(12) 特許協力条約に基づいて公開された国際出願

(19) 世界知的所有権機関
国際事務局

(43) 国際公開日
2013 年 5 月 16 日(16.05.2013)

WIPO | PCT

(10) 国際公開番号
WO 2013/069557 A1

(51) 国際特許分類:
H04N 7/32 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2012/078427

(22) 国際出願日: 2012 年 11 月 2 日(02.11.2012)

(25) 国際出願の言語: 日本語

(26) 国際公開の言語: 日本語

(30) 優先権データ:
特願 2011-246543 2011 年 11 月 10 日(10.11.2011) JP
特願 2011-247489 2011 年 11 月 11 日(11.11.2011) JP

(71) 出願人: ソニー株式会社(SONY CORPORATION) [JP/JP]; 〒1080075 東京都港区港南１丁目７番１号 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 佐藤　数史(SATO Kazushi); 〒1080075 東京都港区港南１丁目７番１号　ソニー株式会社内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 稲本　義雄, 外(INAMOTO Yoshio et al.); 〒1600023 東京都新宿区西新宿７丁目５番２５号　西新宿木村屋ビルディング９階 Tokyo (JP).

(81) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IS, JP, KE, KG, KM, KN, KP, KR, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

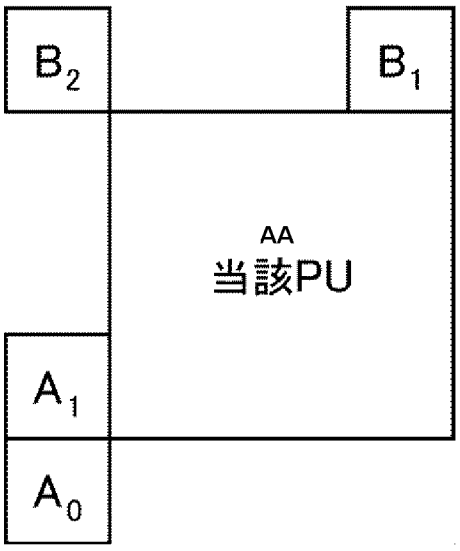
(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

添付公開書類:
— 国際調査報告（条約第 21 条(3)）

(54) **Title**: IMAGE PROCESSING DEVICE AND METHOD

(54) 発明の名称 : 画像処理装置および方法

図９



AA RELEVANT PU

(57) **Abstract**: The present disclosure pertains to an image processing device and method for making it possible to enhance processing efficiency by using a pipeline process in the encoding or decoding of a motion vector. In a motion vector encoding unit, when a spatial prediction motion vector is being found during an AMVP or merge mode, the use of a motion vector of the PU adjacent to the upper right of the relevant PU is prohibited. Therefore, in the motion vector encoding unit, encoding processing of the motion vectors is carried out with the use of only the motion vector information for B_1, B_2, which are PUs located at the top with respect to the relevant PU, and A_0, A_1, which are the PUs located at the left. The present disclosure can be applied to, for example, an image processing device.

(57) 要約: 本開示は動きベクトルの符号化または復号において、パイプライン処理により処理効率を向上させることができるようにする画像処理装置および方法に関する。 動きベクトル符号化部においては、AMVP もしくは Merge mode において、空間予測動きベクトルを求める際に、当該ＰＵの右上に隣接するＰＵの動きベクトルの使用を禁止するようにした。したがって、動きベクトル符号化部においては、当該ＰＵに対して Top に位置するＰＵである B_1、B_2 および Left に位置するＰＵである A_0、A_1 の動きベクトル情報のみが用いられて、動きベクトルの符号化処理が行われる。本開示は、例えば、画像処理装置に適用することができる。

WO 2013/069557 A1