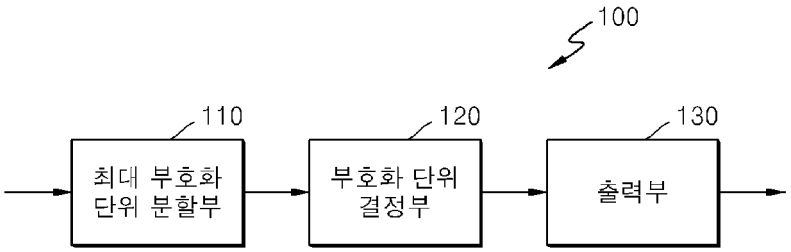
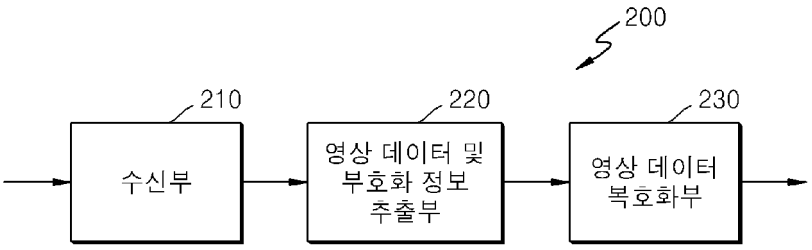
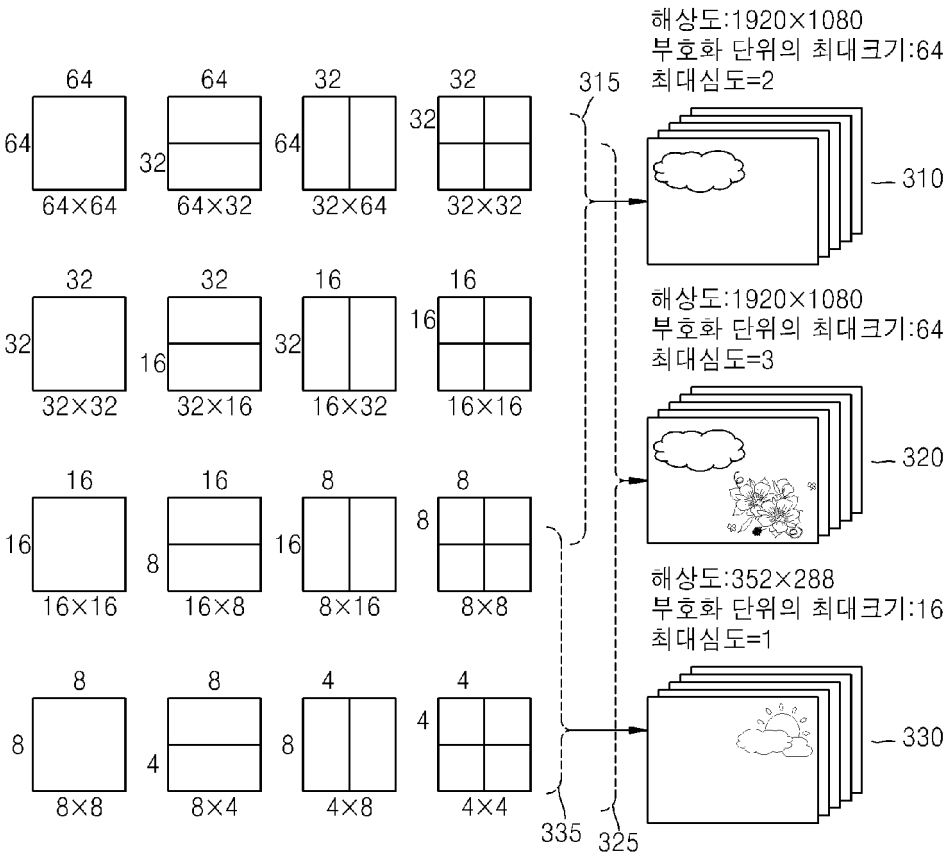
[Fig. 1]



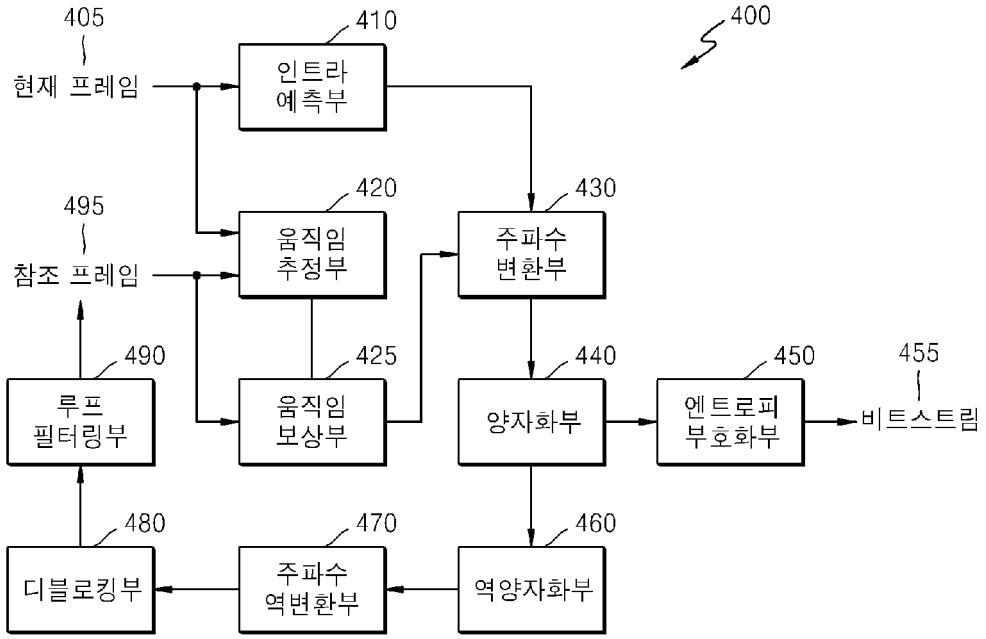
[Fig. 2]



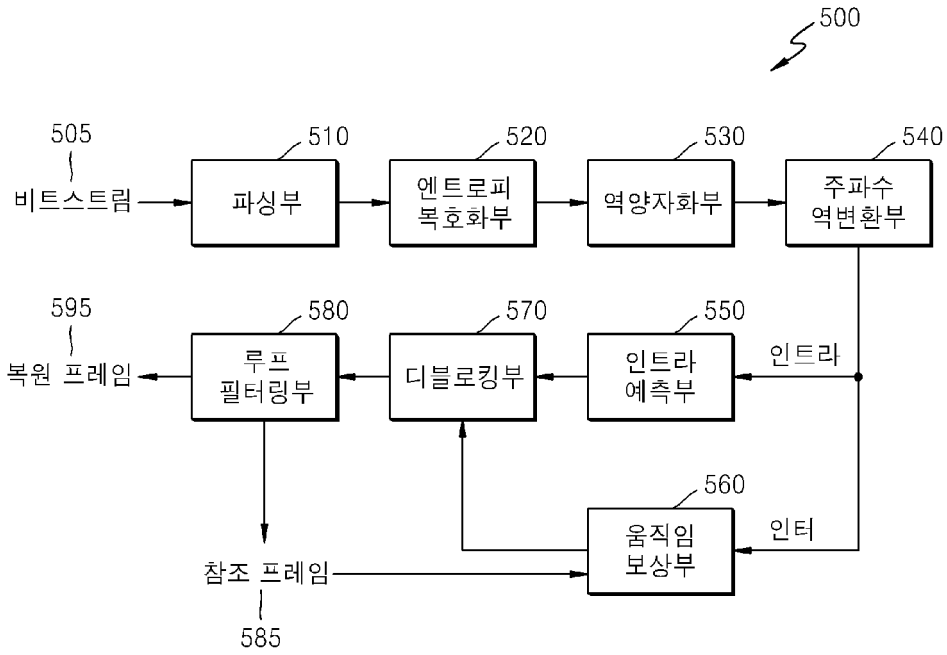
[Fig. 3]



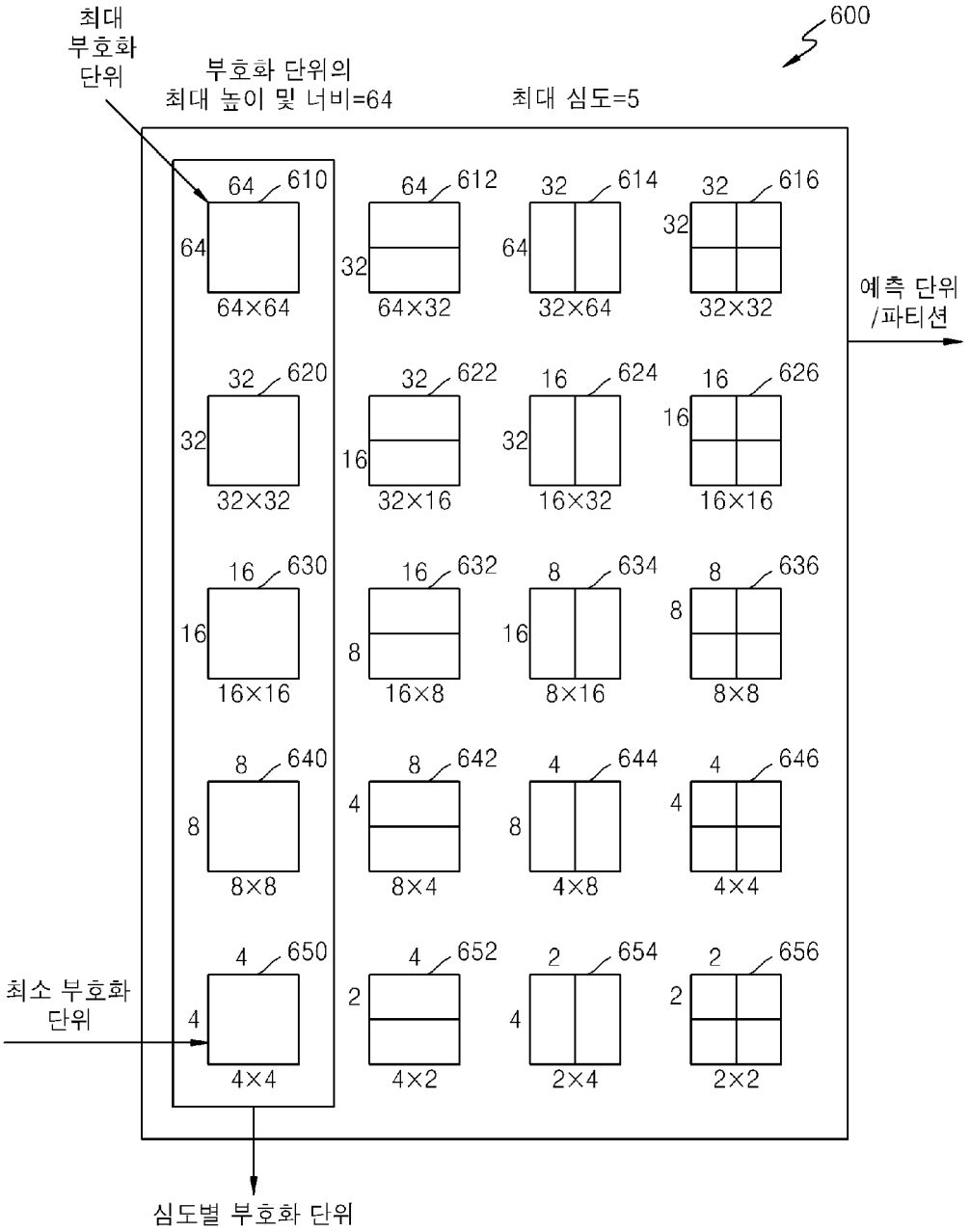
[Fig. 4]


400
405
현재 프레임
410
인트라 예측부
420
움직임 추정부
430
주파수 변환부
495
참조 프레임
490
루프 필터링부
425
움직임 보상부
440
양자화부
450
엔트로피 부호화부
455
비트스트림
480
디블로킹부
470
주파수 역변환부
460
역양자화부

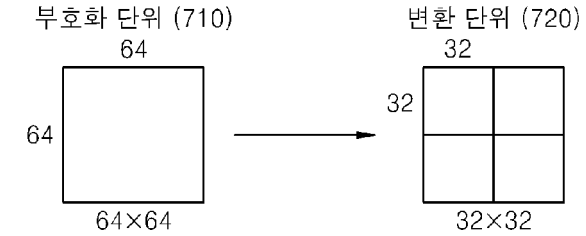
[Fig. 5]


500
505
비트스트림
510
파싱부
520
엔트로피 복호화부
530
역양자화부
540
주파수 역변환부
595
복원 프레임
580
루프 필터링부
570
디블로킹부
550
인트라 예측부
인트라
560
움직임 보상부
인터
참조 프레임
585

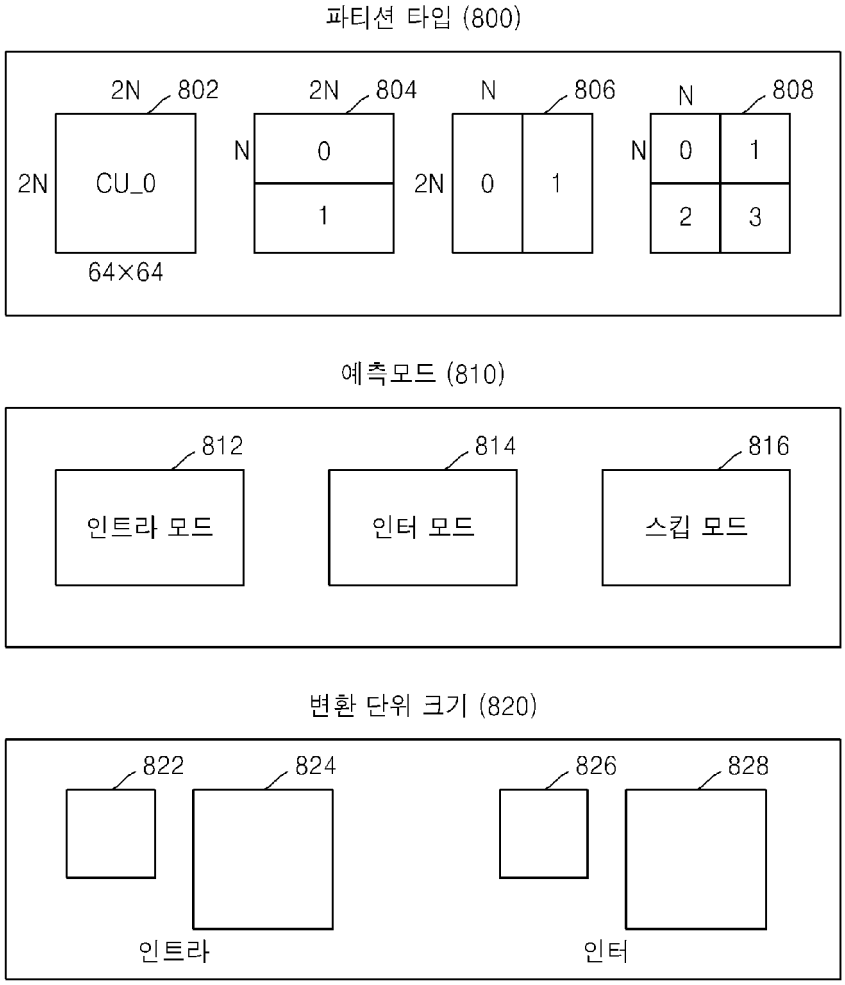
[Fig. 6]


600
최대 부호화 단위
부호화 단위의 최대 높이 및 너비=64
최대 심도=5
64 610
64×64
64 612
64×32
32 614
32×64
32 616
32×32
예측 단위 /파티션
32 620
32×32
32 622
32×16
16 624
16×32
16 626
16×16
16 630
16×16
16 632
16×8
8 634
8×16
8 636
8×8
8 640
8×8
8 642
8×4
4 644
4×8
4 646
4×4
최소 부호화 단위
4 650
4×4
4 652
4×2
2 654
2×4
2 656
2×2
심도별 부호화 단위

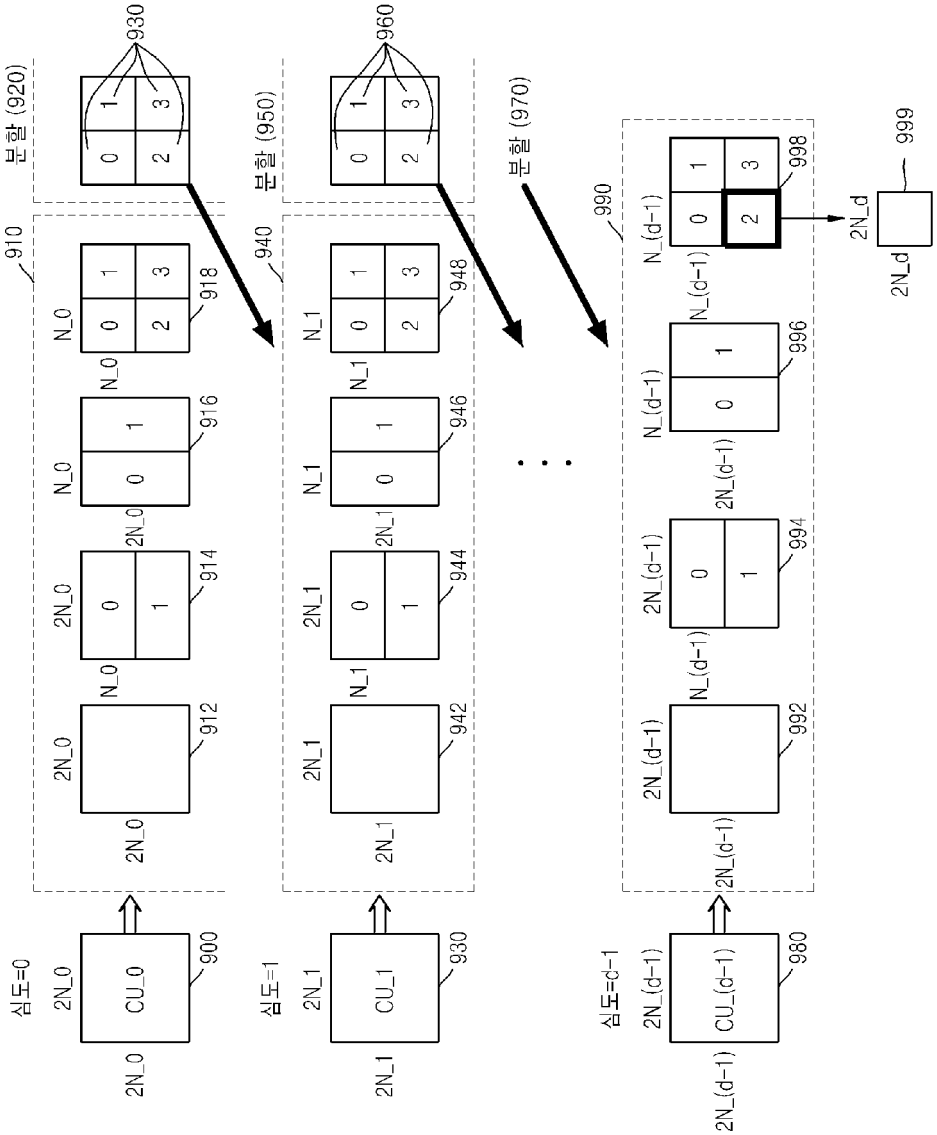
[Fig. 7]


부호화 단위 (710)
64
64
64×64
변환 단위 (720)
32
32
32×32

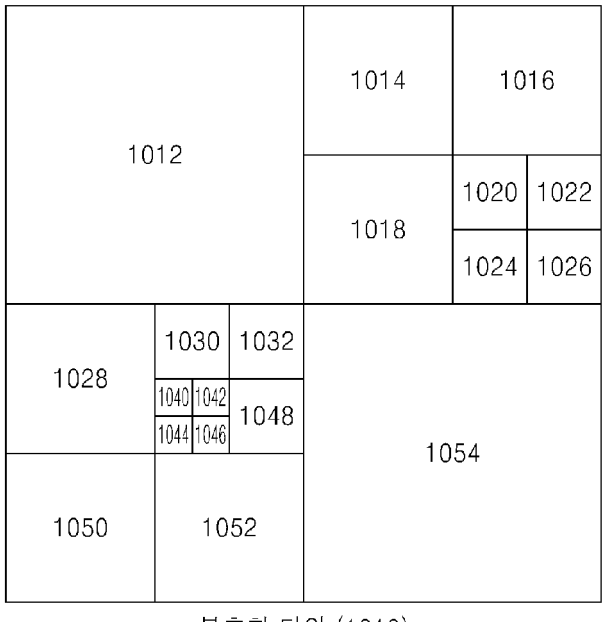
[Fig. 8]


파티션 타입 (800)
2N
802
CU_0
64×64
2N
804
N
0
1
N
806
2N
0
1
N
808
N
0
1
2
3
예측모드 (810)
812
인트라 모드
814
인터 모드
816
스킵 모드
변환 단위 크기 (820)
822
824
826
828
인트라
인터

[Fig. 9]

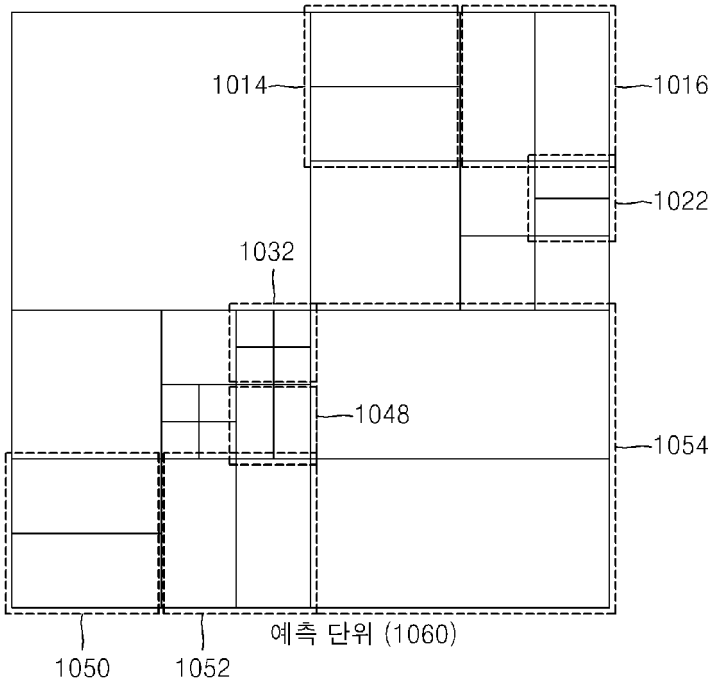


[Fig. 10]

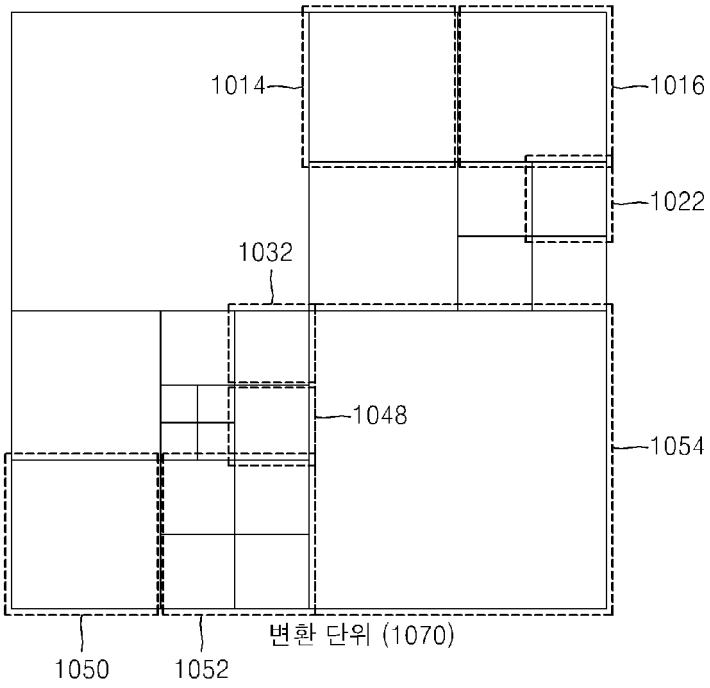


부호화 단위 (1010)

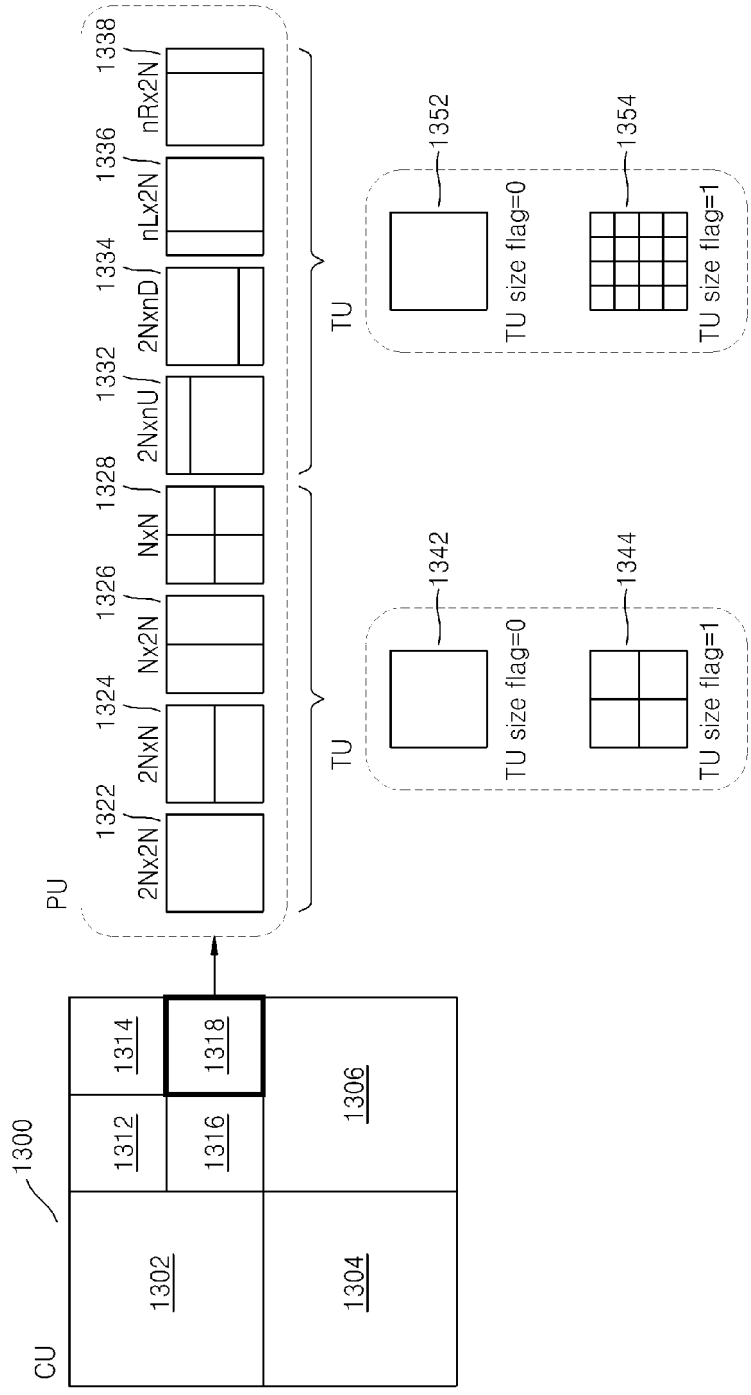
[Fig. 11]


1014
1016
1022
1032
1048
1054
예측 단위 (1060)
1050
1052

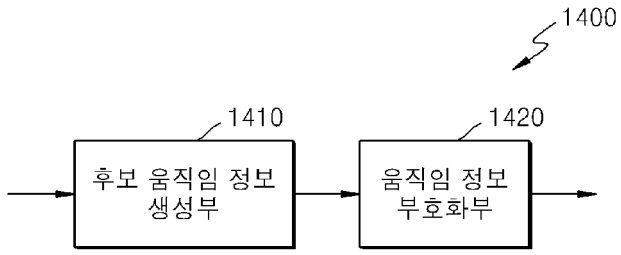
[Fig. 12]


1014
1016
1022
1032
1048
1054
변환 단위 (1070)
1050
1052

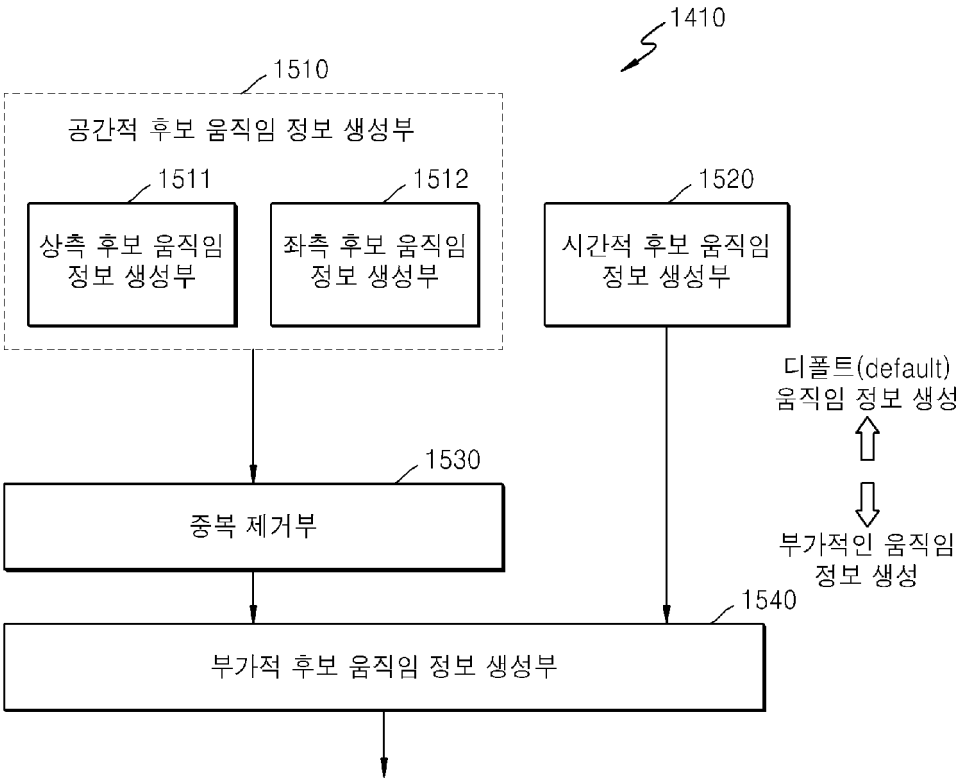
[Fig. 13]


1300
CU
1302
1304
1306
1312
1314
1316
1318
PU
2Nx2N
1322
2NxN
1324
Nx2N
1326
NxN
1328
2NxnU
1332
2NxnD
1334
nLx2N
1336
nRx2N
1338
TU
TU
1342
TU size flag=0
1344
TU size flag=1
1352
TU size flag=0
1354
TU size flag=1

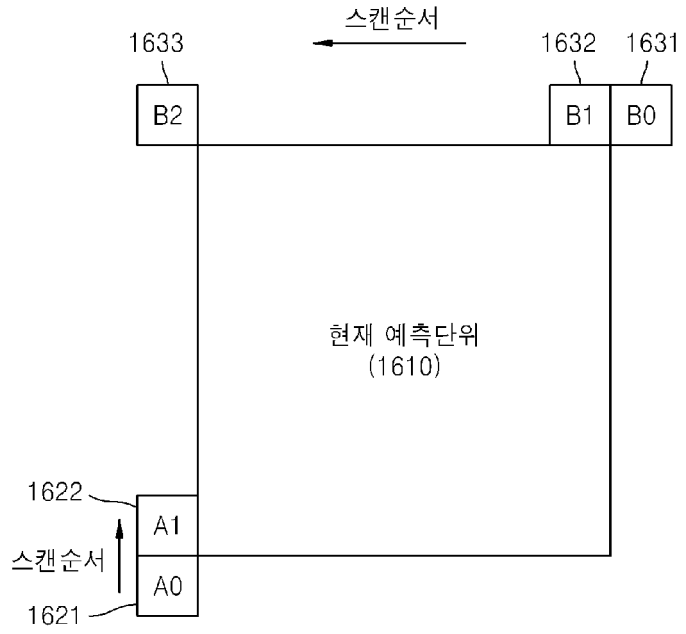
[Fig. 14]


1400
1410
후보 움직임 정보 생성부
1420
움직임 정보 부호화부

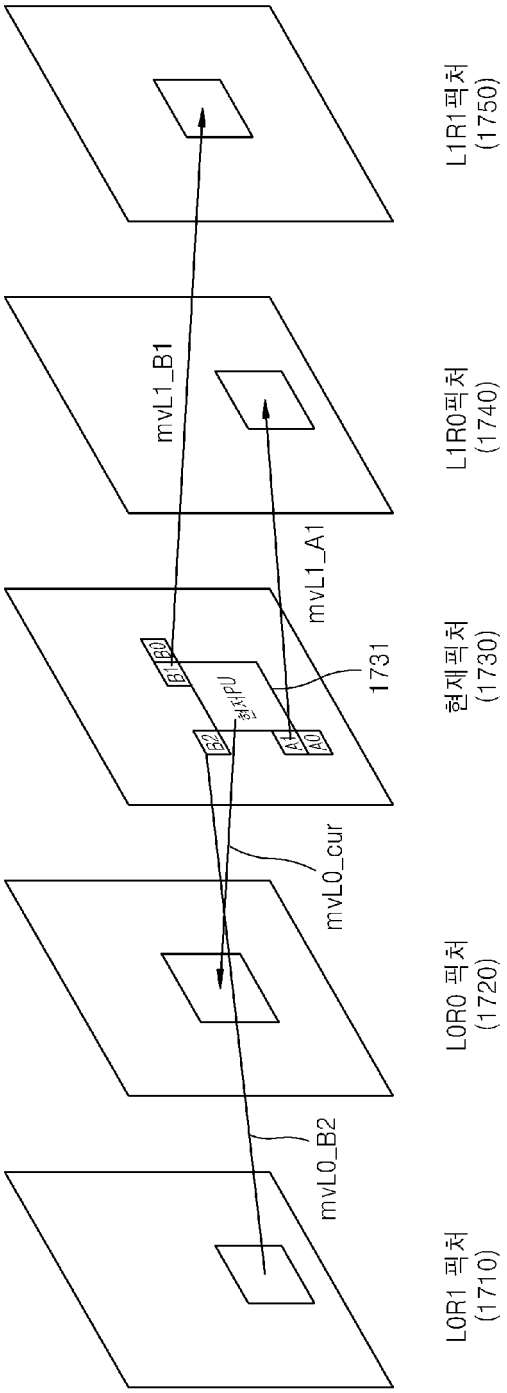
[Fig. 15]


1410
1510
공간적 후보 움직임 정보 생성부
1511
상측 후보 움직임 정보 생성부
1512
좌측 후보 움직임 정보 생성부
1520
시간적 후보 움직임 정보 생성부
디폴트(default) 움직임 정보 생성
부가적인 움직임 정보 생성
1530
중복 제거부
1540
부가적 후보 움직임 정보 생성부

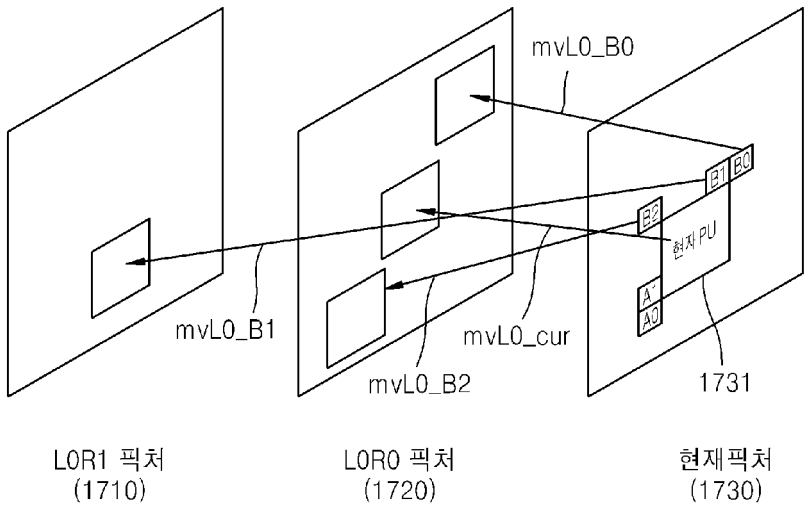
[Fig. 16]


스캔순서
1633
1632
1631
B2
B1
B0
현재 예측단위
(1610)
1622
A1
스캔순서
A0
1621

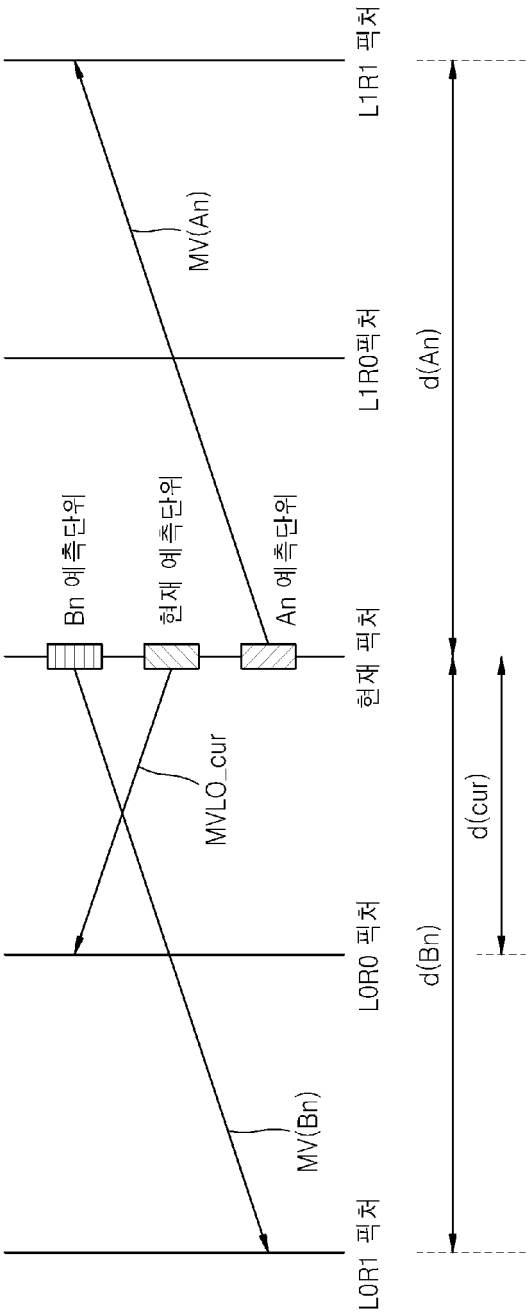
[Fig. 17a]


L1R1픽처
(1750)
L1R0픽처
(1740)
현재픽처
(1730)
L0R0 픽처
(1720)
L0R1 픽처
(1710)
mvL1_B1
mvL1_A1
mvL0_cur
mvL0_B2
B1
B0
현재PU
B2
A1
A0
1731

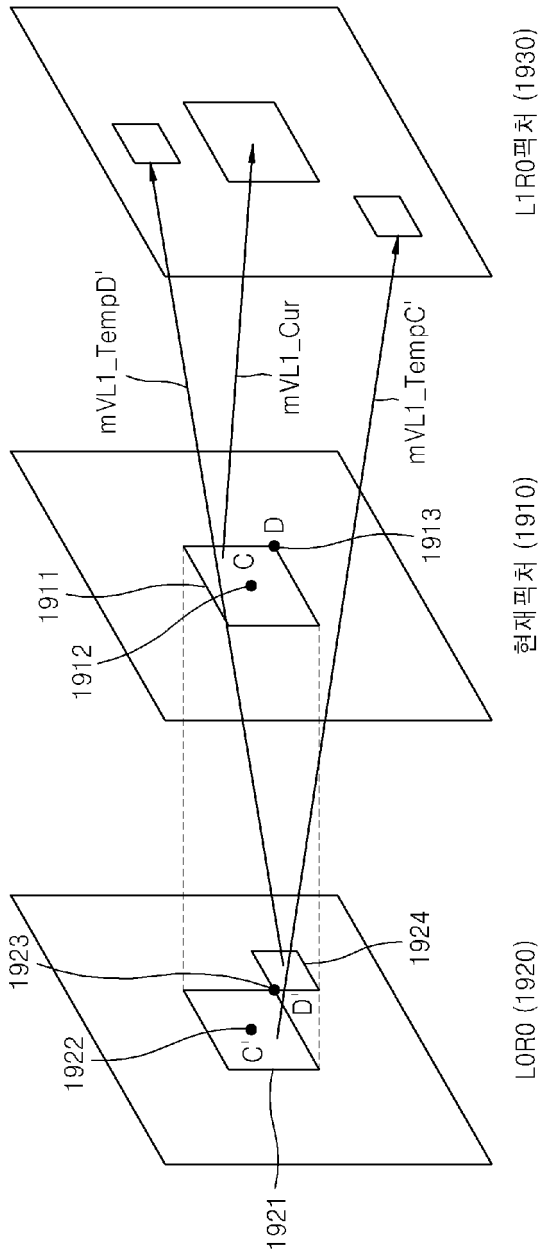
[Fig. 17b]



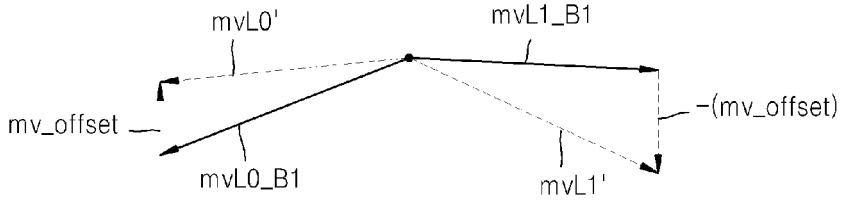
[Fig. 18]



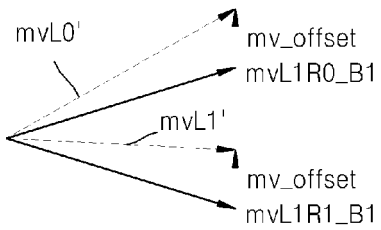
[Fig. 19]



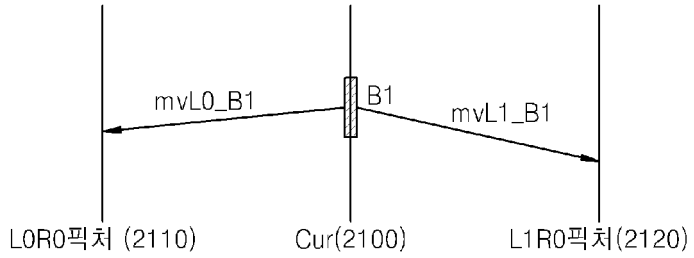
[Fig. 20a]



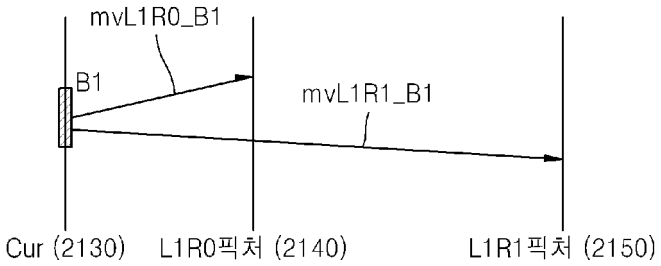
[Fig. 20b]



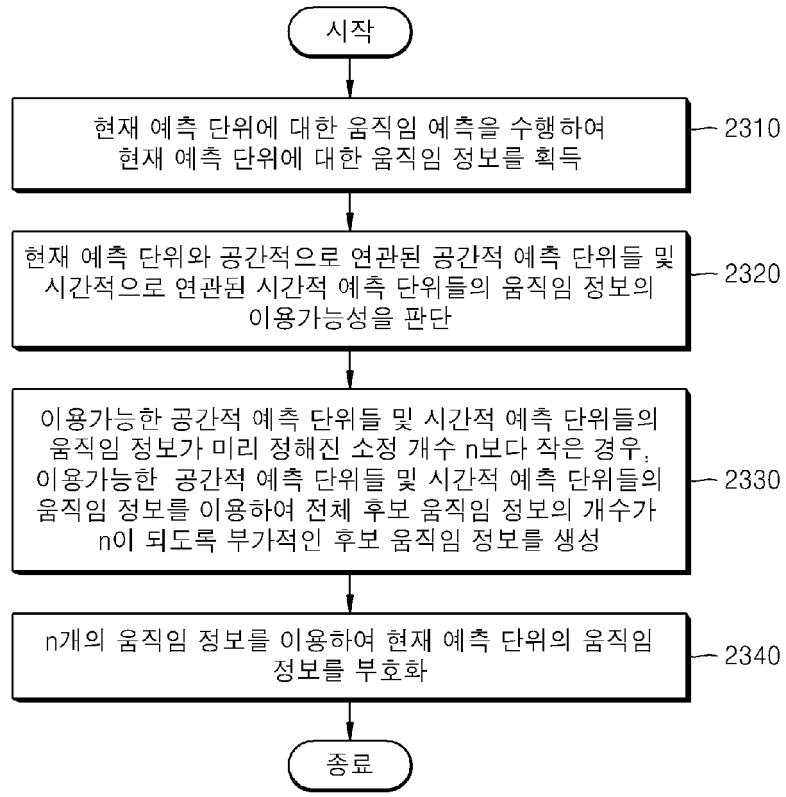
[Fig. 21a]



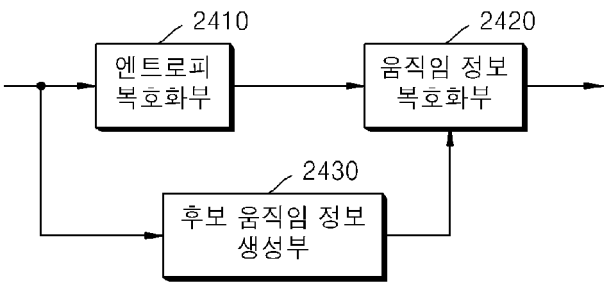
[Fig. 21b]



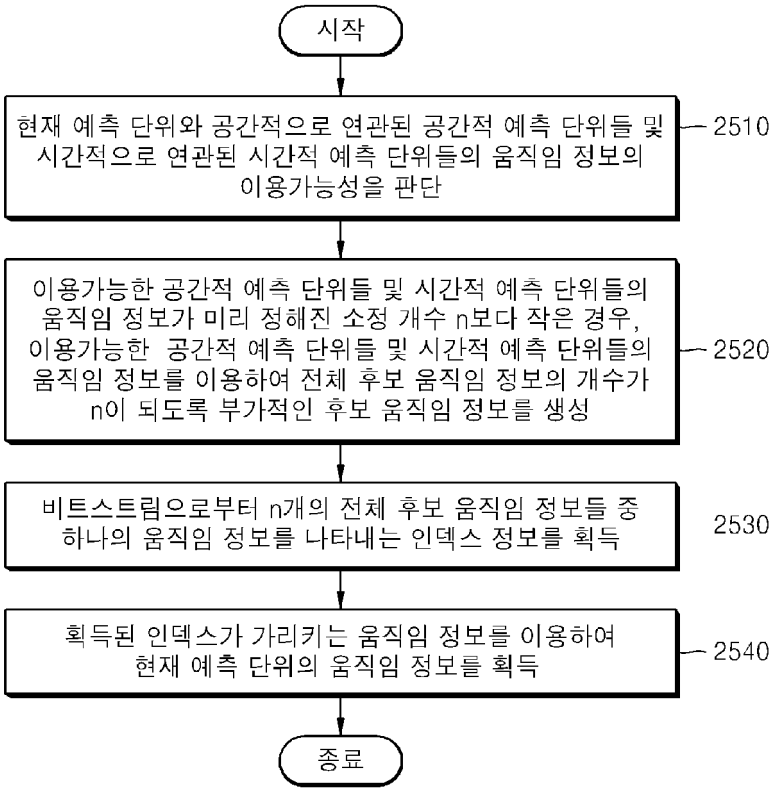
[Fig. 22]



[Fig. 23]



[Fig. 24]


시작
현재 예측 단위와 공간적으로 연관된 공간적 예측 단위들 및 시간적으로 연관된 시간적 예측 단위들의 움직임 정보의 이용가능성을 판단
2510
이용가능한 공간적 예측 단위들 및 시간적 예측 단위들의 움직임 정보가 미리 정해진 소정 개수 n보다 작은 경우, 이용가능한 공간적 예측 단위들 및 시간적 예측 단위들의 움직임 정보를 이용하여 전체 후보 움직임 정보의 개수가 n이 되도록 부가적인 후보 움직임 정보를 생성
2520
비트스트림으로부터 n개의 전체 후보 움직임 정보들 중 하나의 움직임 정보를 나타내는 인덱스 정보를 획득
2530
획득된 인덱스가 가리키는 움직임 정보를 이용하여 현재 예측 단위의 움직임 정보를 획득
2540
종료