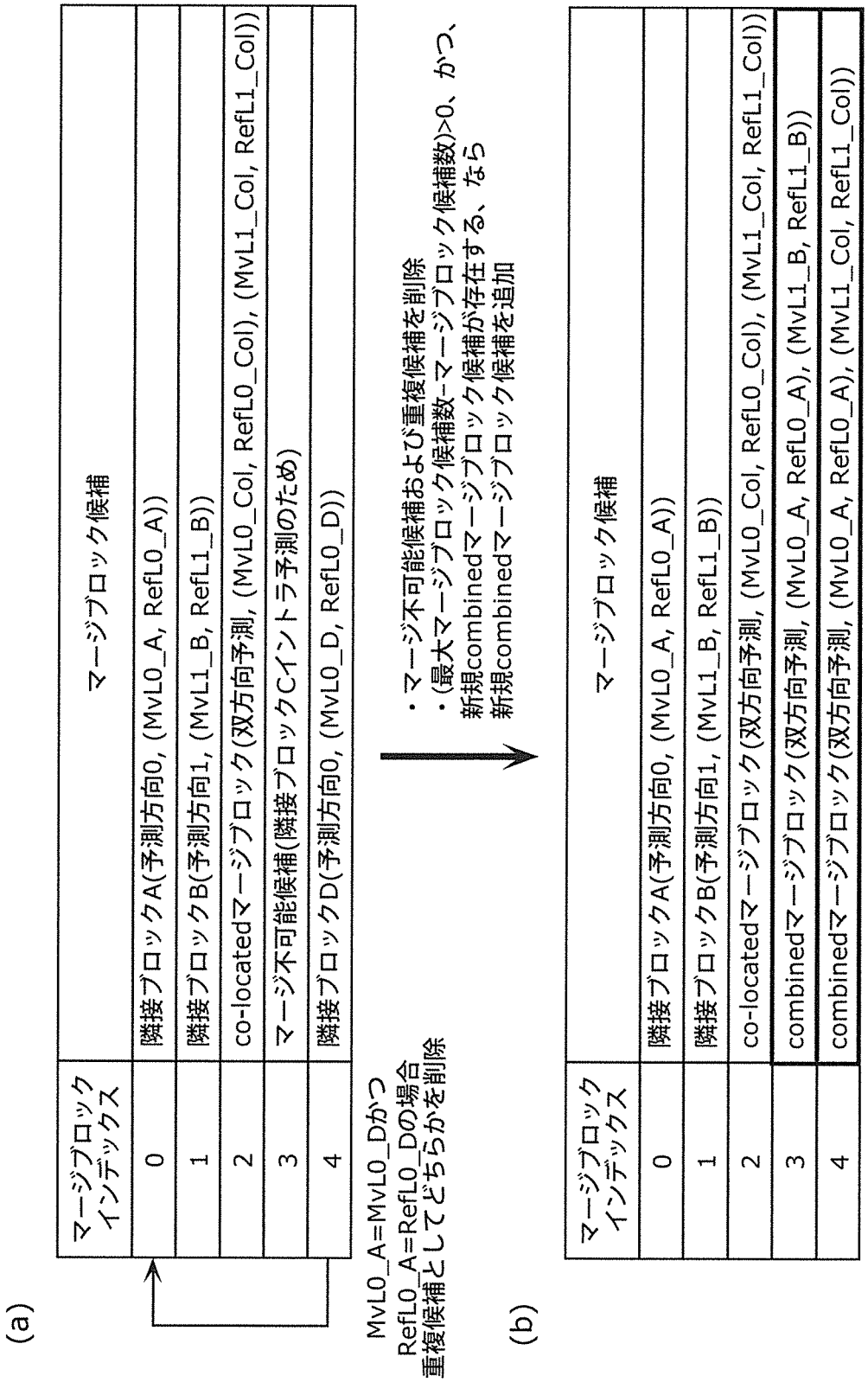
[図9]


100
101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
入力画像列
直交変換部
量子化部
逆量子化部
逆直交変換部
マージブロック
インデックス
ブロック
メモリ
フレーム
メモリ
イントラ
予測部
インター
予測部
インター予測
制御部
ピクチャタイプ
決定部
マージブロック候補
算出部
colPicメモリ
可変長
符号化部
ビットストリーム
マージブロック
候補数
ピクチャタイプ
マージフラグ
colPic情報
マージブロック候補
colPic情報

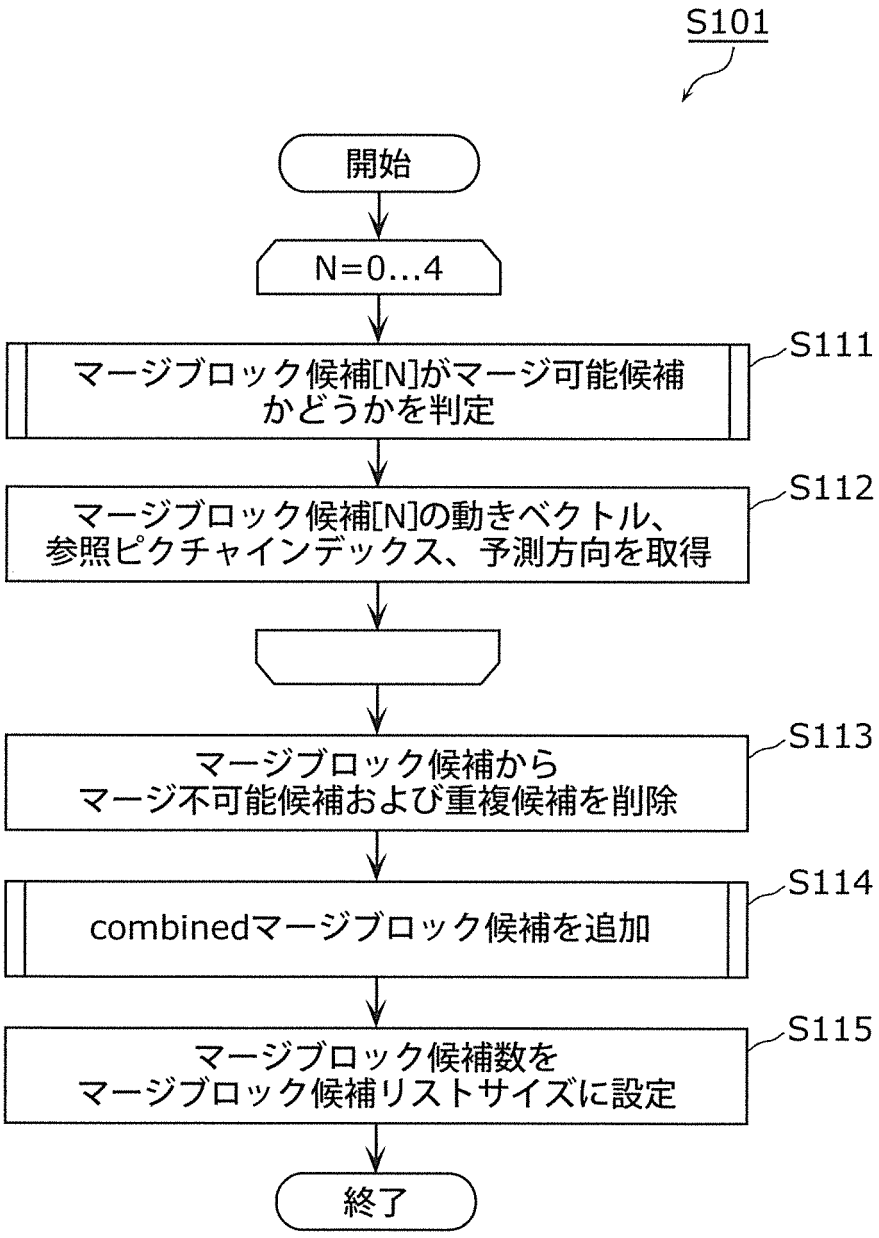
[図10]


開始
S101
マージブロック候補の決定、および
マージブロック候補リストサイズを算出
S102
動き検出ベクトルモードと、マージモード
のコストを比較し、マージフラグをセット
S103
マージフラグ=1?
No
Yes
S104
マージフラグを可変長符号化
S105
マージブロックインデックスを
マージブロック候補リストサイズを用いて
可変長符号化
S106
マージフラグおよび動きベクトル情報等を
可変長符号化
終了

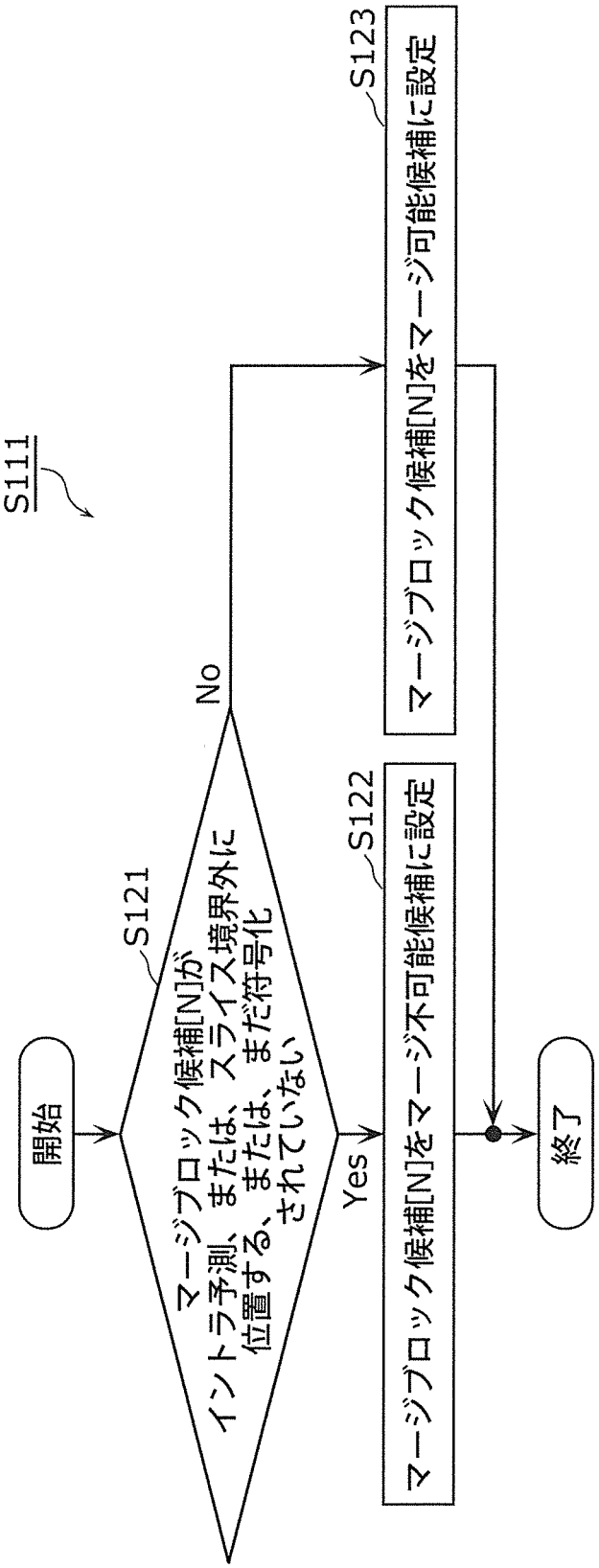
[図11]


(a)
マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-locatedマージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
3
マージ不可能候補(隣接ブロックCイントラ予測のため)
4
隣接ブロックD(予測方向0, (MvL0_D, RefL0_D))
MvL0_A=MvL0_Dかつ
RefL0_A=RefL0_Dの場合
重複候補としてどちらかを削除
・マージ不可能候補および重複候補を削除
・(最大マージブロック候補数-マージブロック候補数)>0、かつ、
新規combinedマージブロック候補が存在する、なら
新規combinedマージブロック候補を追加
(b)
マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-locatedマージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
3
combinedマージブロック(双方向予測, (MvL0_A, RefL0_A), (MvL1_B, RefL1_B))
4
combinedマージブロック(双方向予測, (MvL0_A, RefL0_A), (MvL1_Col, RefL1_Col))
マージブロック候補数=5

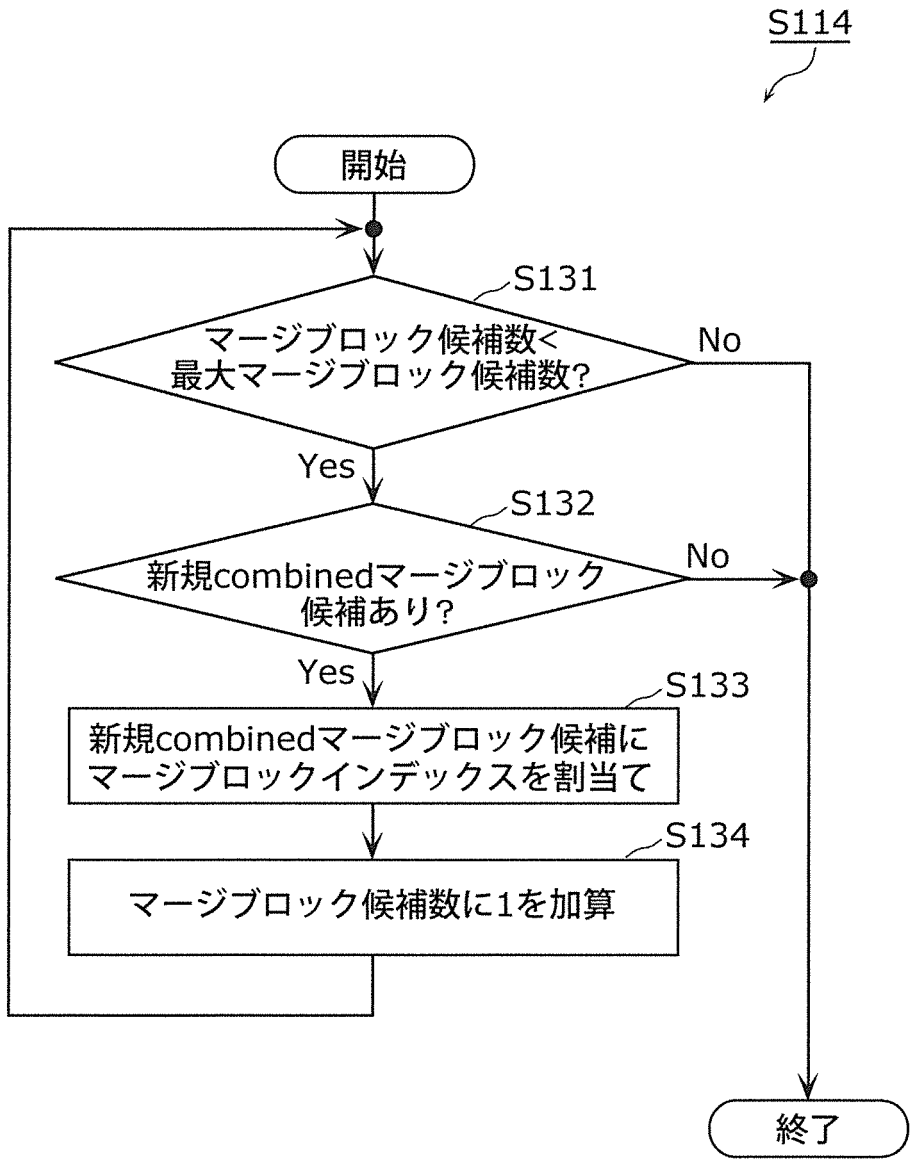
[図12]


S101
開始
N=0...4
マージブロック候補[N]がマージ可能候補かどうかを判定
S111
マージブロック候補[N]の動きベクトル、参照ピクチャインデックス、予測方向を取得
S112
マージブロック候補から
マージ不可能候補および重複候補を削除
S113
combinedマージブロック候補を追加
S114
マージブロック候補数を
マージブロック候補リストサイズに設定
S115
終了

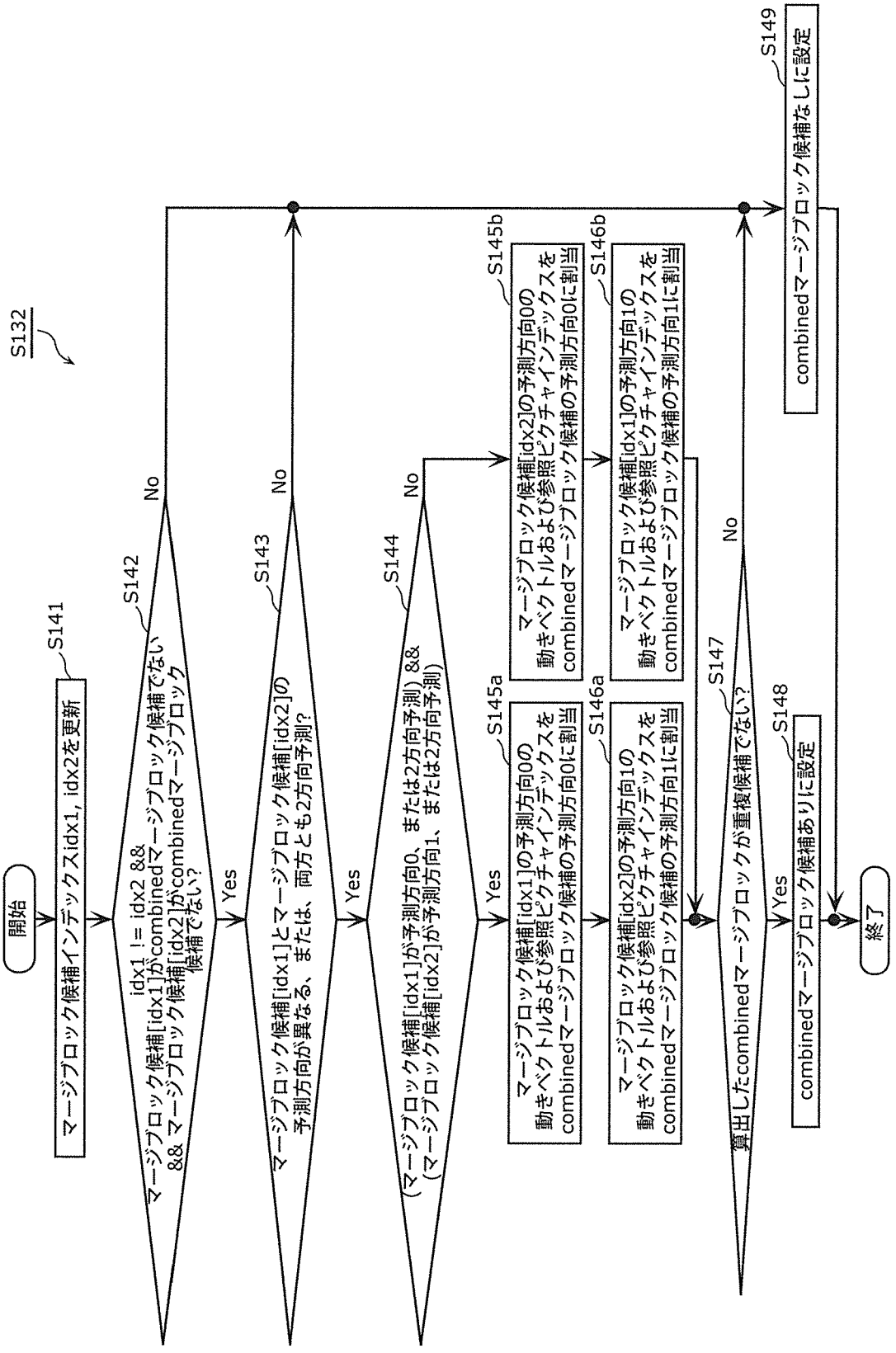
[図13]


S111
開始
S121
マージブロック候補[N]が
イントラ予測、またはは、スライス境界外に
位置する、またはは、まだ符号化
されていない
No
Yes
S122
マージブロック候補[N]をマージ不可能候補に設定
S123
マージブロック候補[N]をマージ可能候補に設定
終了

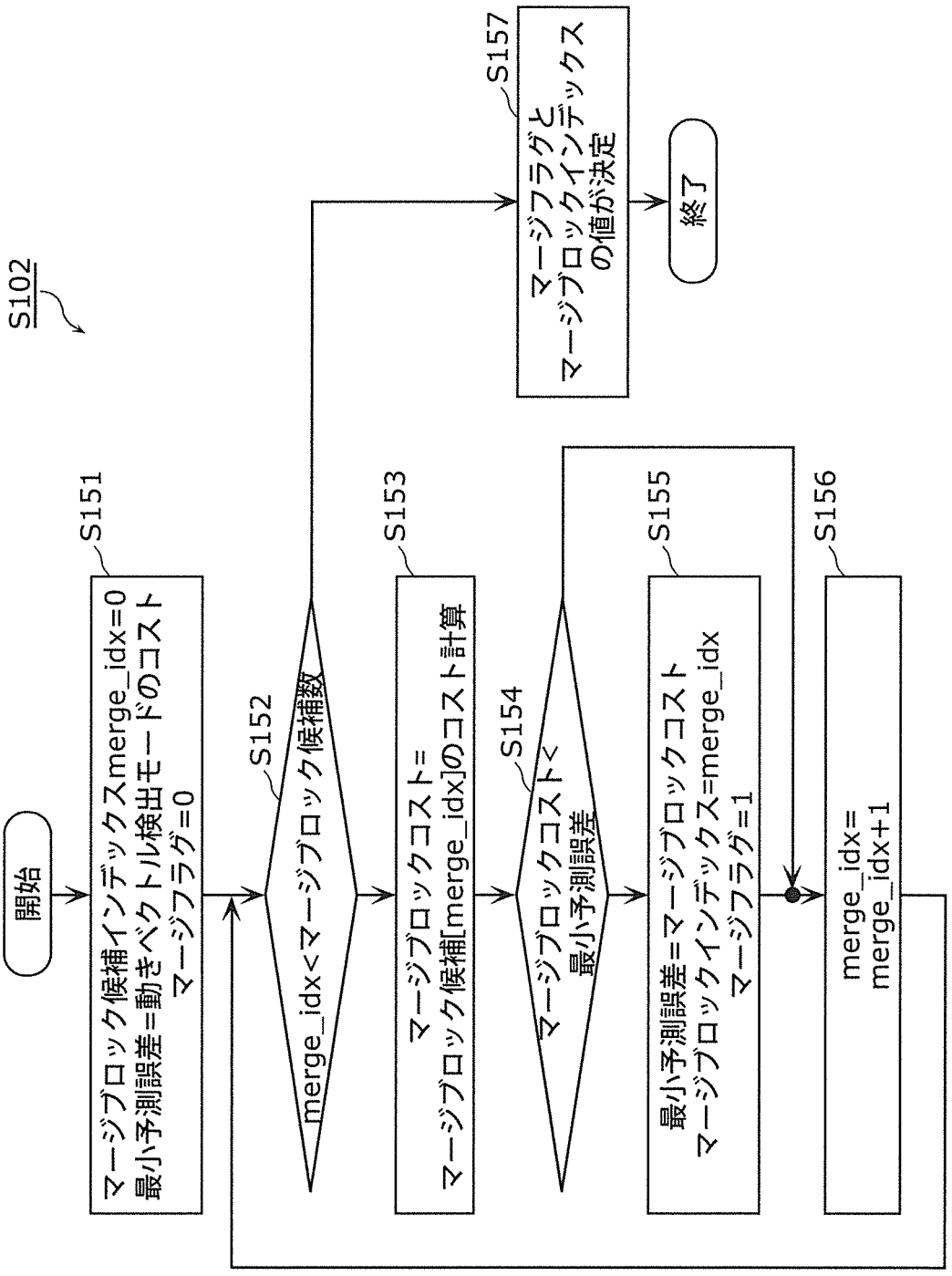
[図14]


S114
開始
S131
マージブロック候補数<
最大マージブロック候補数?
No
Yes
S132
新規combinedマージブロック
候補あり?
No
Yes
S133
新規combinedマージブロック候補に
マージブロックインデックスを割当て
S134
マージブロック候補数に1を加算
終了

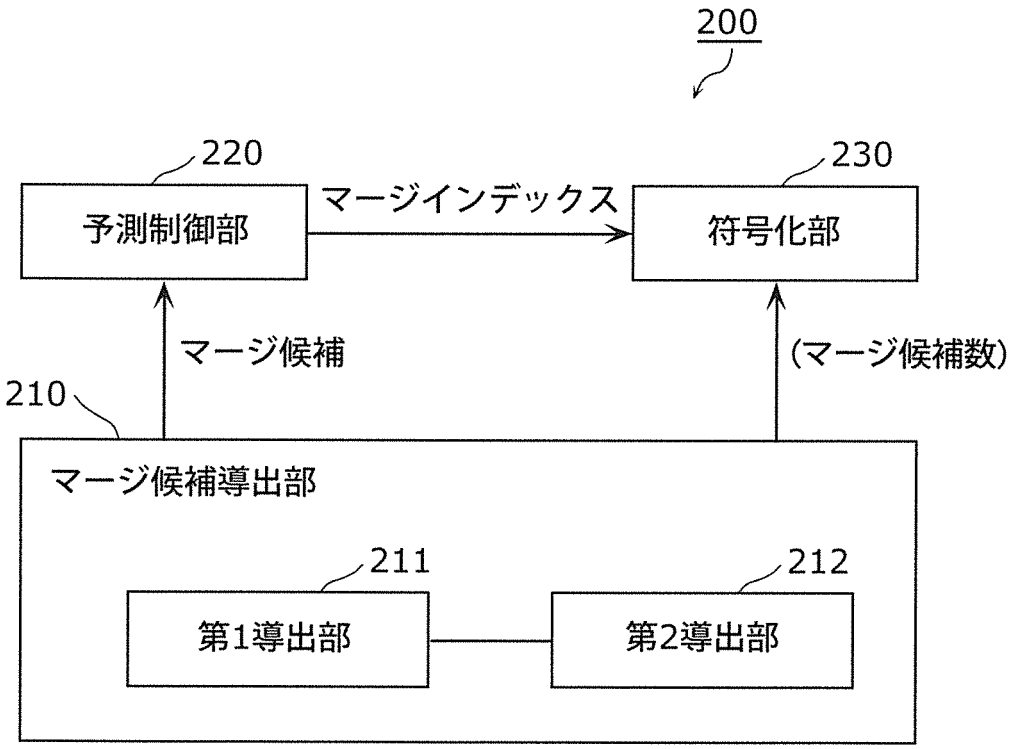
[図15]


開始
S132
マージブロック候補インデックスidx1, idx2を更新
S141
マージブロック候補[idx1]がcombinedマージブロック候補でない
idx1 != idx2 &&
&& マージブロック候補[idx2]がcombinedマージブロック
候補でない?
S142
No
Yes
マージブロック候補[idx1]とマージブロック候補[idx2]の
予測方向が異なる、または、両方とも2方向予測?
S143
No
Yes
(マージブロック候補[idx1]が予測方向0、または2方向予測) &&
(マージブロック候補[idx2]が予測方向1、または2方向予測)
S144
No
Yes
マージブロック候補[idx1]の予測方向0の
動きベクトルおよび参照ピクチャインデックスを
combinedマージブロック候補の予測方向0に割当
S145a
マージブロック候補[idx2]の予測方向0の
動きベクトルおよび参照ピクチャインデックスを
combinedマージブロック候補の予測方向0に割当
S145b
マージブロック候補[idx2]の予測方向1の
動きベクトルおよび参照ピクチャインデックスを
combinedマージブロック候補の予測方向1に割当
S146a
マージブロック候補[idx1]の予測方向1の
動きベクトルおよび参照ピクチャインデックスを
combinedマージブロック候補の予測方向1に割当
S146b
算出したcombinedマージブロックが重複候補でない?
S147
No
Yes
combinedマージブロック候補ありに設定
S148
combinedマージブロック候補なしに設定
S149
終了

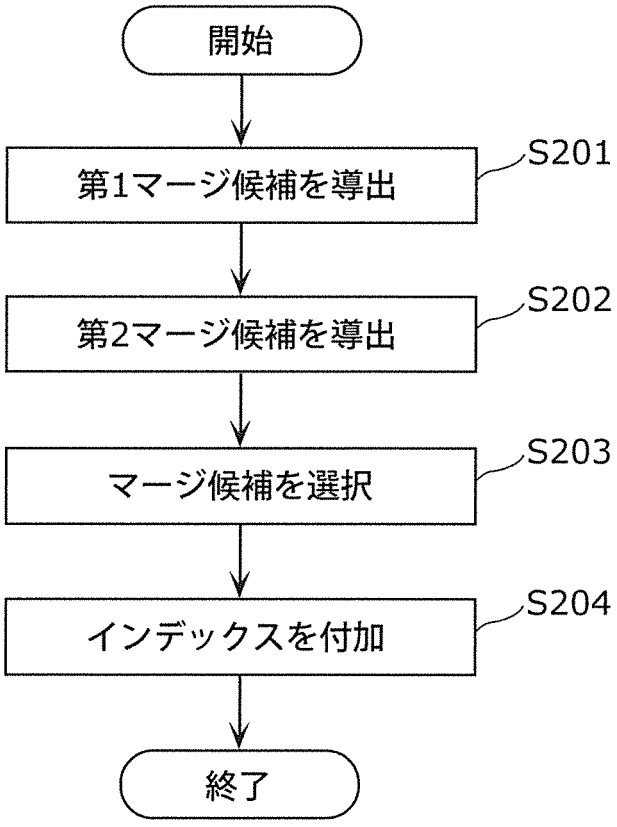
[図16]


S102
開始
S151
マージブロック候補インデックスmerge_idx=0
最小予測誤差=動きベクトル検出モードのコスト
マージフラグ=0
S152
merge_idx<マージブロック候補数
S153
マージブロックコスト=
マージブロック候補[merge_idx]のコスト計算
S154
マージブロックコスト<
最小予測誤差
S155
最小予測誤差=マージブロックコスト
マージブロックインデックス=merge_idx
マージフラグ=1
S156
merge_idx=
merge_idx+1
S157
マージフラグと
マージブロックインデックス
の値が決定
終了

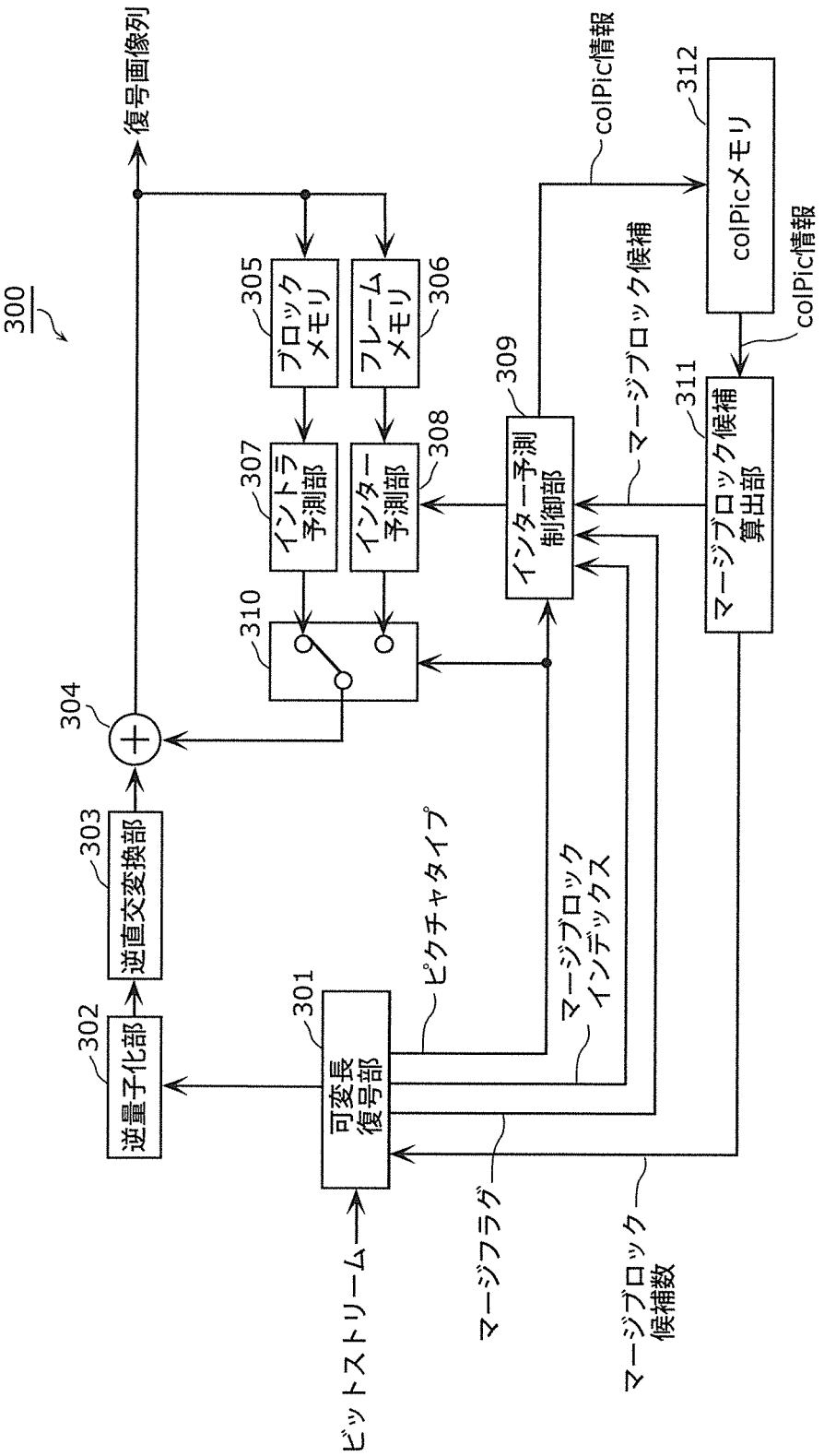
[図17]


200
220
予測制御部
マージインデックス
230
符号化部
マージ候補
(マージ候補数)
210
マージ候補導出部
211
第1導出部
212
第2導出部

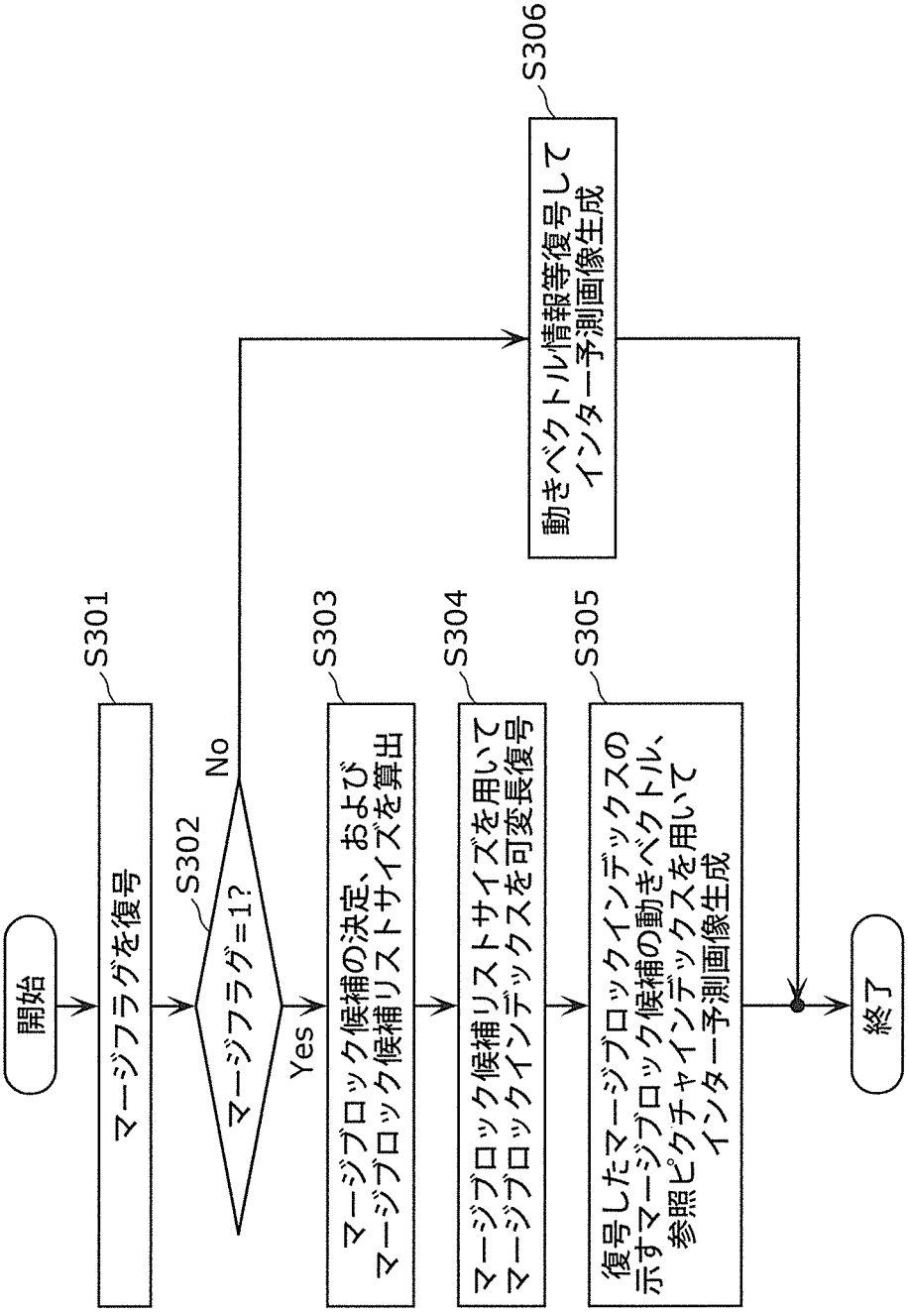
[図18]


開始
第1マージ候補を導出
S201
第2マージ候補を導出
S202
マージ候補を選択
S203
インデックスを付加
S204
終了

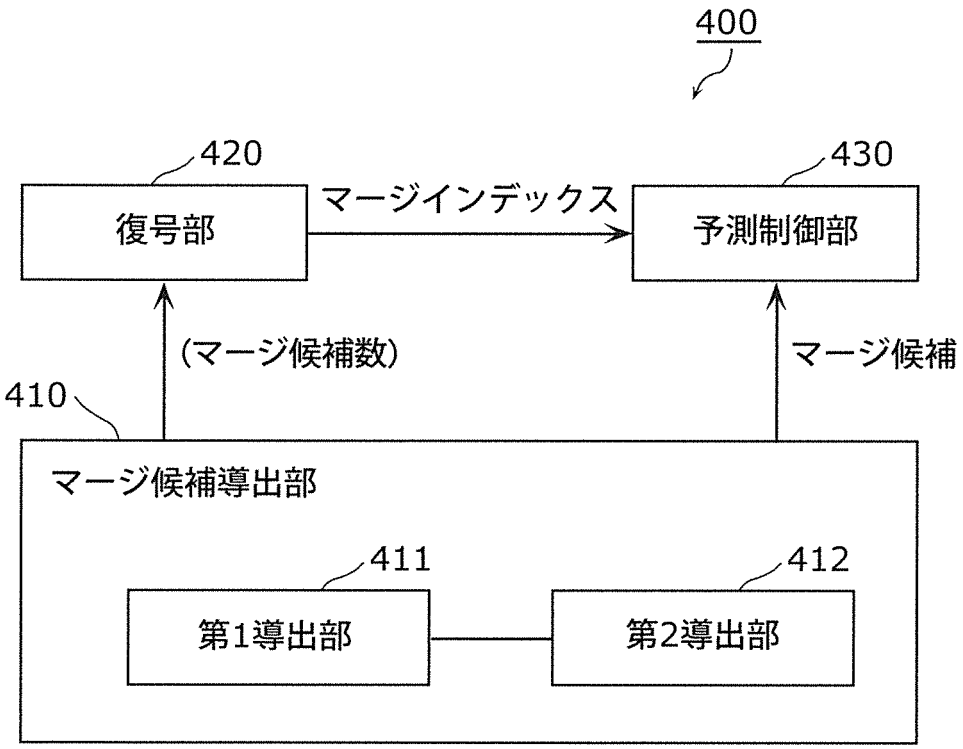
[図19]


300
復号画像列
305
ブロック メモリ
306
フレーム メモリ
307
イントラ 予測部
308
インター 予測部
309
インター予測 制御部
310
304
303
逆直交変換部
302
逆量子化部
301
可変長 復号部
ビットストリーム
ピクチャタイプ
マージブロック インデックス
マージフラグ
マージブロック 候補数
colPic情報
312
colPicメモリ
colPic情報
311
マージブロック候補 算出部
マージブロック候補

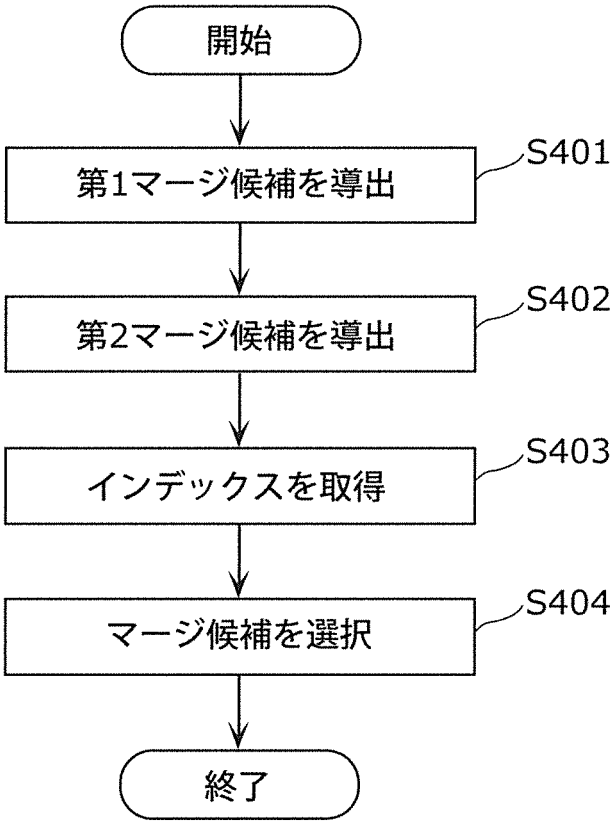
[図20]


開始
S301
マージフラグを復号
S302
マージフラグ=1?
No
Yes
S303
マージブロック候補の決定、および
マージブロック候補リストサイズを算出
S304
マージブロック候補リストサイズを用いて
マージブロックインデックスを可変長復号
S305
復号したマージブロックインデックスの
示すマージブロック候補の動きベクトル、
参照ピクチャインデックスを用いて
インター予測画像生成
S306
動きベクトル情報等復号して
インター予測画像生成
終了

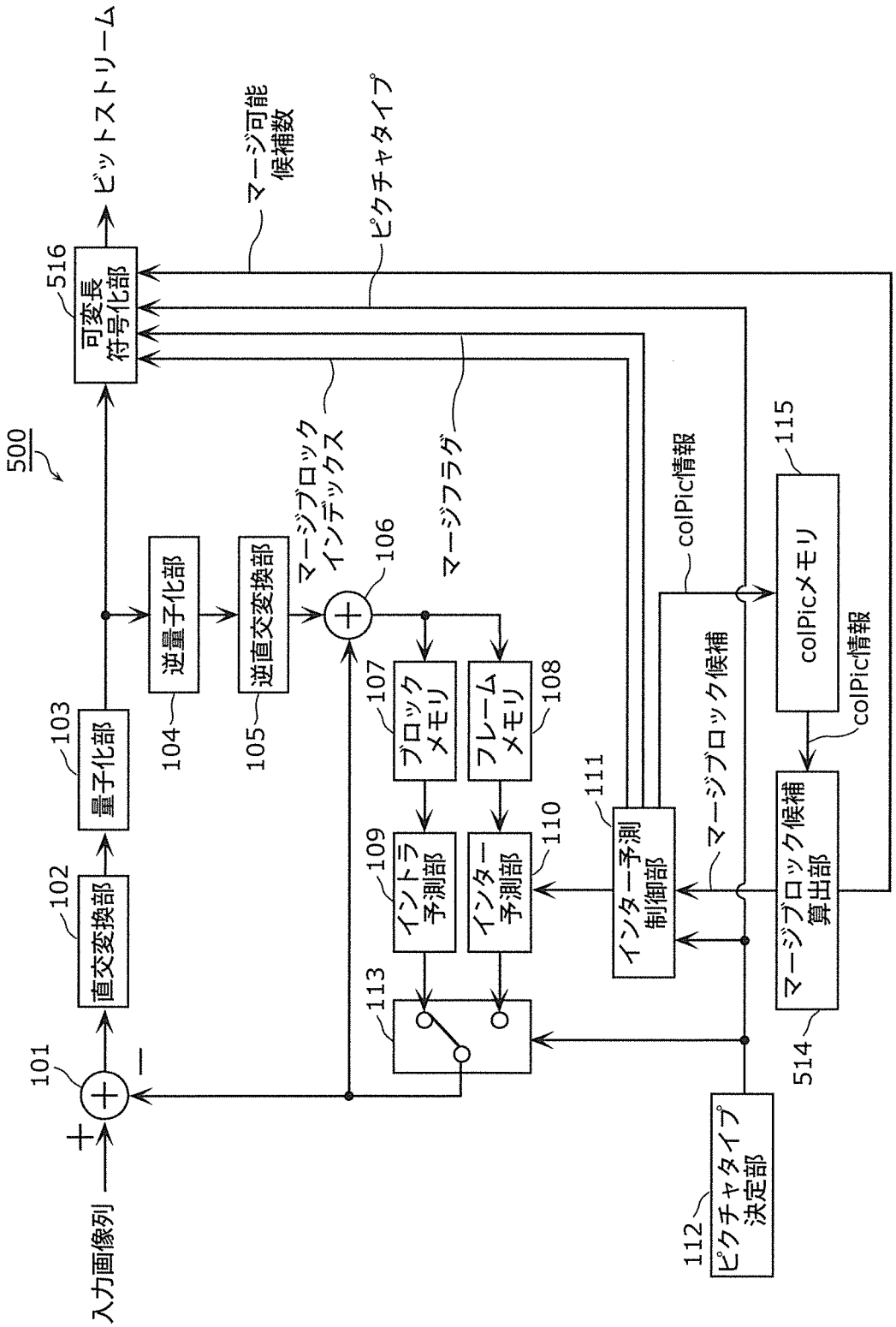
[図21]


400
420
復号部
マージインデックス
430
予測制御部
(マージ候補数)
マージ候補
410
マージ候補導出部
411
第1導出部
412
第2導出部

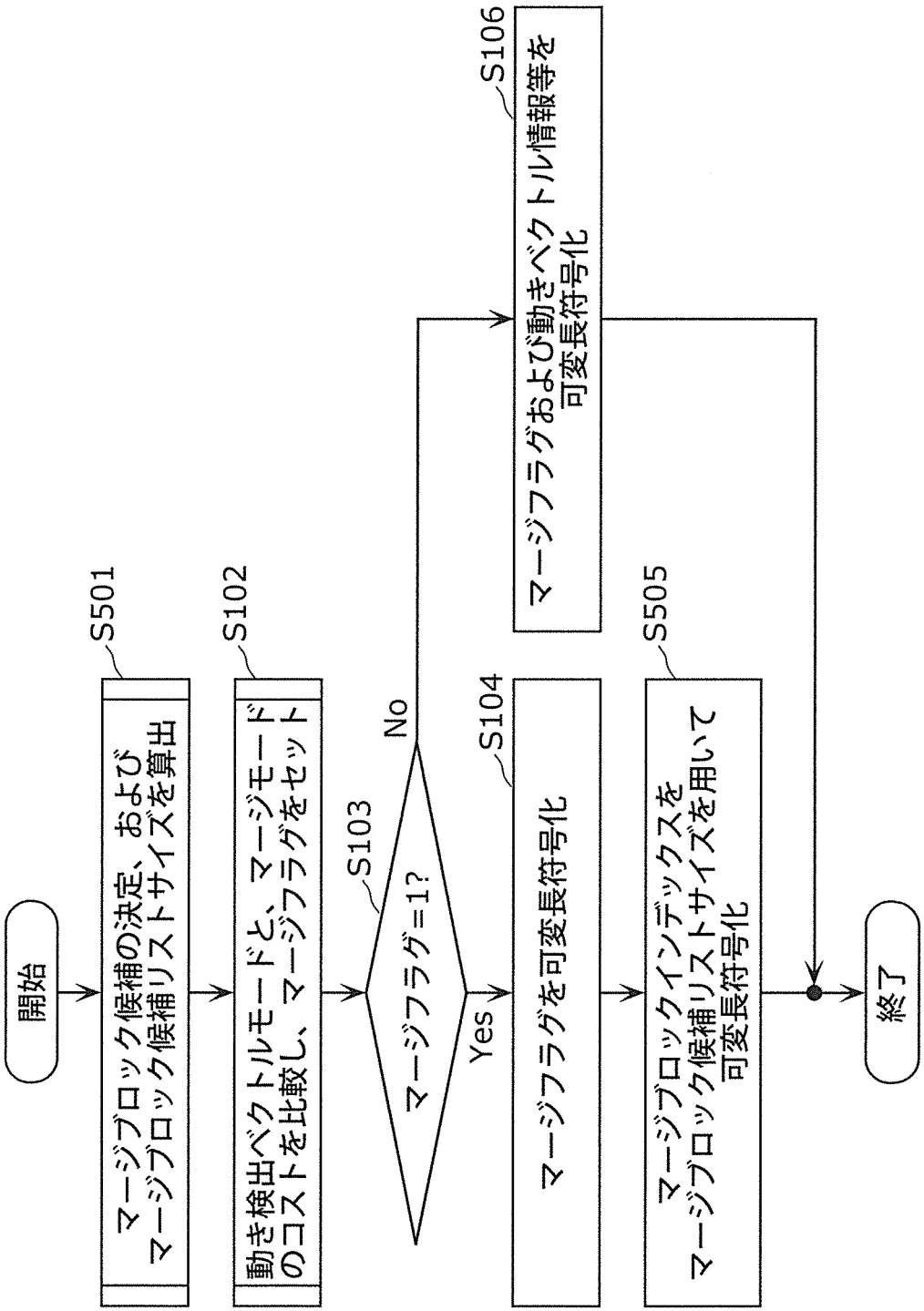
[図22]


開始
第1マージ候補を導出
S401
第2マージ候補を導出
S402
インデックスを取得
S403
マージ候補を選択
S404
終了

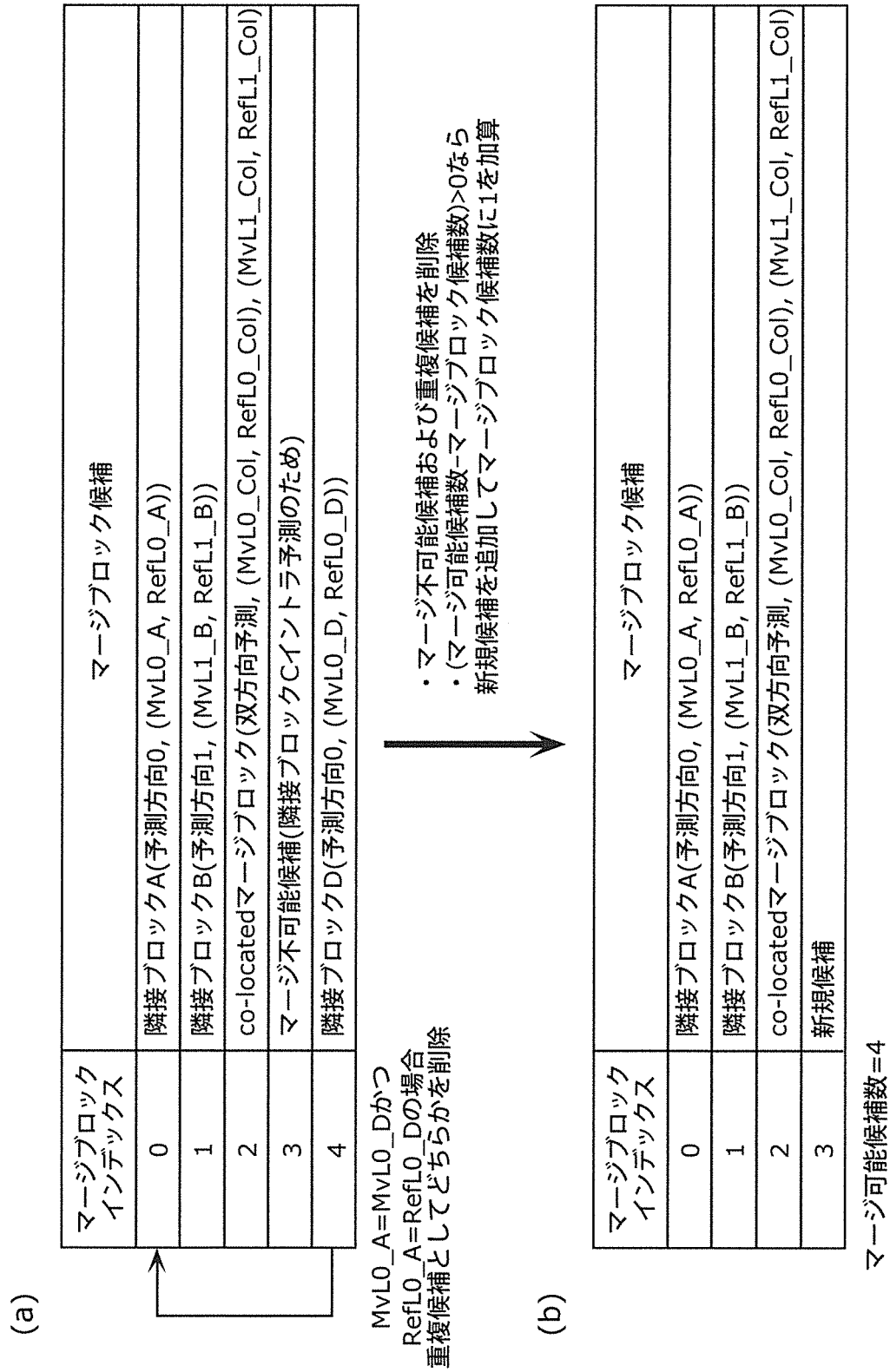
[図23]


500
入力画像列
101
直交変換部
102
量子化部
103
逆量子化部
104
逆直交変換部
105
マージブロック
インデックス
106
ブロック
メモリ
107
フレーム
メモリ
108
イントラ
予測部
109
インター
予測部
110
インター予測
制御部
111
ピクチャタイプ
決定部
112
113
可変長
符号化部
516
ビットストリーム
マージ可能
候補数
ピクチャタイプ
マージフラグ
colPic情報
マージブロック候補
colPicメモリ
115
colPic情報
マージブロック候補
算出部
514

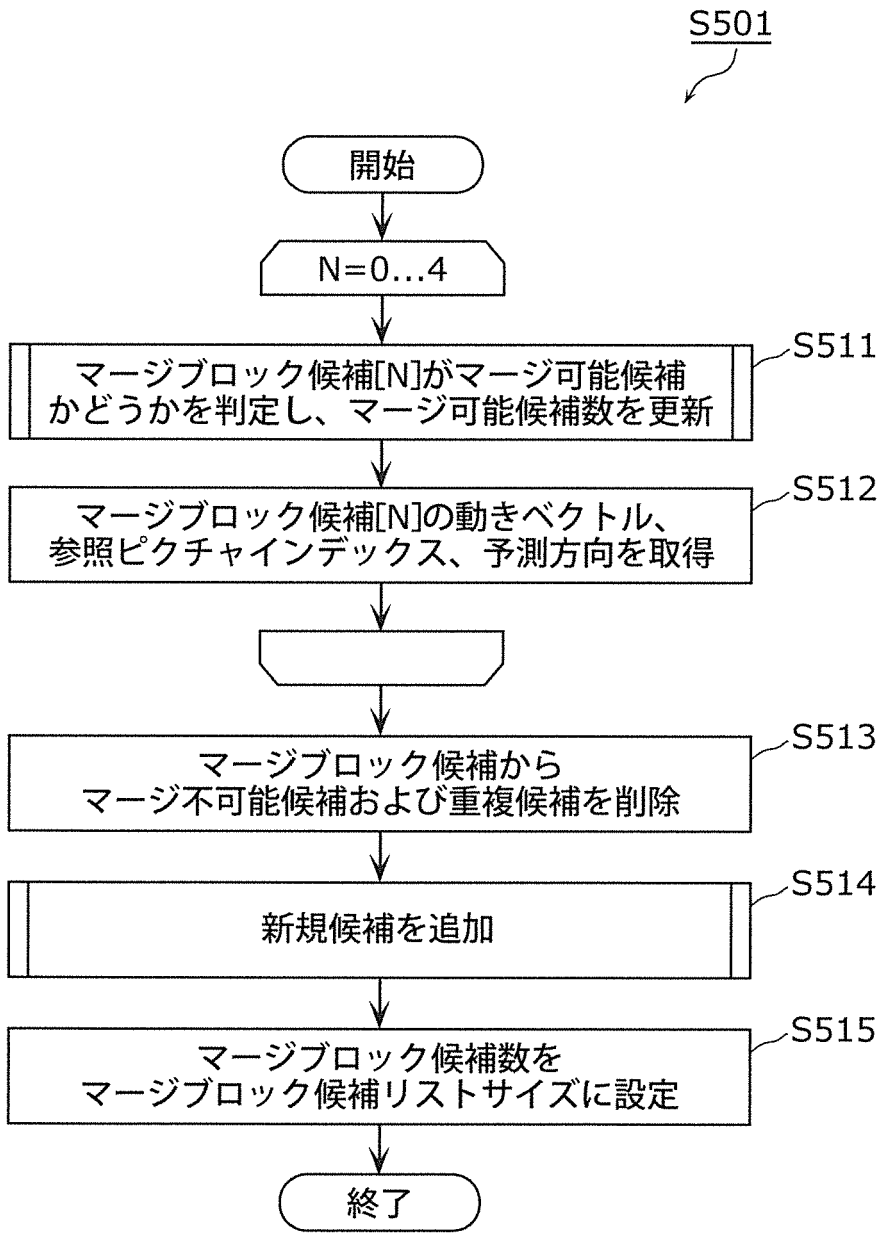
[図24]


開始
S501
マージブロック候補の決定、および
マージブロック候補リストサイズを算出
S102
動き検出ベクトルモードと、マージモード
のコストを比較し、マージフラグをセット
S103
マージフラグ=1?
No
Yes
S104
マージフラグを可変長符号化
S106
マージフラグおよび動きベクトル情報等を
可変長符号化
S505
マージブロックインデックスを
マージブロック候補リストサイズを用いて
可変長符号化
終了

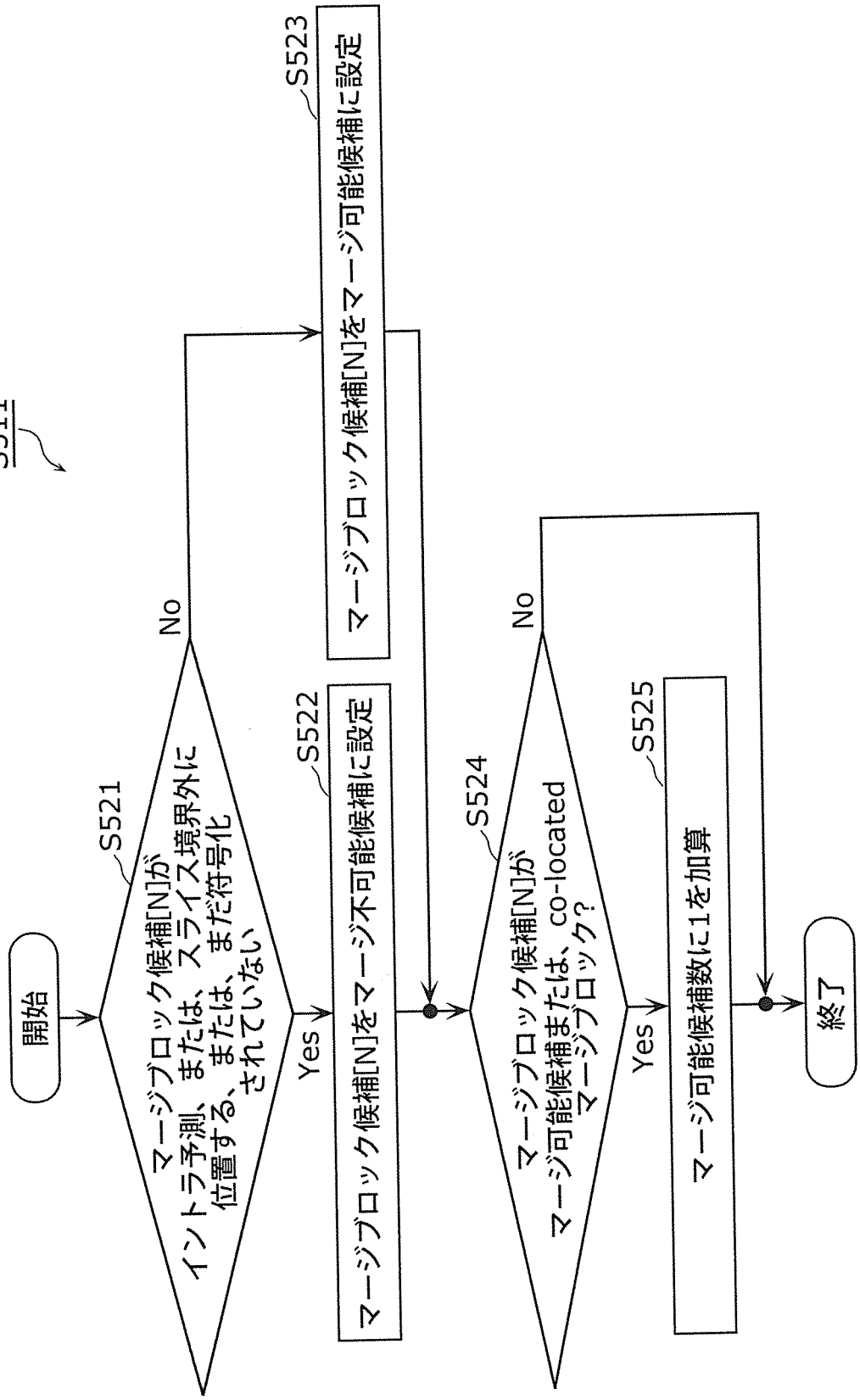
[図25]


(a)
マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-located マージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
3
マージ不可能候補(隣接ブロックCイントラ予測のため)
4
隣接ブロックD(予測方向0, (MvL0_D, RefL0_D))
MvL0_A=MvL0_Dかつ
RefL0_A=RefL0_Dの場合
重複候補としてどちらかを削除
・マージ不可能候補および重複候補を削除
・(マージ可能候補数-マージブロック候補数)>0なら
新規候補を追加してマージブロック候補数に1を加算
(b)
マージブロック候補
マージブロックインデックス
0
隣接ブロックA(予測方向0, (MvL0_A, RefL0_A))
1
隣接ブロックB(予測方向1, (MvL1_B, RefL1_B))
2
co-located マージブロック(双方向予測, (MvL0_Col, RefL0_Col), (MvL1_Col, RefL1_Col))
3
新規候補
マージ可能候補数=4

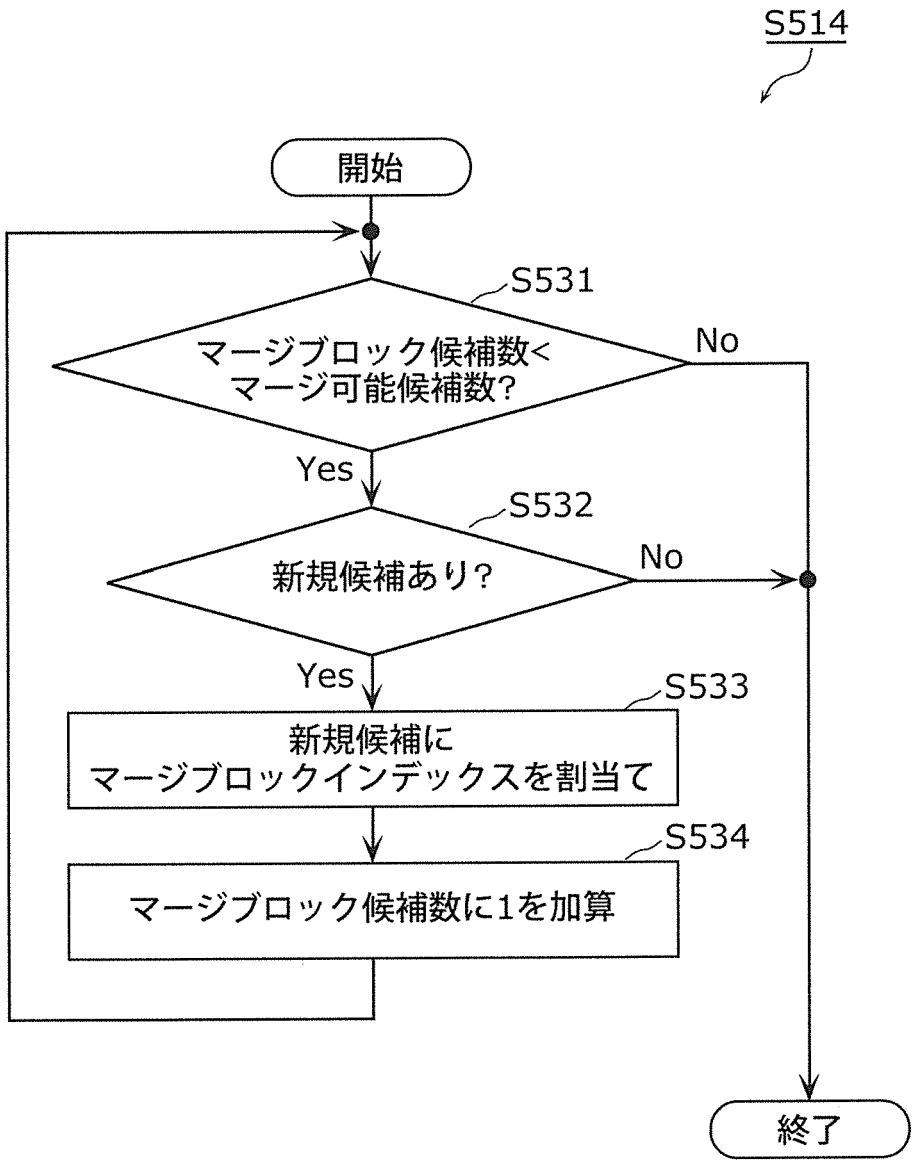
[図26]


S501
開始
N=0...4
マージブロック候補[N]がマージ可能候補かどうかを判定し、マージ可能候補数を更新
S511
マージブロック候補[N]の動きベクトル、参照ピクチャインデックス、予測方向を取得
S512
マージブロック候補から
マージ不可能候補および重複候補を削除
S513
新規候補を追加
S514
マージブロック候補数を
マージブロック候補リストサイズに設定
S515
終了

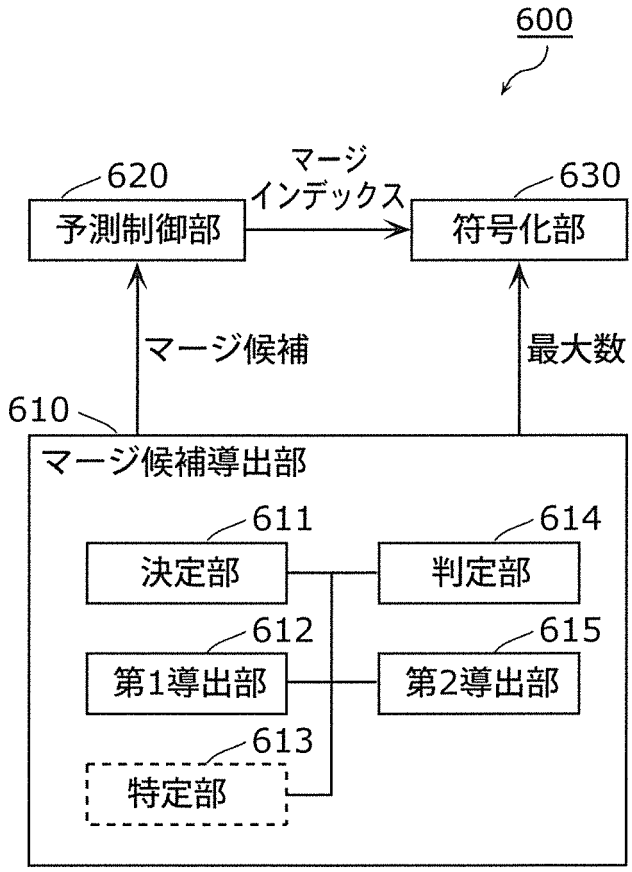
[図27]


S511
開始
S521
マージブロック候補[N]が
イントラ予測、またはは、スライス境界外に
位置する、またはは、まだ符号化
されていない
No
Yes
S522
マージブロック候補[N]をマージ不可能候補に設定
S523
マージブロック候補[N]をマージ可能候補に設定
S524
マージブロック候補[N]が
マージ可能候補またはは、co-located
マージブロック?
No
Yes
S525
マージ可能候補数に1を加算
終了

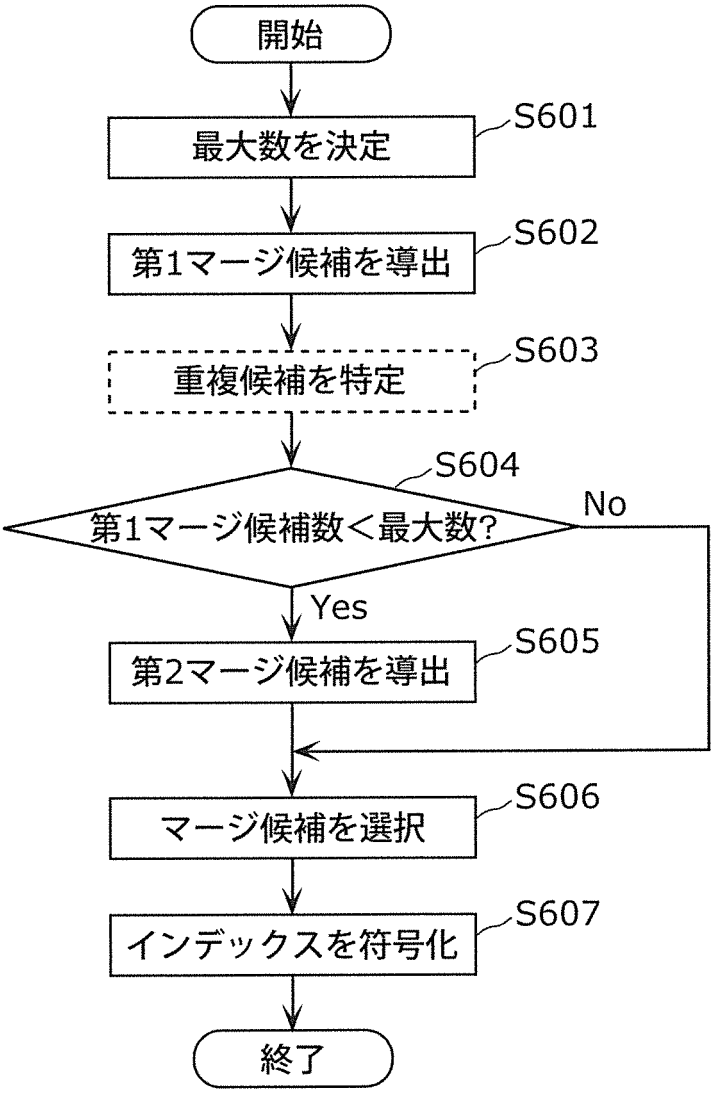
[図28]


S514
開始
S531
マージブロック候補数<
マージ可能候補数?
No
Yes
S532
新規候補あり?
No
Yes
S533
新規候補に
マージブロックインデックスを割当て
S534
マージブロック候補数に1を加算
終了

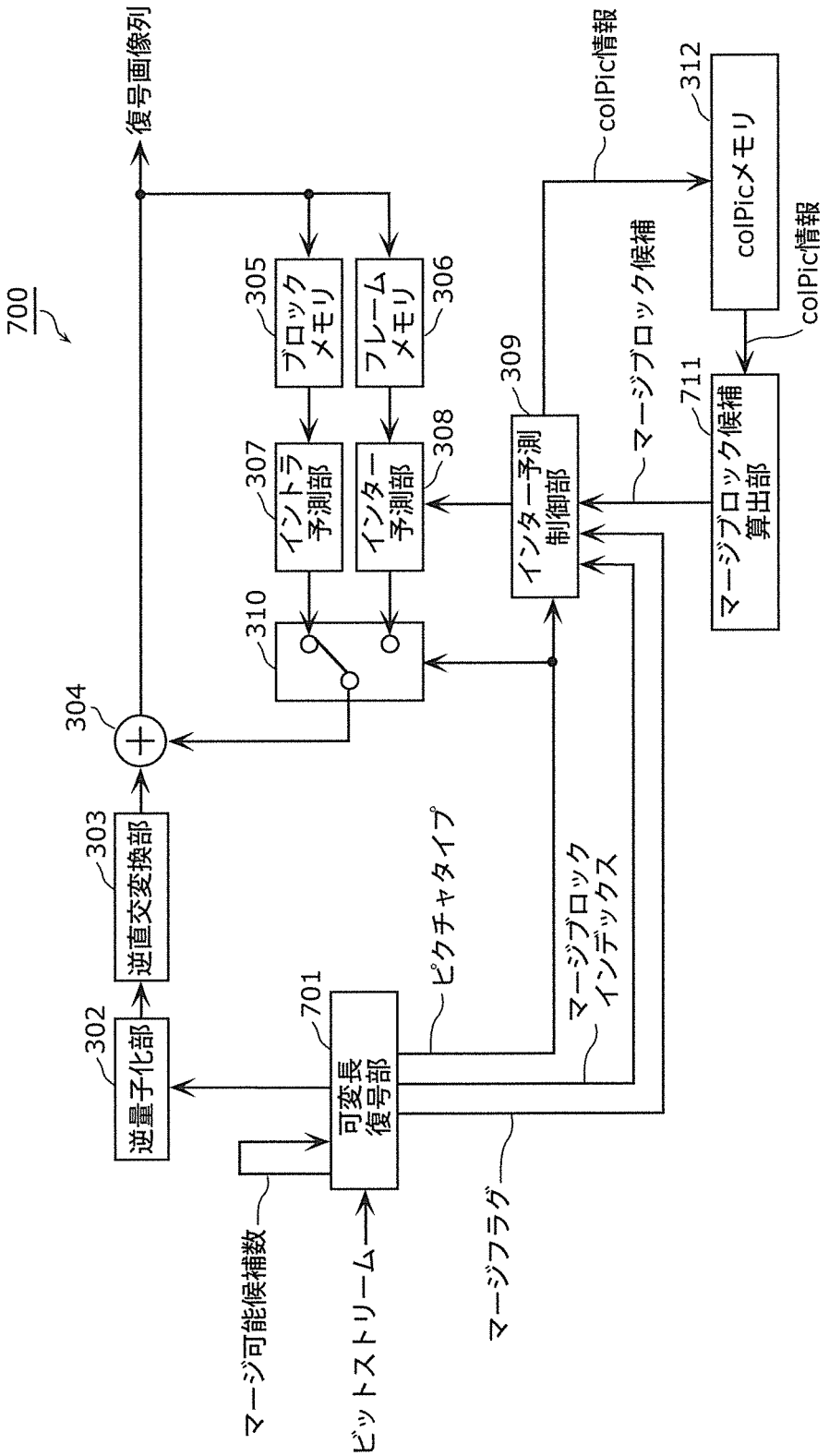
[図29]


600
620
予測制御部
マージ
インデックス
630
符号化部
マージ候補
最大数
610
マージ候補導出部
611
決定部
614
判定部
612
第1導出部
615
第2導出部
613
特定部

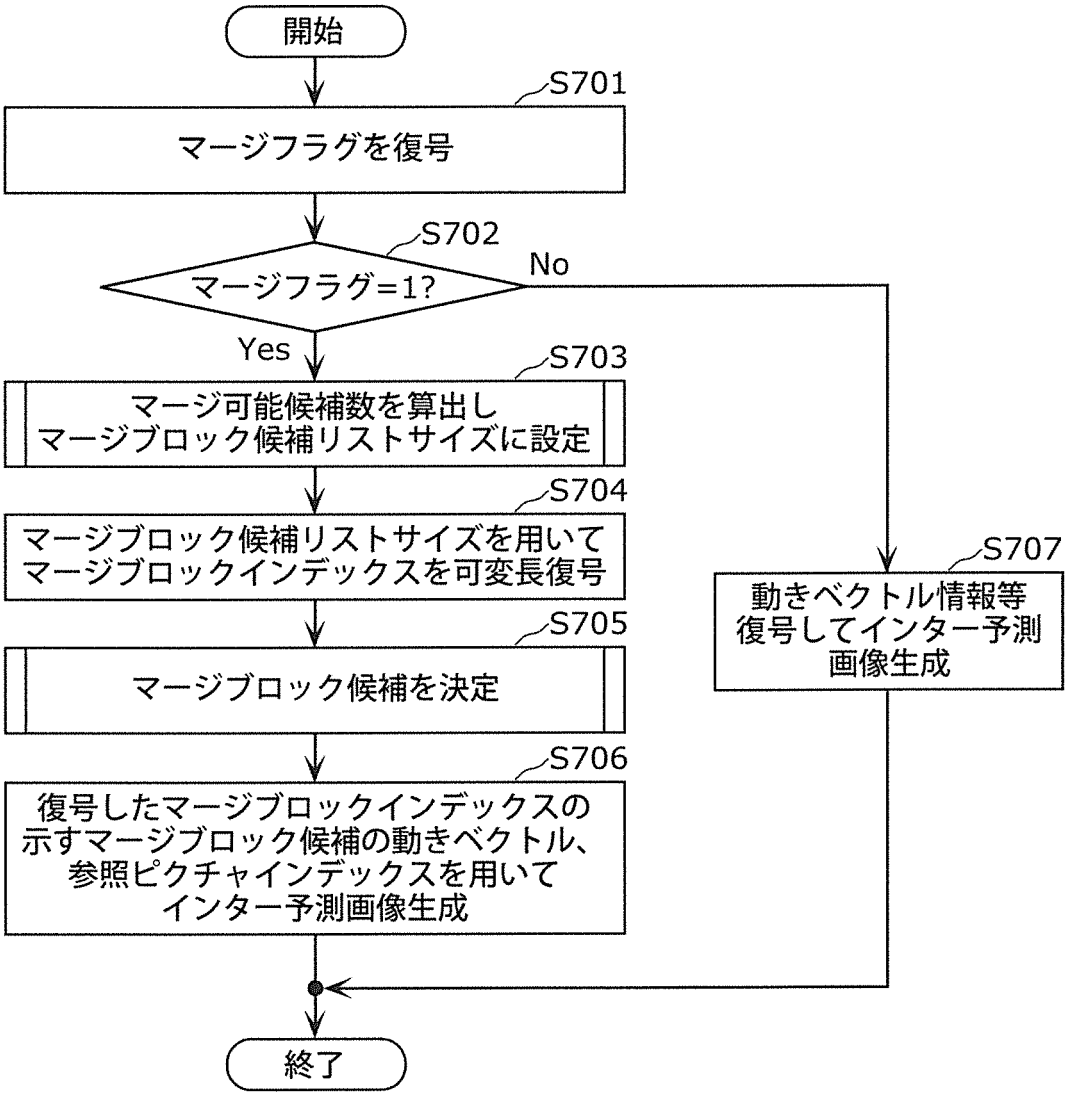
[図30]


開始
最大数を決定
S601
第1マージ候補を導出
S602
重複候補を特定
S603
S604
第1マージ候補数＜最大数?
No
Yes
第2マージ候補を導出
S605
マージ候補を選択
S606
インデックスを符号化
S607
終了

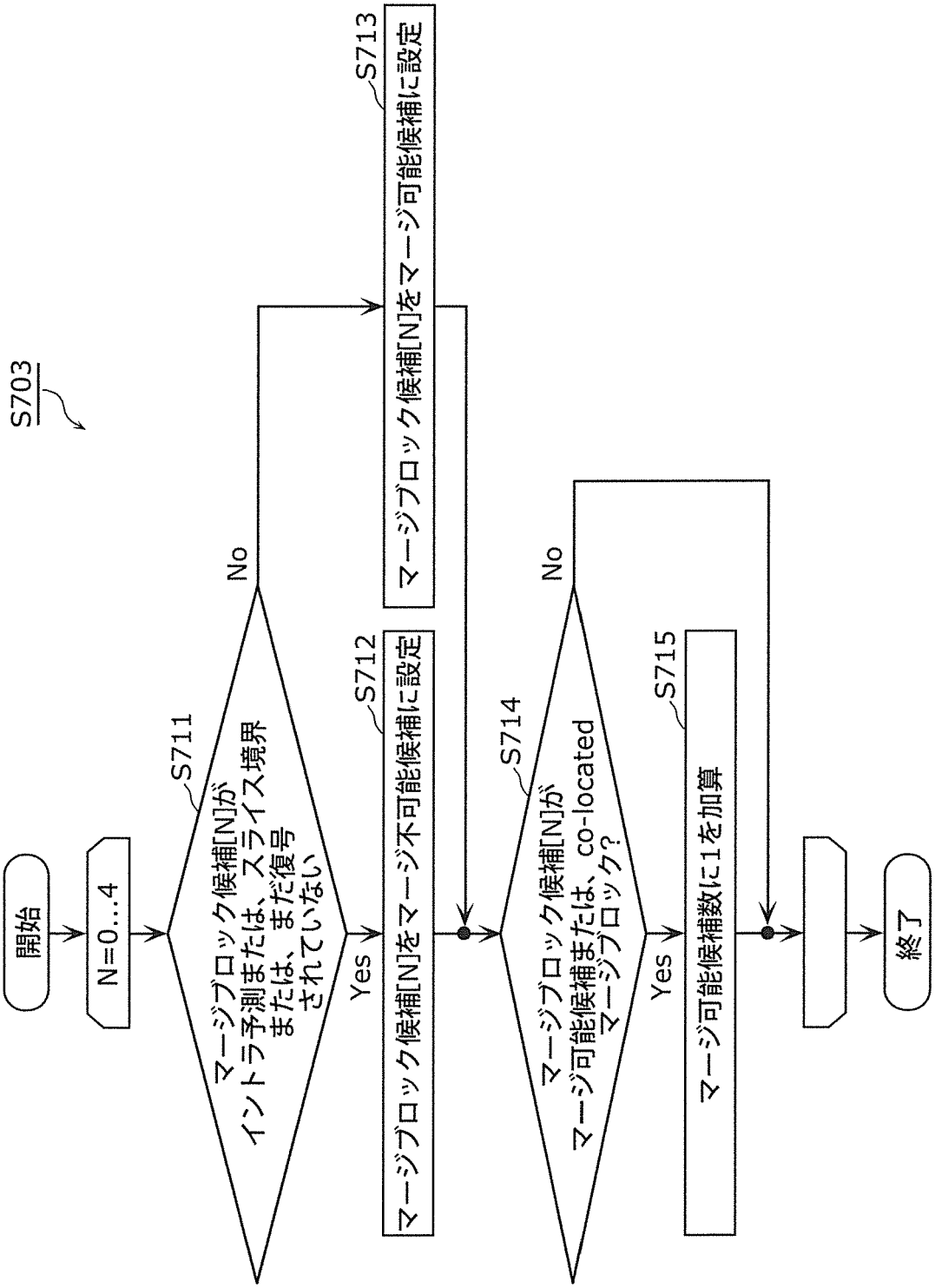
[図31]


700
復号画像列
305
ブロック メモリ
306
フレーム メモリ
307
イントラ 予測部
308
インター 予測部
309
インター予測 制御部
310
304
303
逆直交変換部
302
逆量子化部
701
可変長 復号部
マージ可能候補数
ビットストリーム
ピクチャタイプ
マージブロック インデックス
マージフラグ
colPic情報
312
colPicメモリ
colPic情報
711
マージブロック候補 算出部
マージブロック候補

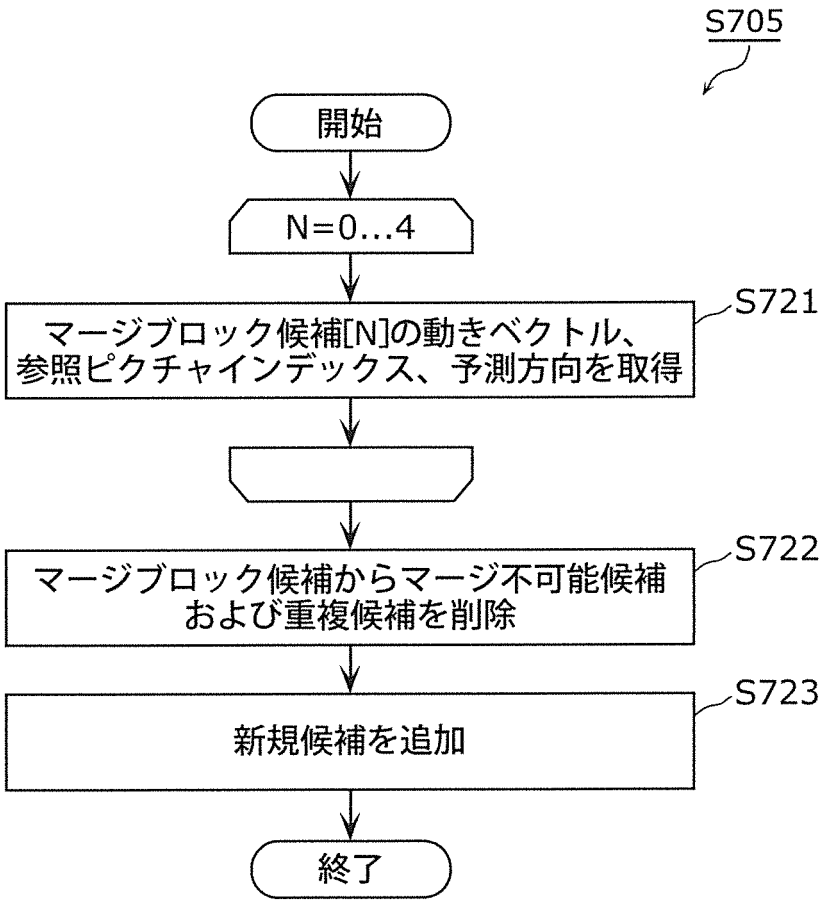
[図32]


開始
S701
マージフラグを復号
S702
マージフラグ=1?
No
Yes
S703
マージ可能候補数を算出し
マージブロック候補リストサイズに設定
S704
マージブロック候補リストサイズを用いて
マージブロックインデックスを可変長復号
S705
マージブロック候補を決定
S706
復号したマージブロックインデックスの
示すマージブロック候補の動きベクトル、
参照ピクチャインデックスを用いて
インター予測画像生成
S707
動きベクトル情報等
復号してインター予測
画像生成
終了

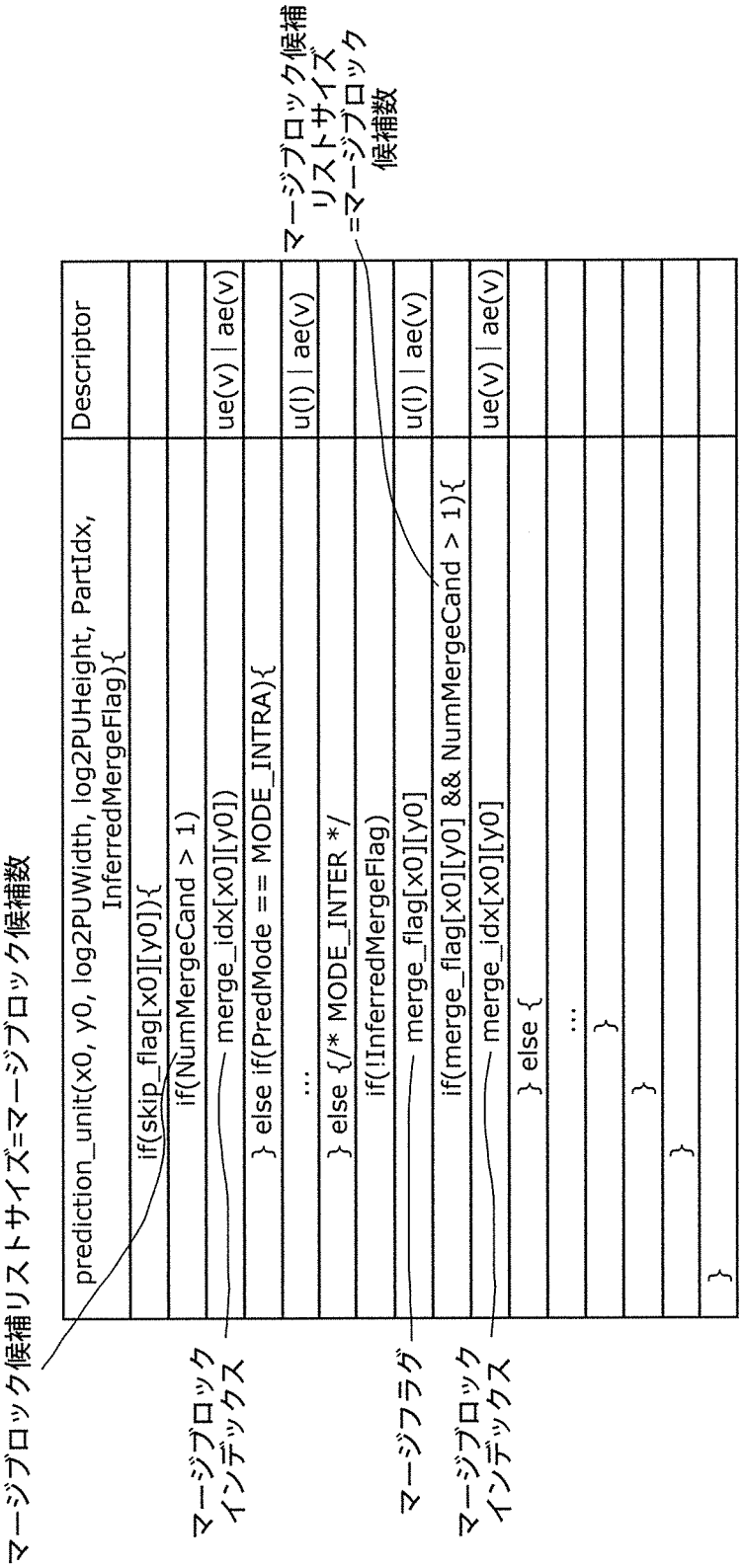
[図33]


S703
開始
N=0...4
S711
マージブロック候補[N]が
イントラ予測または、スライス境界
または、まだ復号
されていない
No
Yes
S712
マージブロック候補[N]をマージ不可能候補に設定
S713
マージブロック候補[N]をマージ可能候補に設定
S714
マージブロック候補[N]が
マージ可能候補または、co-located
マージブロック?
No
Yes
S715
マージ可能候補数に1を加算
終了

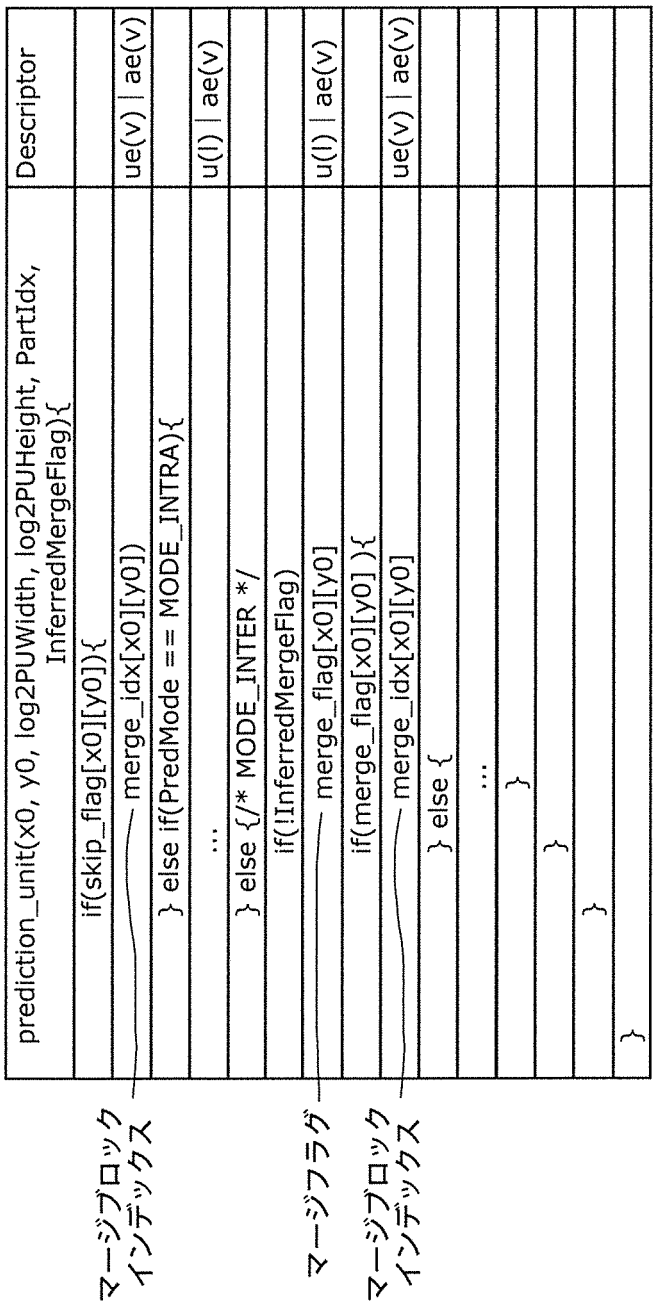
[図34]


S705
開始
N=0...4
マージブロック候補[N]の動きベクトル、
参照ピクチャインデックス、予測方向を取得
S721
S722
マージブロック候補からマージ不可能候補
および重複候補を削除
S723
新規候補を追加
終了

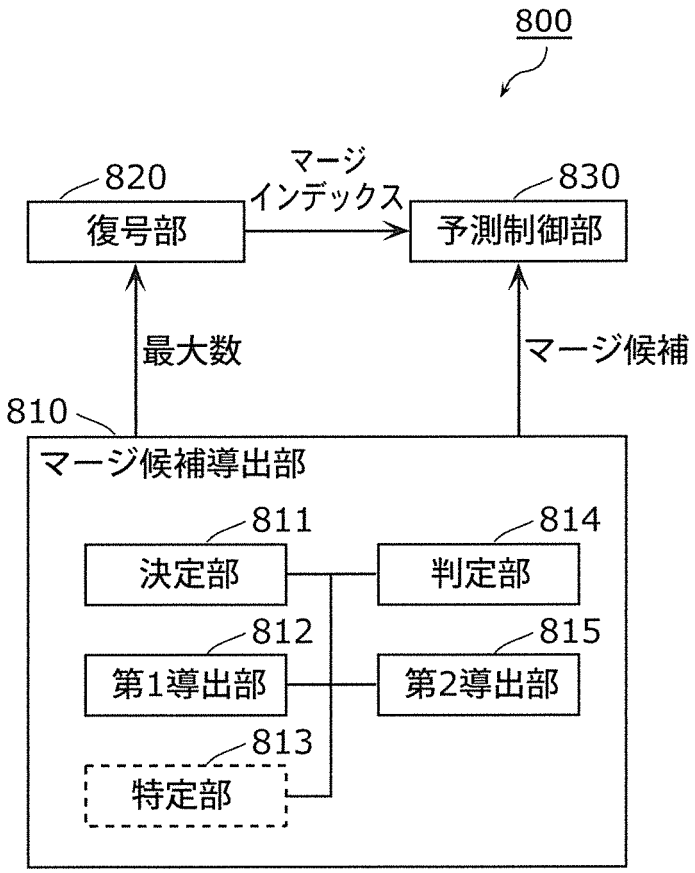
[図35]


マージブロック候補リストサイズ=マージブロック候補数
マージブロック候補リストサイズ=マージブロック候補数
マージブロックインデックス
マージフラグ
マージブロックインデックス
prediction_unit(x0, y0, log2PUWidth, log2PUHeight, PartIdx, InferredMergeFlag){
Descriptor
if(skip_flag[x0][y0]){
if(NumMergeCand > 1)
merge_idx[x0][y0]
ue(v) | ae(v)
} else if(PredMode == MODE_INTRA){
...
u(1) | ae(v)
} else {/* MODE_INTER */
if(!InferredMergeFlag)
merge_flag[x0][y0]
u(1) | ae(v)
if(merge_flag[x0][y0] && NumMergeCand > 1){
merge_idx[x0][y0]
ue(v) | ae(v)
} else {
...
}
}
}
}
}

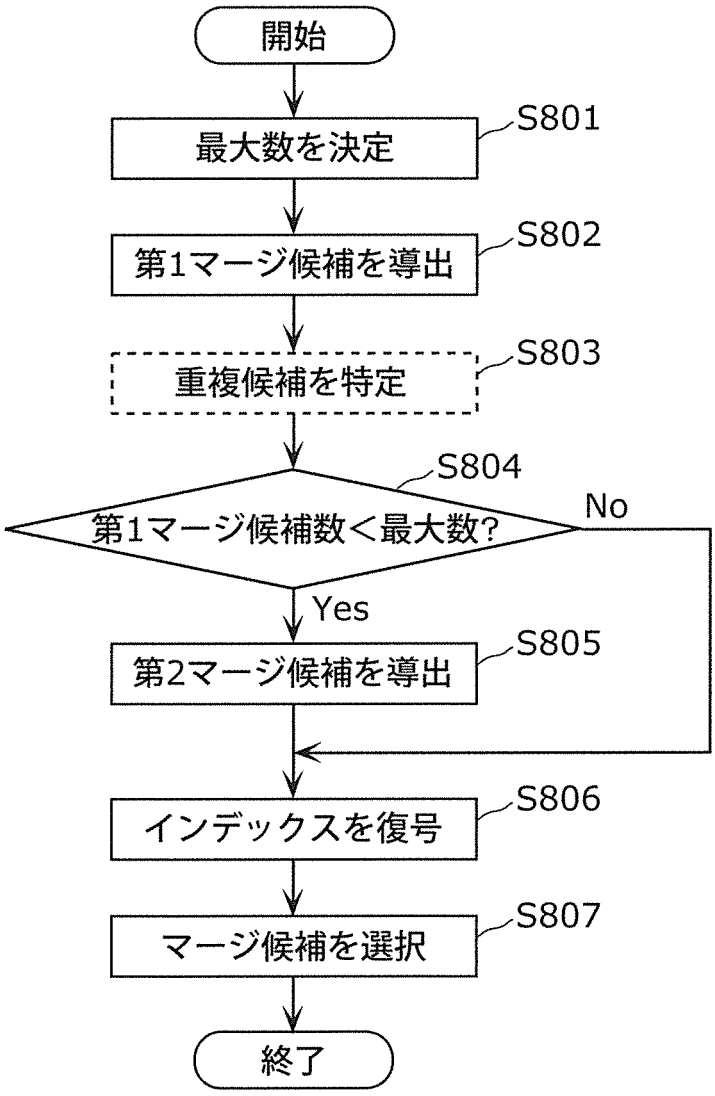
[図36]


prediction_unit(x0, y0, log2PUWidth, log2PUHeight, PartIdx, InferredMergeFlag){
Descriptor
if(skip_flag[x0][y0]){
merge_idx[x0][y0])
ue(v) | ae(v)
} else if(PredMode == MODE_INTRA){
u(l) | ae(v)
...
} else {/* MODE_INTER */
if(!InferredMergeFlag)
merge_flag[x0][y0]
u(l) | ae(v)
if(merge_flag[x0][y0]){
merge_idx[x0][y0]
ue(v) | ae(v)
} else {
...
}
}
}
}
マージブロックインデックス
マージフラグ
マージブロックインデックス

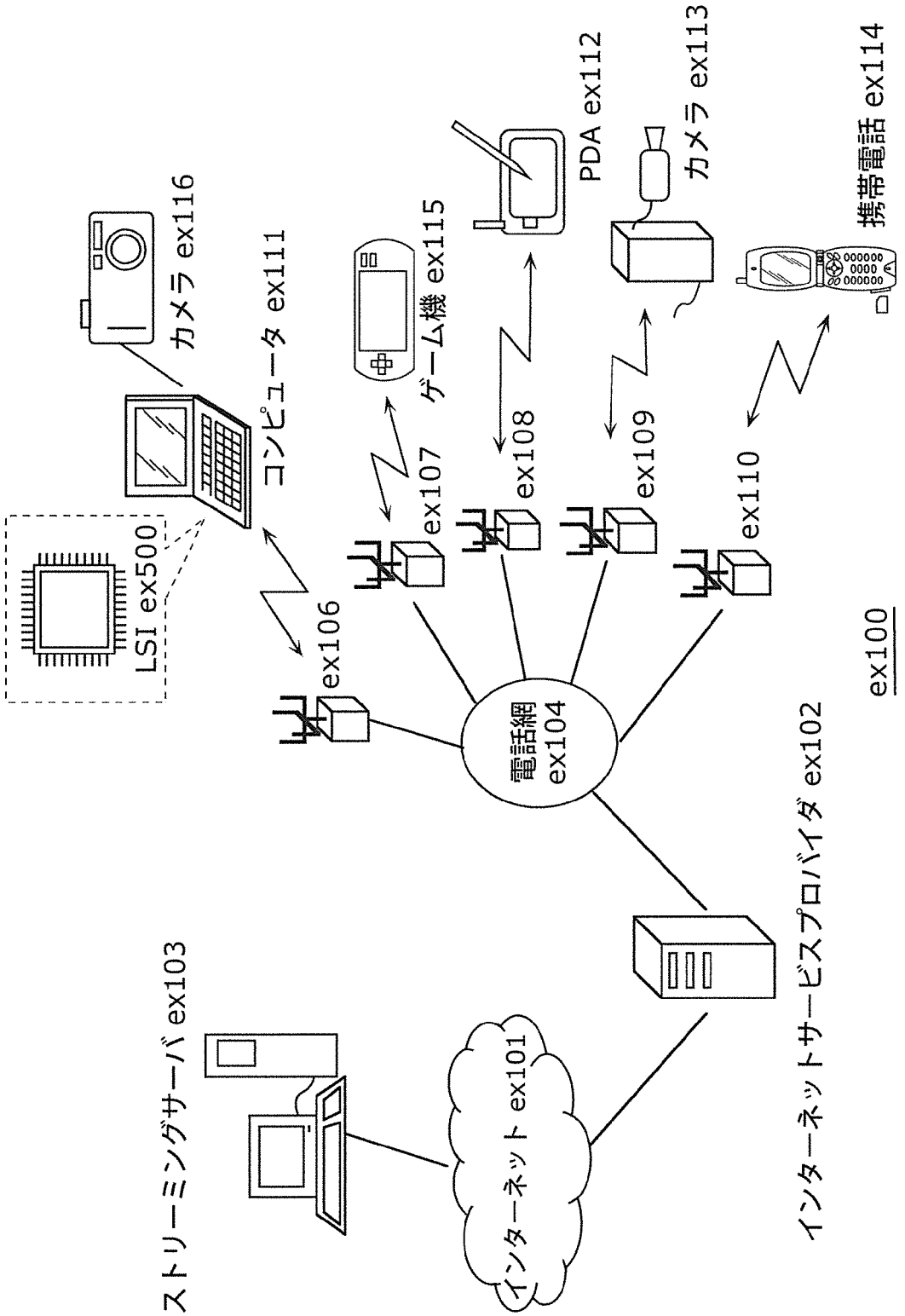
[図37]


800
820
復号部
マージ
インデックス
830
予測制御部
最大数
マージ候補
810
マージ候補導出部
811
決定部
814
判定部
812
第1導出部
815
第2導出部
813
特定部

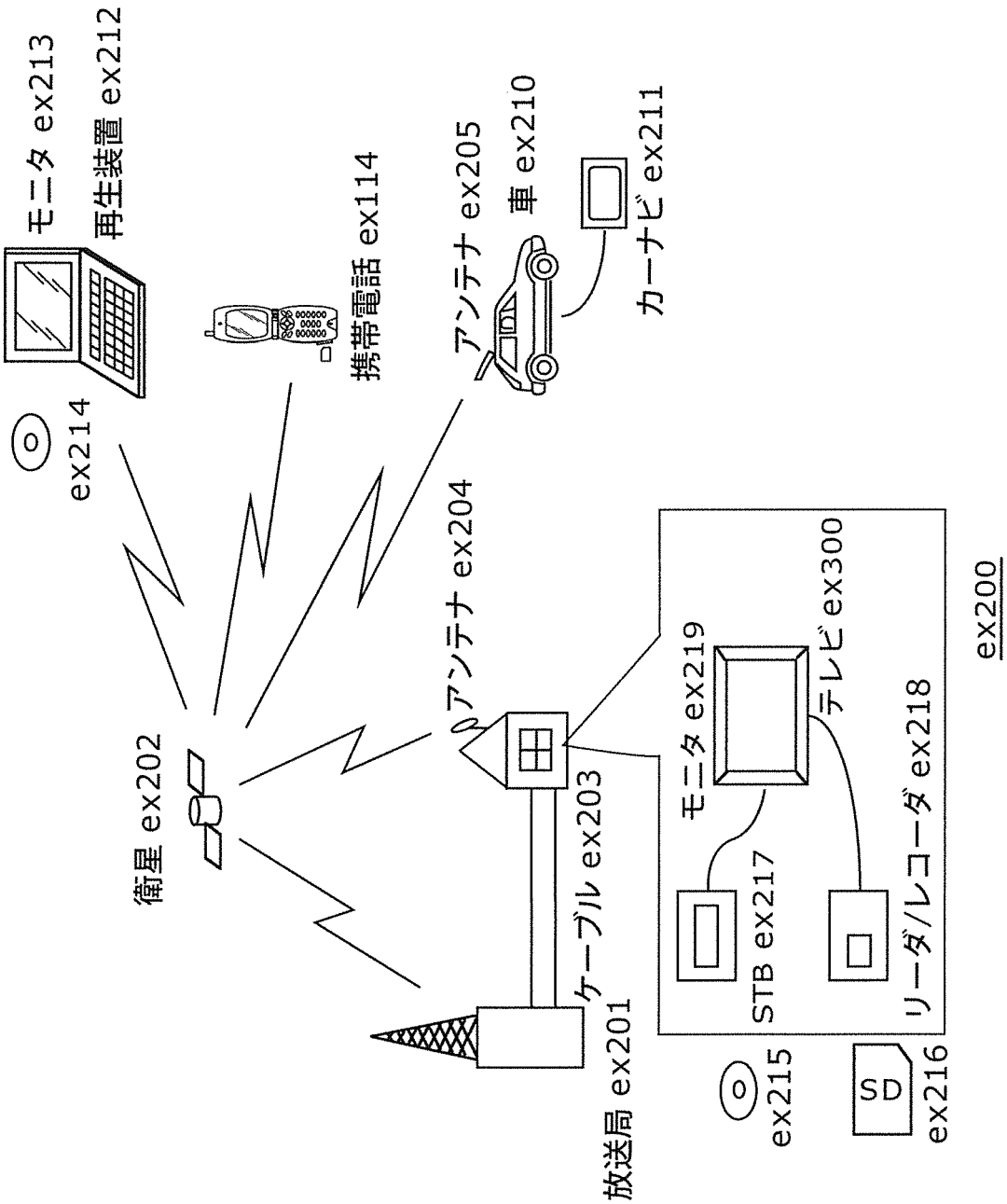
[図38]


開始
最大数を決定
S801
第1マージ候補を導出
S802
重複候補を特定
S803
S804
第1マージ候補数＜最大数?
No
Yes
第2マージ候補を導出
S805
インデックスを復号
S806
マージ候補を選択
S807
終了

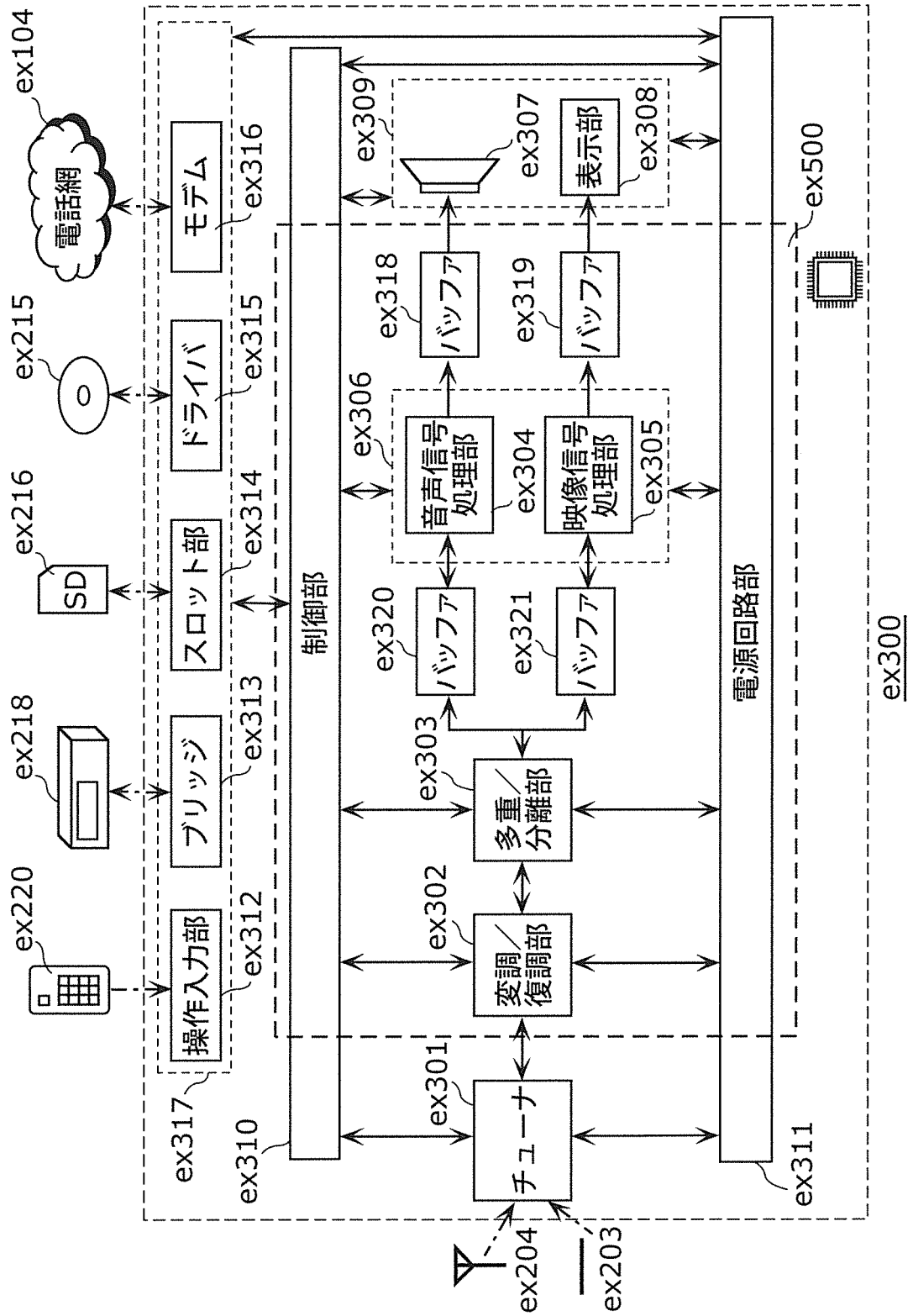
[図39]


ex100
インターネットサービスプロバイダ ex102
インターネット ex101
ストリーミングサーバ ex103
電話網 ex104
ex106
ex107
ex108
ex109
ex110
LSI ex500
コンピュータ ex111
カメラ ex116
ゲーム機 ex115
PDA ex112
カメラ ex113
携帯電話 ex114

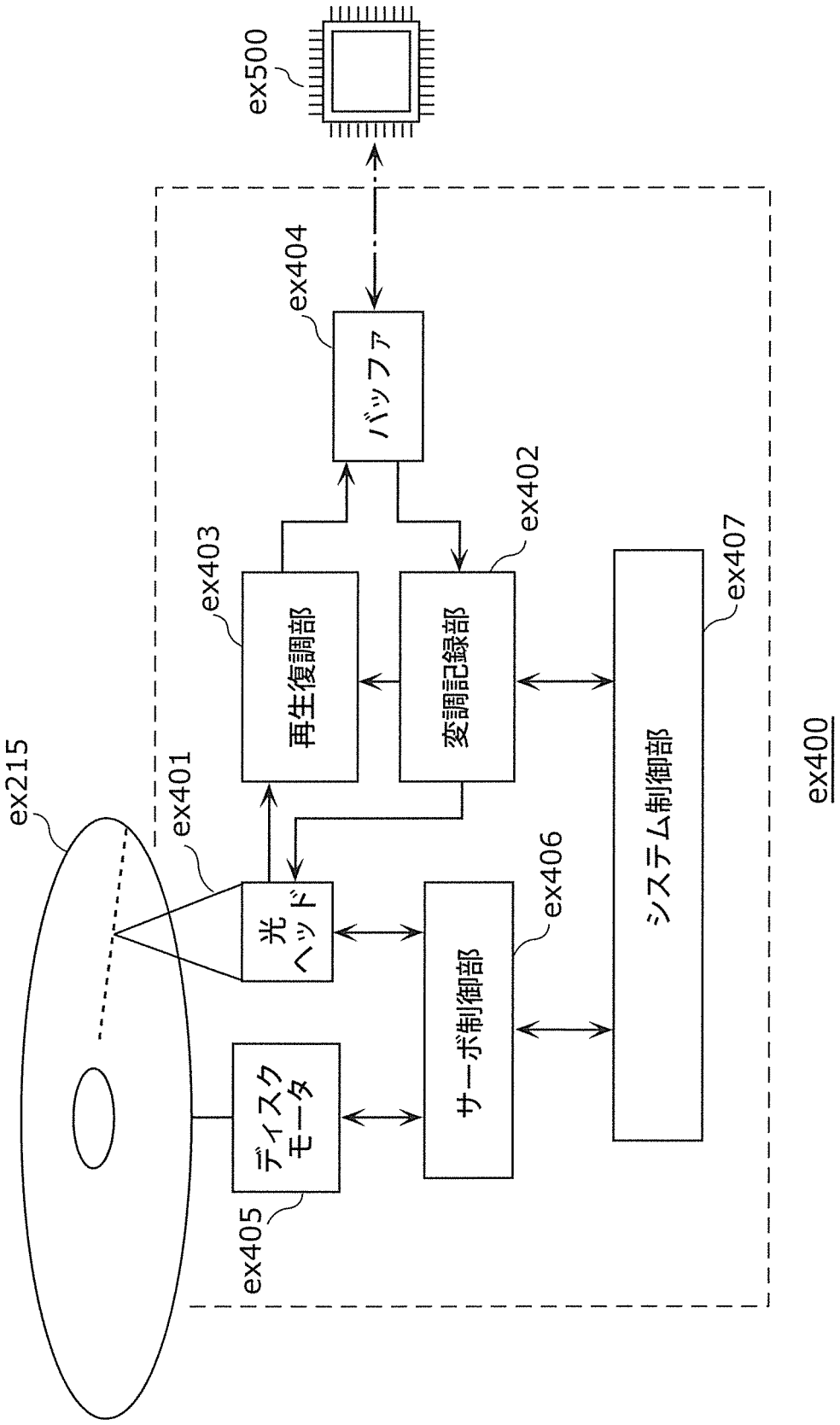
[図40]


モニタ ex213
再生装置 ex212
ex214
携帯電話 ex114
アンテナ ex205
車 ex210
カーナビ ex211
衛星 ex202
アンテナ ex204
ケーブル ex203
放送局 ex201
モニタ ex219
テレビ ex300
STB ex217
リーダ/レコーダ ex218
ex215
SD
ex216
ex200

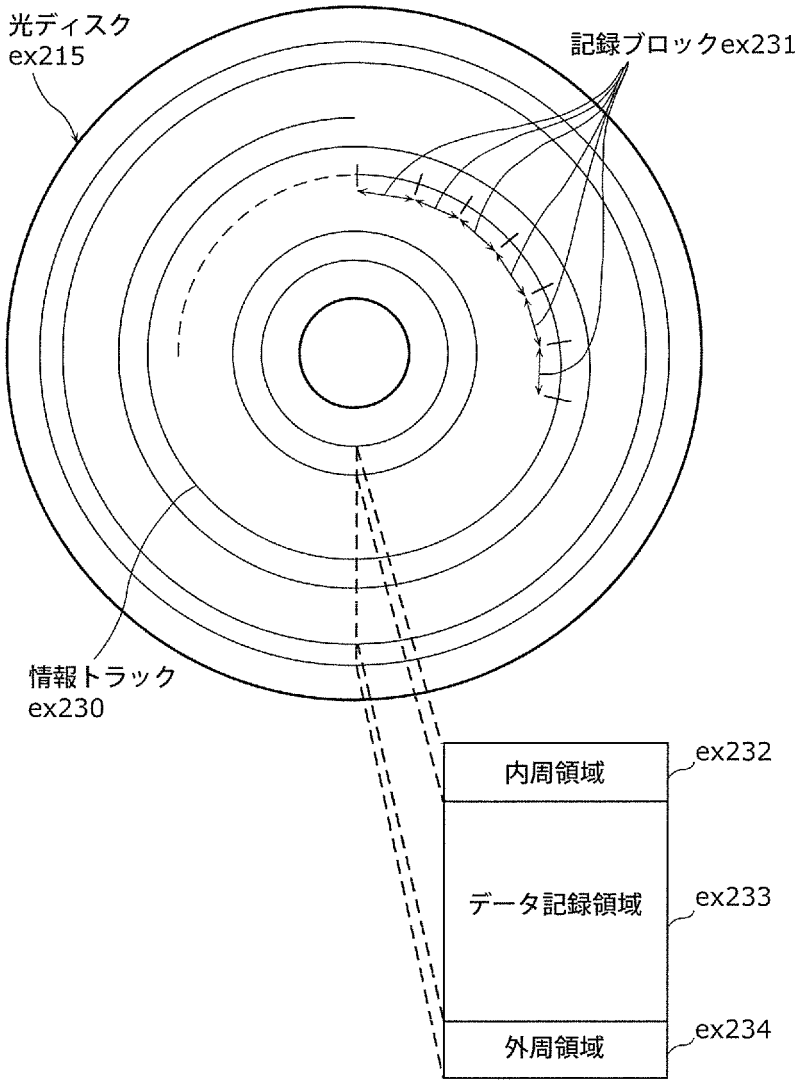
[図41]


ex104
電話網
ex215
ex216
SD
ex218
ex220
ex317
操作入力部
ex312
ブリッジ
ex313
スロット部
ex314
ドライバ
ex315
モデム
ex316
ex310
制御部
ex301
チューナ
ex302
変調/復調部
ex303
多重/分離部
ex320
バッファ
ex321
バッファ
ex306
音声信号処理部
ex304
映像信号処理部
ex305
ex318
バッファ
ex319
バッファ
ex309
ex307
ex308
表示部
ex500
ex311
電源回路部
ex300
ex204
ex203

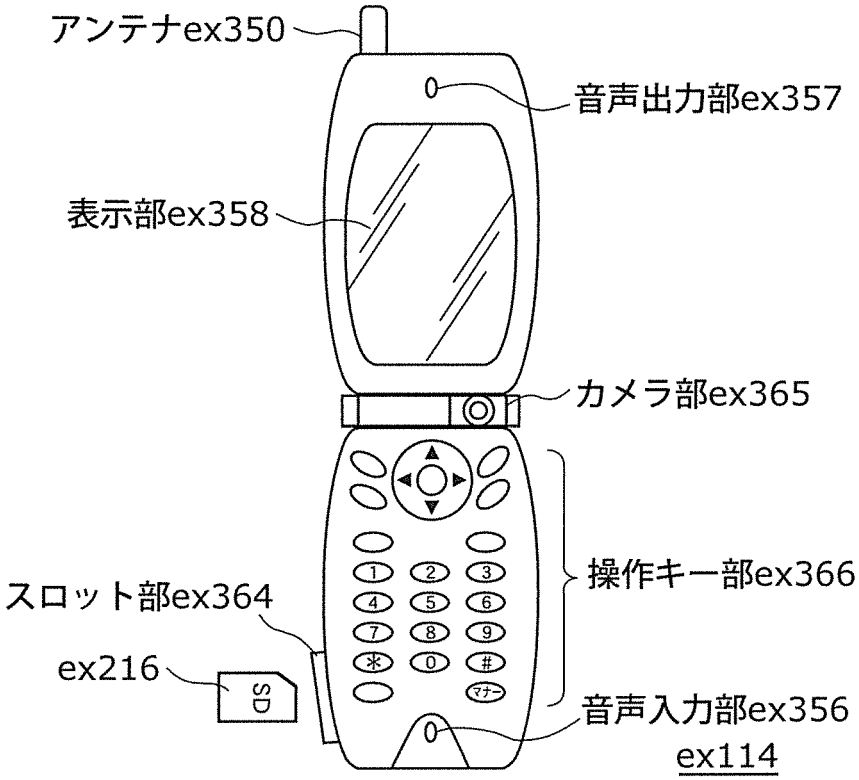
[図42]


ex500
ex404
バッファ
ex403
再生復調部
ex402
変調記録部
ex407
システム制御部
ex400
ex215
ex401
光ヘッド
ex406
サーボ制御部
ディスクモータ
ex405

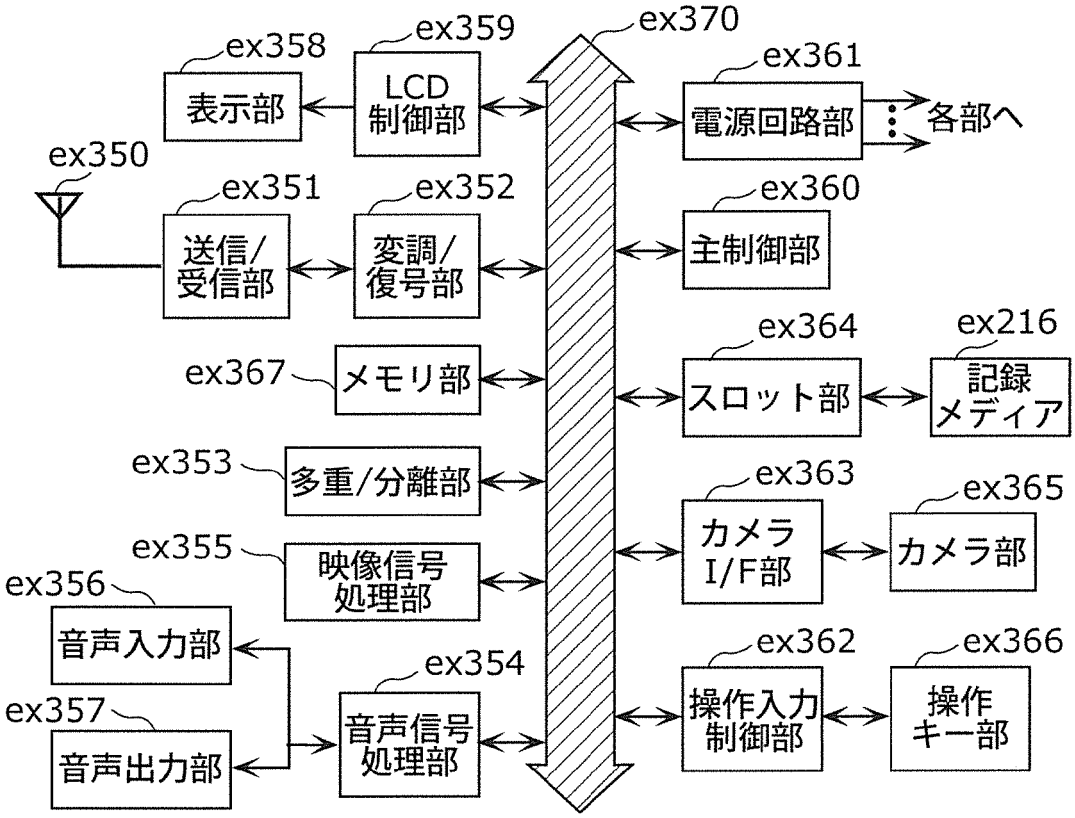
[図43]


光ディスク
ex215
記録ブロックex231
情報トラック
ex230
内周領域
ex232
データ記録領域
ex233
外周領域
ex234

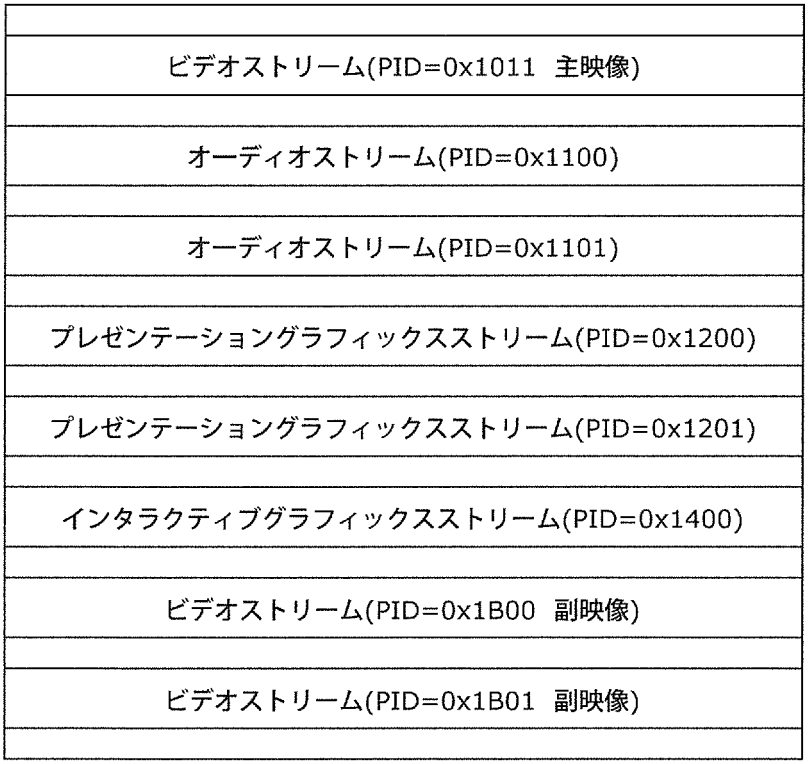
[図44A]


アンテナex350
音声出力部ex357
表示部ex358
カメラ部ex365
操作キー部ex366
スロット部ex364
ex216
SD
音声入力部ex356
ex114

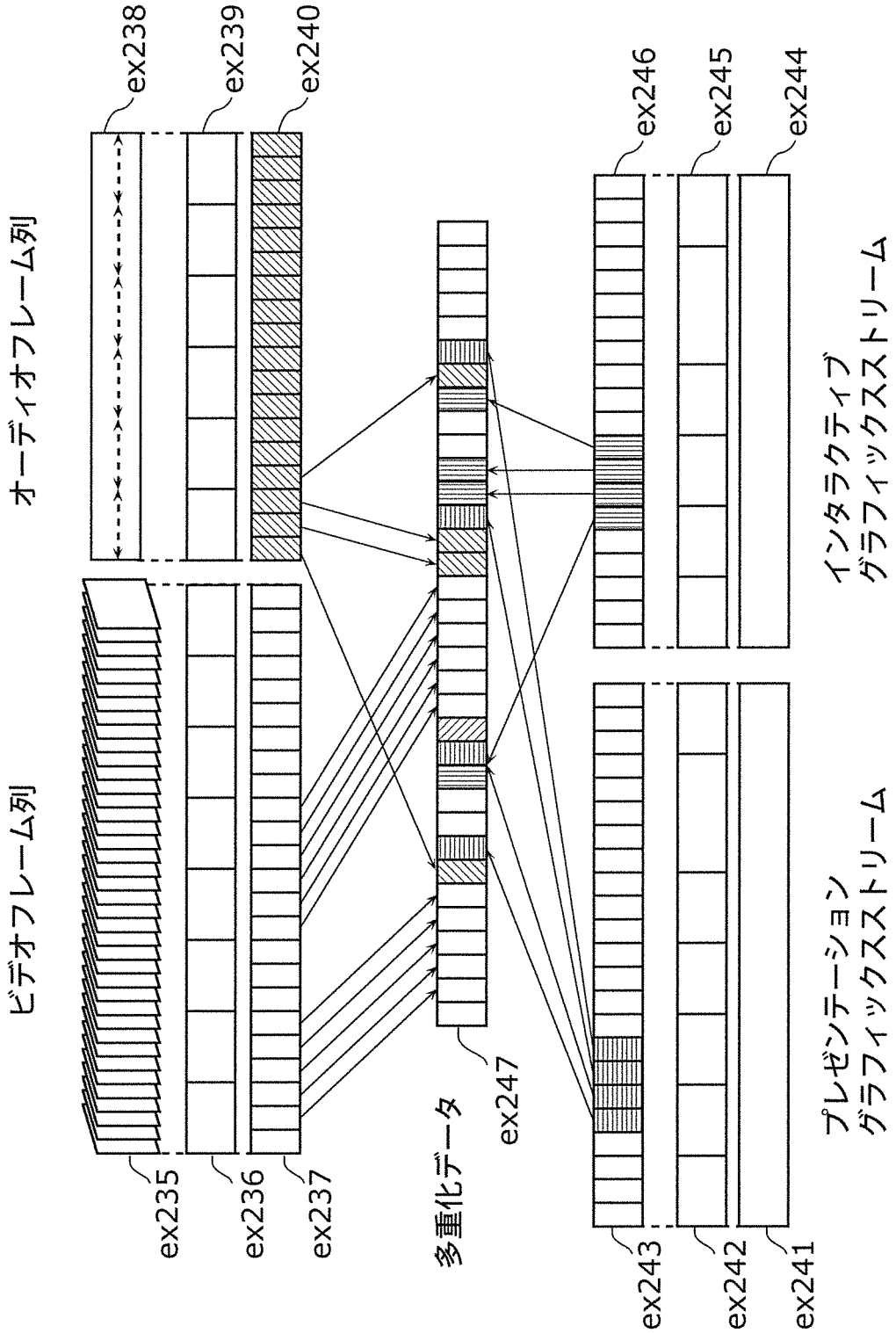
[図44B]


ex370
ex358
表示部
ex359
LCD
制御部
ex361
電源回路部
各部へ
ex350
ex351
送信/
受信部
ex352
変調/
復号部
ex360
主制御部
ex364
ex216
ex367
メモリ部
スロット部
記録
メディア
ex353
多重/分離部
ex363
ex365
カメラ
I/F部
カメラ部
ex355
映像信号
処理部
ex356
音声入力部
ex362
ex366
ex354
操作入力
制御部
操作
キー部
ex357
音声出力部
音声信号
処理部

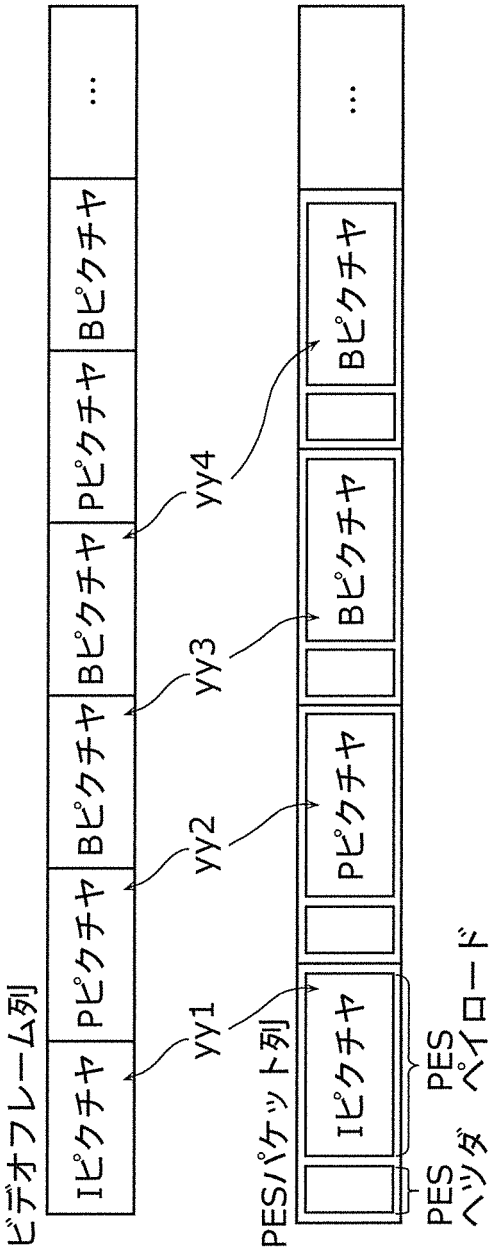
[図45]


ビデオストリーム(PID=0x1011 主映像)
オーディオストリーム(PID=0x1100)
オーディオストリーム(PID=0x1101)
プレゼンテーショングラフィックスストリーム(PID=0x1200)
プレゼンテーショングラフィックスストリーム(PID=0x1201)
インタラクティブグラフィックスストリーム(PID=0x1400)
ビデオストリーム(PID=0x1B00 副映像)
ビデオストリーム(PID=0x1B01 副映像)

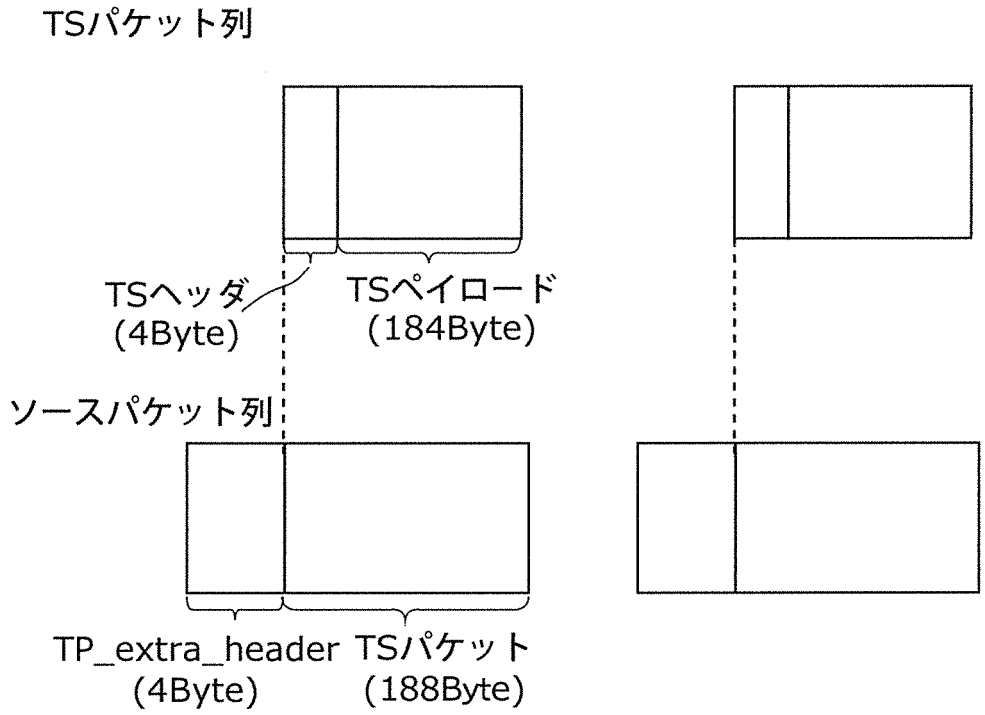
[図46]

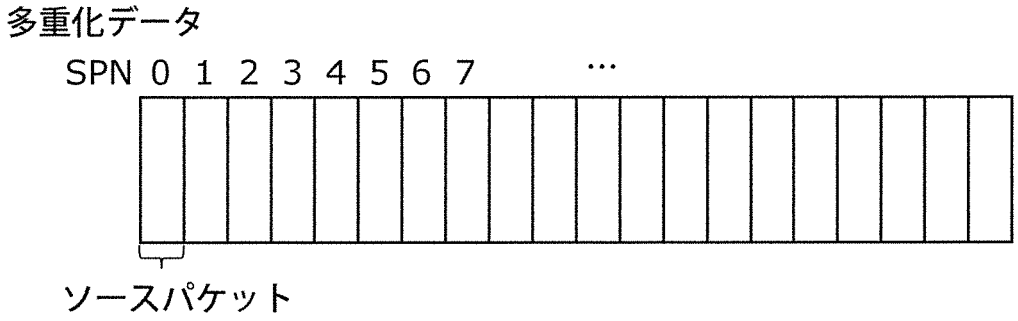

ex238
ex239
ex240
ex246
ex245
ex244
オーディオフレーム列
インタラクティブ
グラフィックスストリーム
ビデオフレーム列
多重化データ
ex247
プレゼンテーション
グラフィックスストリーム
ex235
ex236
ex237
ex243
ex242
ex241

[図47]

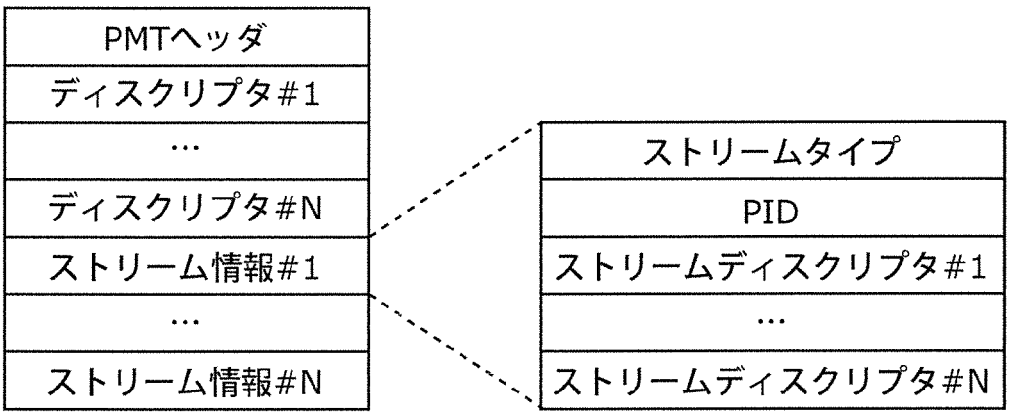

ビデオフレーム列
Iピクチャ
Pピクチャ
Bピクチャ
Bピクチャ
Pピクチャ
Bピクチャ
Bピクチャ
…
yy1
yy2
yy3
yy4
PESパケット列
Iピクチャ
Pピクチャ
Bピクチャ
Bピクチャ
…
PES ヘッダ
PES ペイロード

[図48]

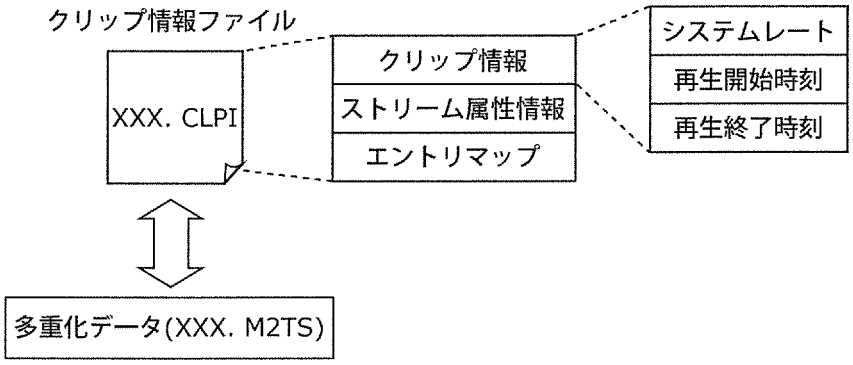

TSパケット列
TSヘッダ
(4Byte)
TSペイロード
(184Byte)
ソースパケット列
TP_extra_header
(4Byte)
TSパケット
(188Byte)


多重化データ
SPN 0 1 2 3 4 5 6 7 …
ソースパケット

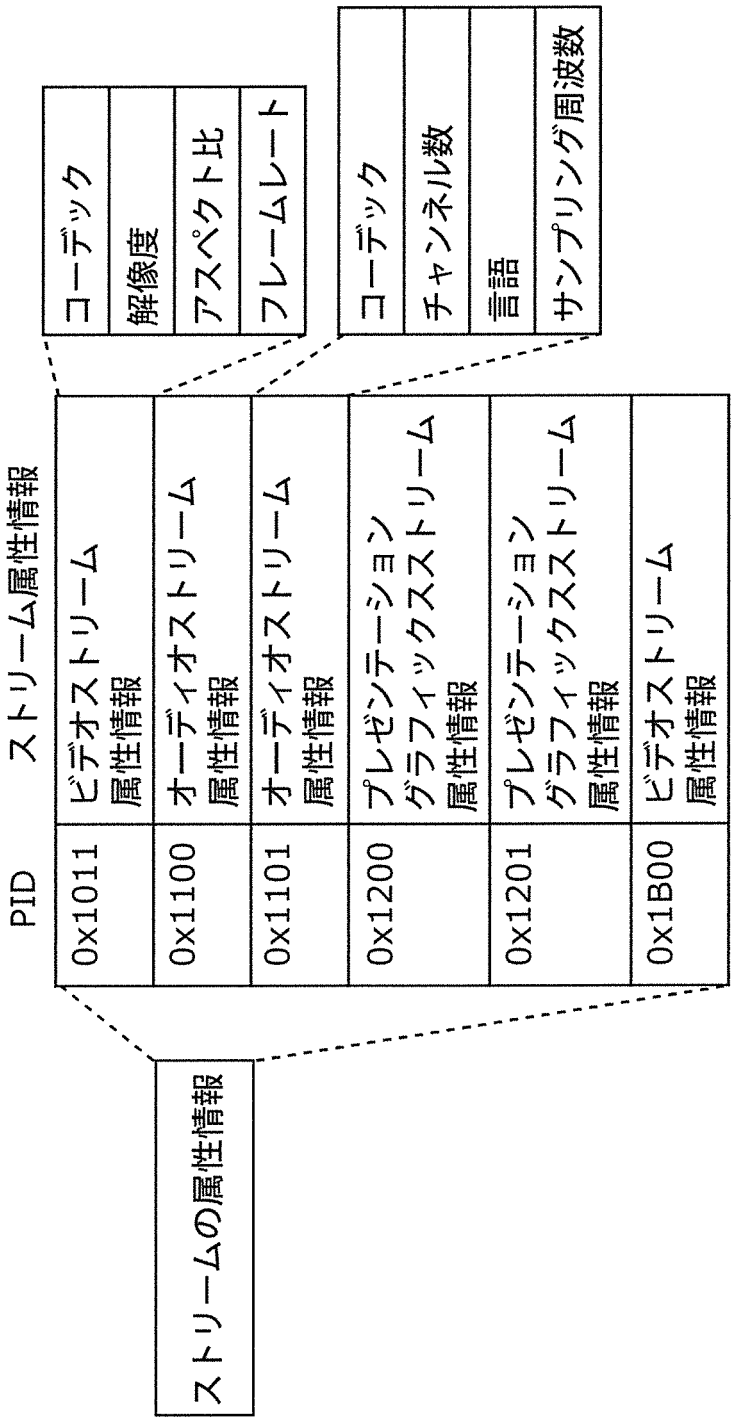
[図49]


PMTのデータ構造
PMTヘッダ
ディスクリプタ#1
…
ディスクリプタ#N
ストリーム情報#1
…
ストリーム情報#N
ストリームタイプ
PID
ストリームディスクリプタ#1
…
ストリームディスクリプタ#N

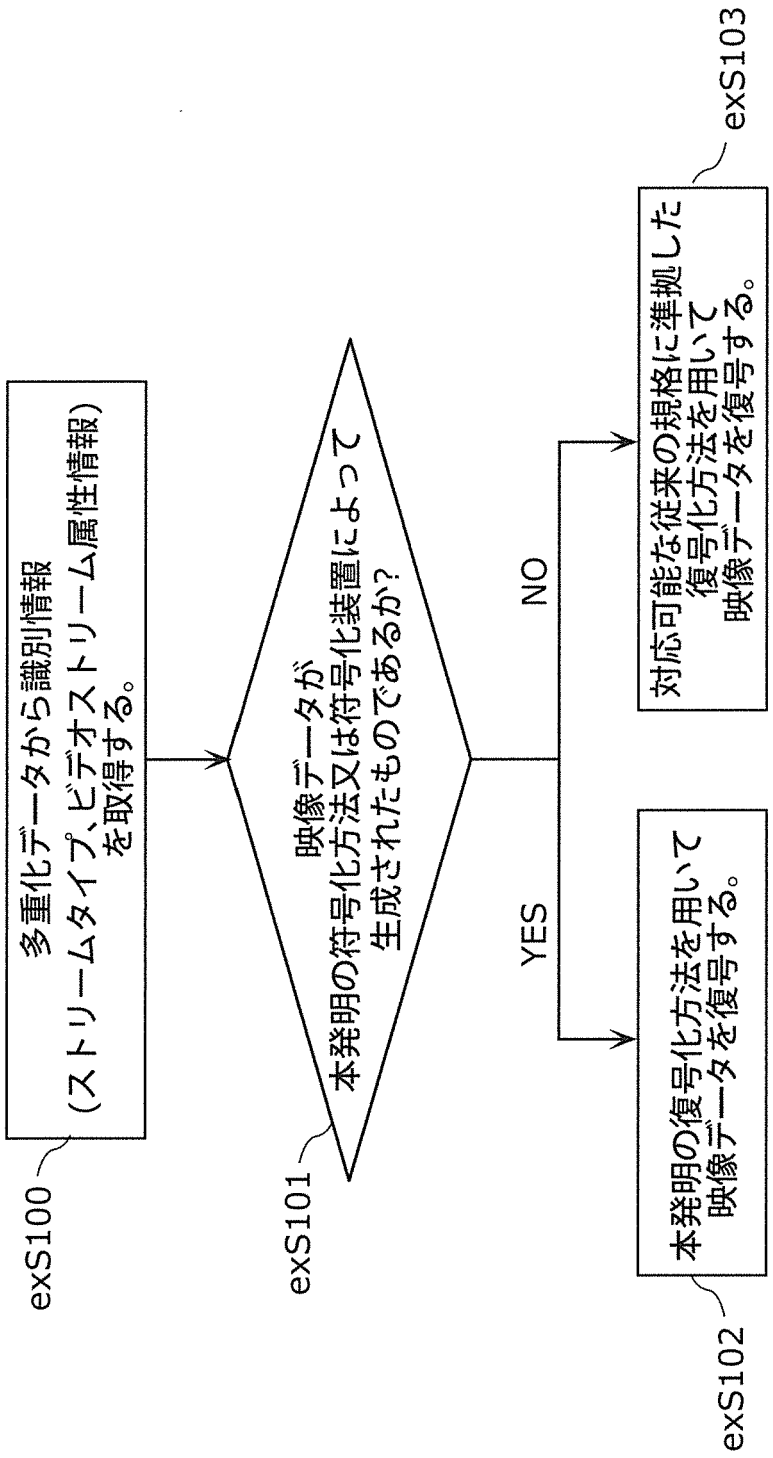
[図50]


クリップ情報ファイル
XXX. CLPI
クリップ情報
ストリーム属性情報
エントリマップ
システムレート
再生開始時刻
再生終了時刻
多重化データ(XXX. M2TS)

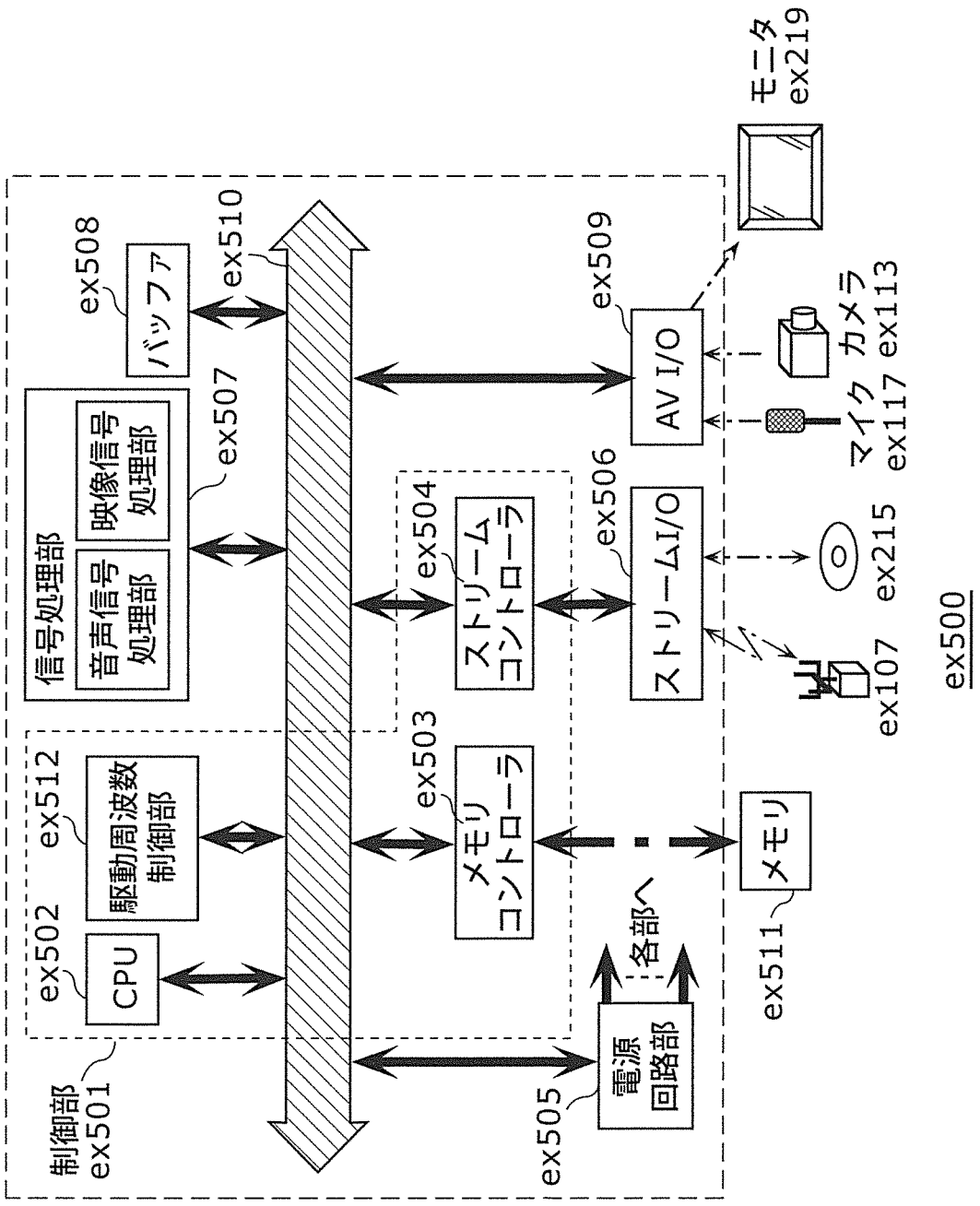
[図51]


ストリームの属性情報
PID
ストリーム属性情報
0x1011
ビデオストリーム
属性情報
0x1100
オーディオストリーム
属性情報
0x1101
オーディオストリーム
属性情報
0x1200
プレゼンテーション
グラフィックスストリーム
属性情報
0x1201
プレゼンテーション
グラフィックスストリーム
属性情報
0x1B00
ビデオストリーム
属性情報
コーデック
解像度
アスペクト比
フレームレート
コーデック
チャンネル数
言語
サンプリング周波数

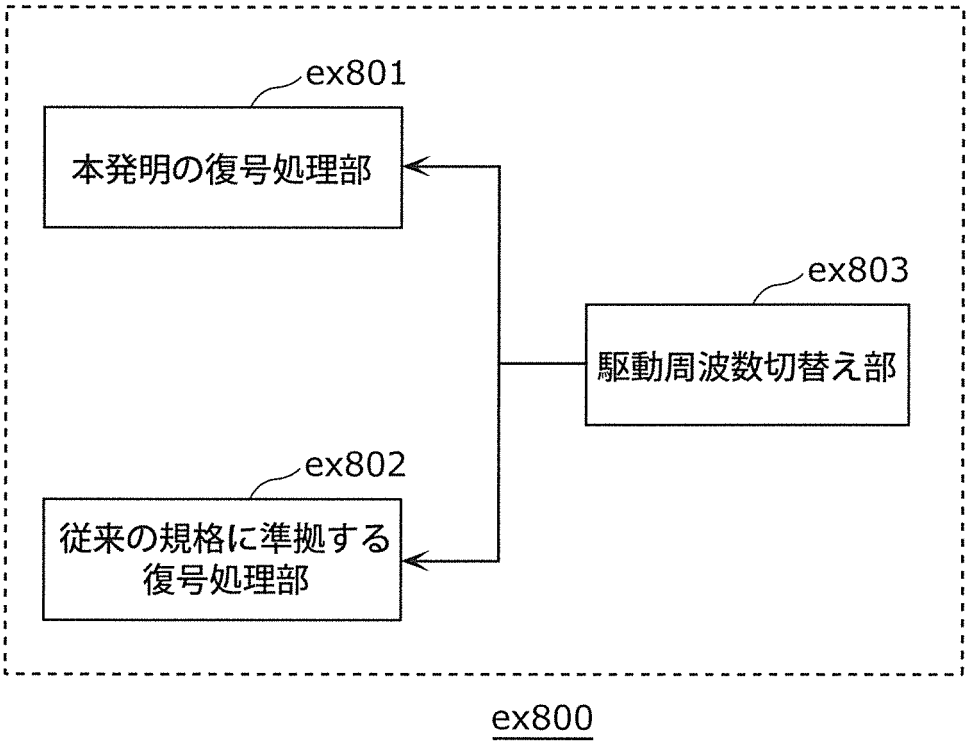
[図52]


多重化データから識別情報
(ストリームタイプ、ビデオストリーム属性情報)
を取得する。
exS100
映像データが
本発明の符号化方法又は符号化装置によって
生成されたものであるか?
exS101
YES
NO
本発明の復号化方法を用いて
映像データを復号する。
exS102
対応可能な従来の規格に準拠した
復号化方法を用いて
映像データを復号する。
exS103

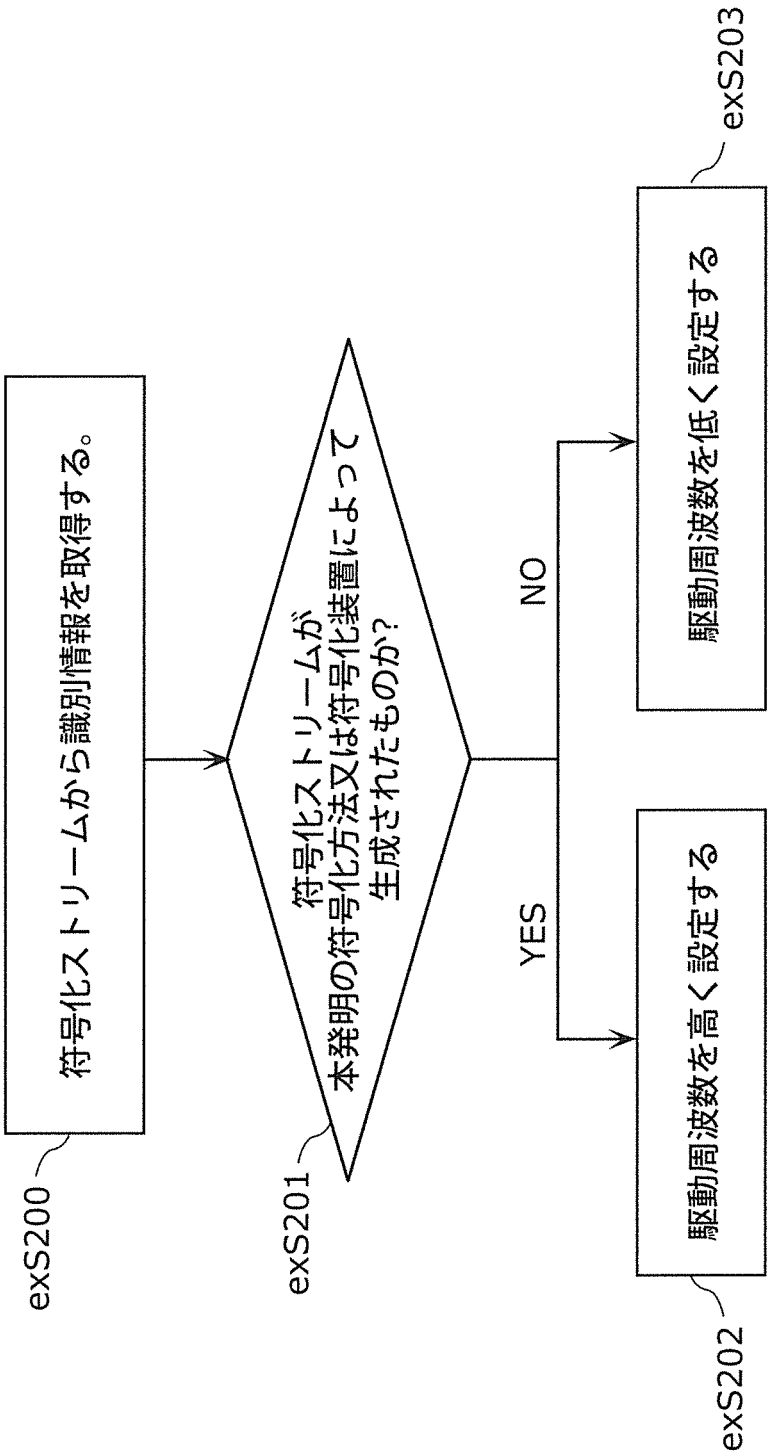
[図53]


ex500
制御部
ex501
CPU
ex502
駆動周波数制御部
ex512
メモリコントローラ
ex503
ストリームコントローラ
ex504
信号処理部
音声信号処理部
映像信号処理部
ex507
バッファ
ex508
ex510
電源回路部
ex505
各部へ
ストリームI/O
ex506
AV I/O
ex509
メモリ
ex511
モニタ
ex219
カメラ
ex113
マイク
ex117
ex215
ex107

[図54]


ex801
本発明の復号処理部
ex803
駆動周波数切替え部
ex802
従来の規格に準拠する
復号処理部
ex800

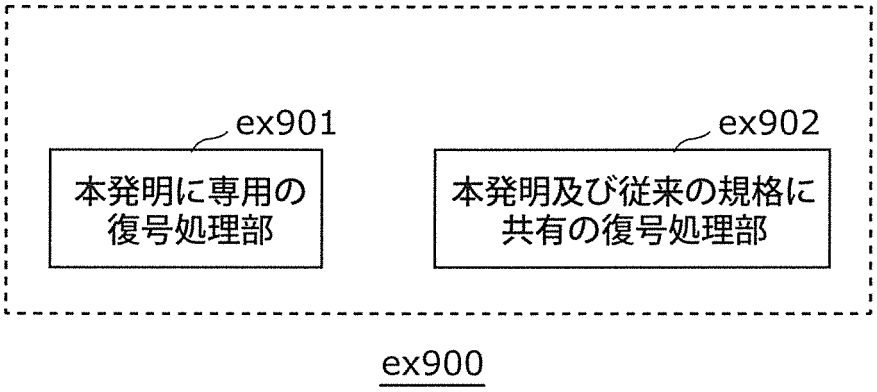
[図55]


符号化ストリームから識別情報を取得する。
exS200
符号化ストリームが
本発明の符号化方法又は符号化装置によって
生成されたものか?
exS201
YES
NO
駆動周波数を高く設定する
exS202
駆動周波数を低く設定する
exS203

[図56]

対応規格	駆動周波数
MPEG4.AVC	500MHz
MPEG2	350MHz
⋮	⋮

[図57A]



[図57B]

