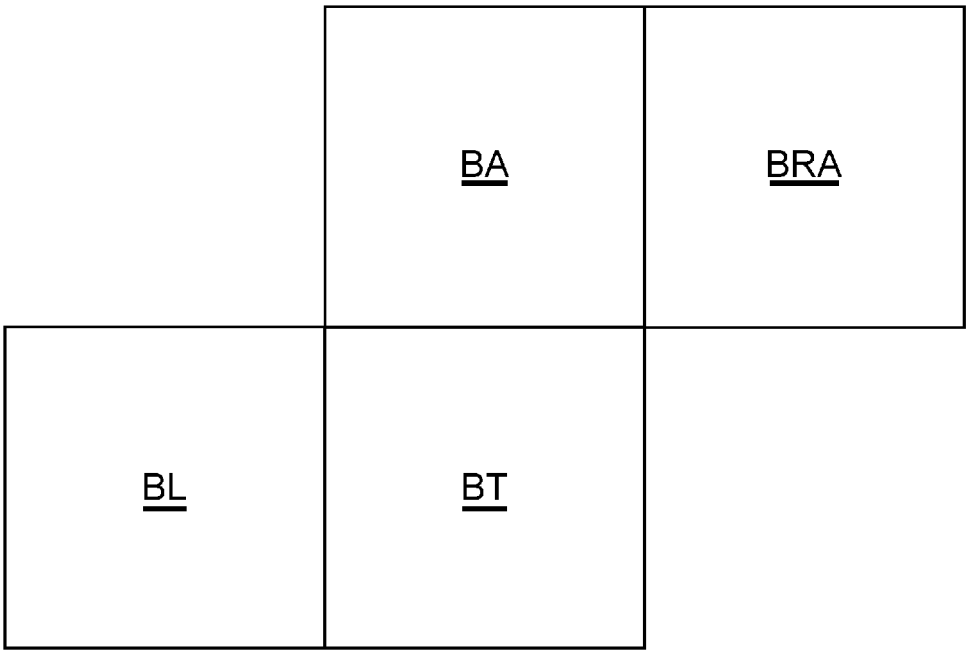
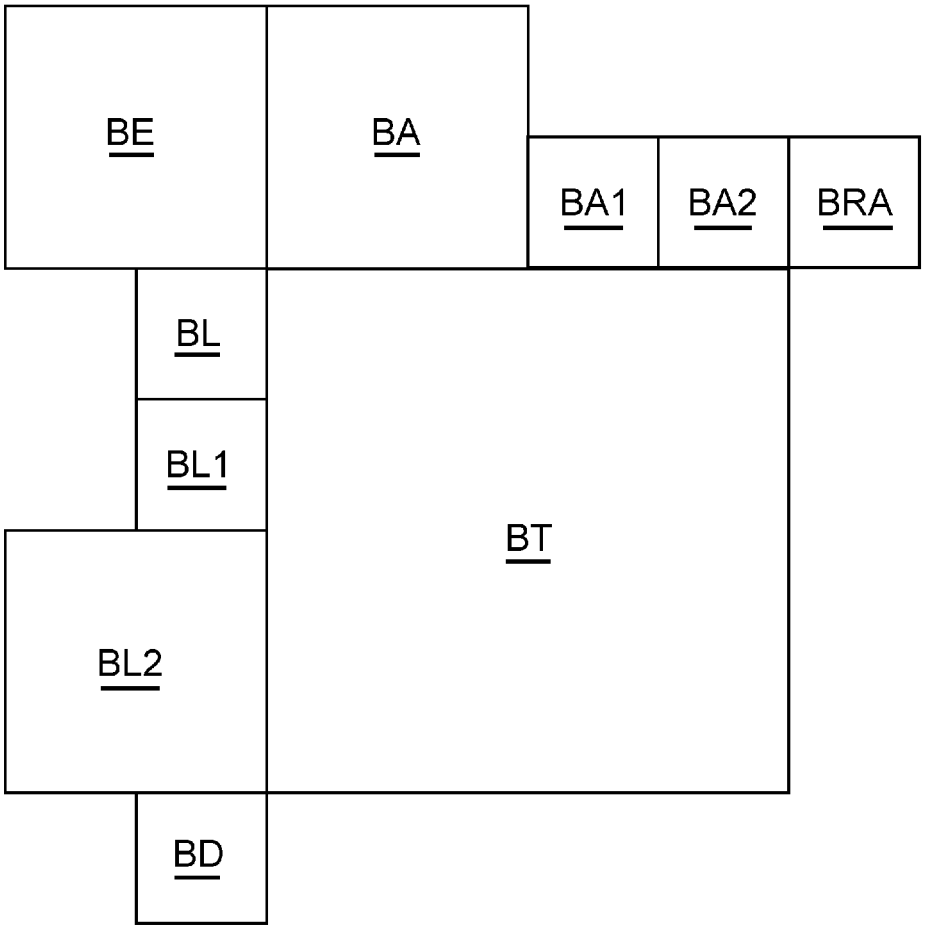
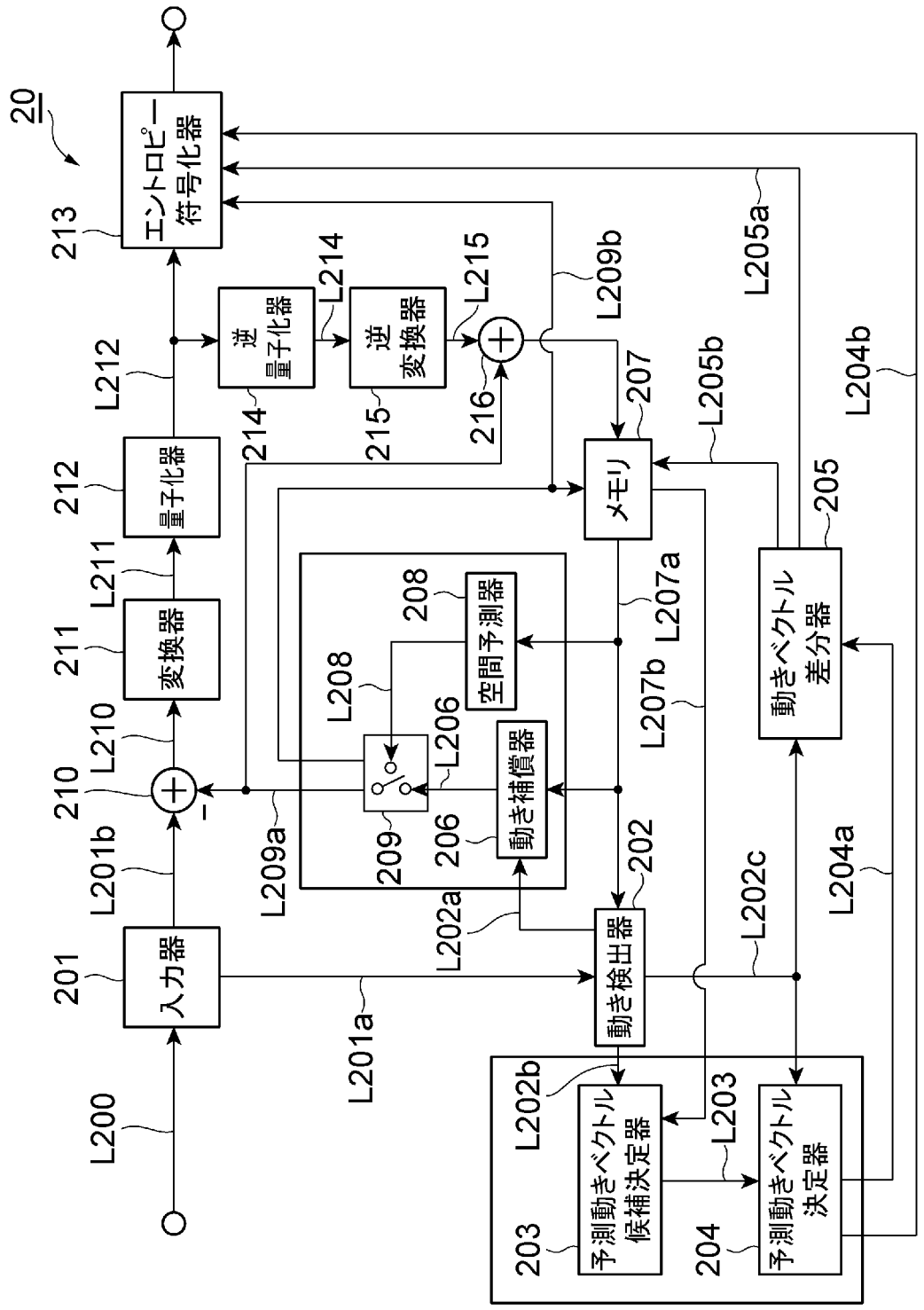
[図1A]



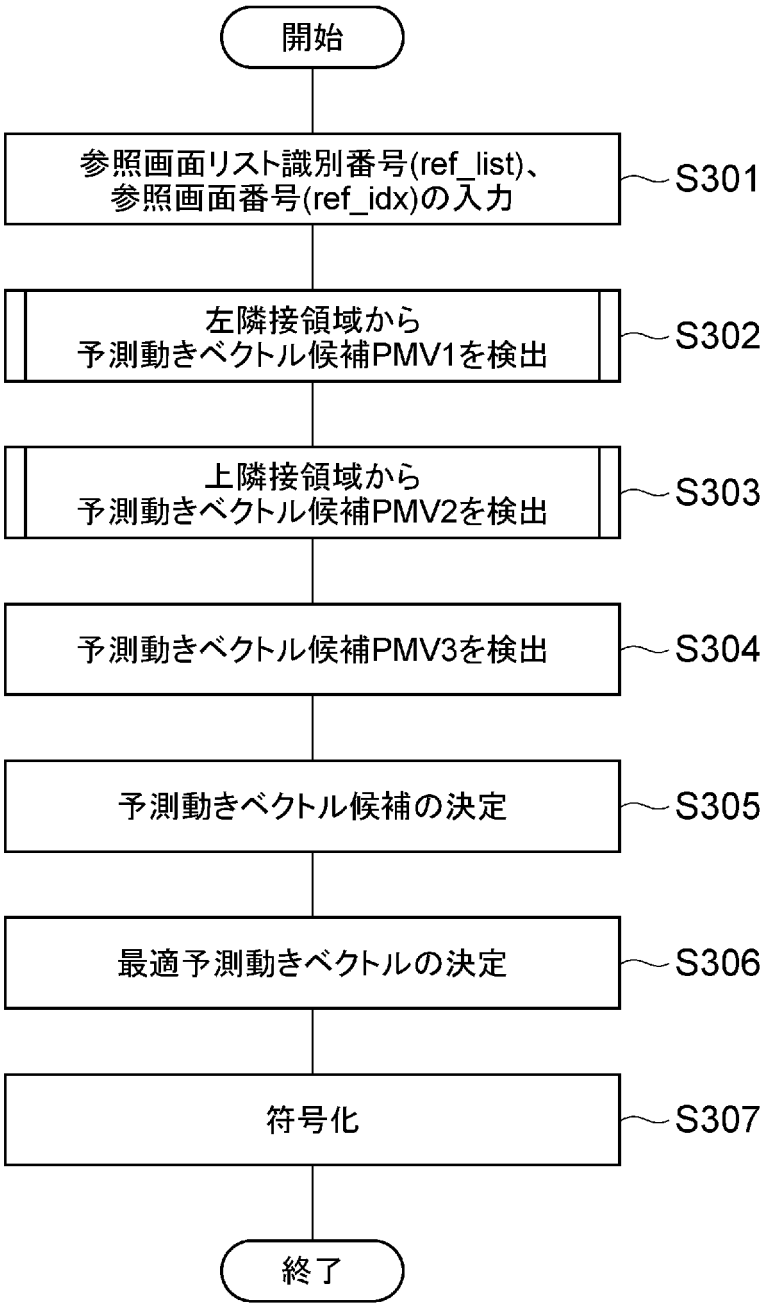
[図1B]



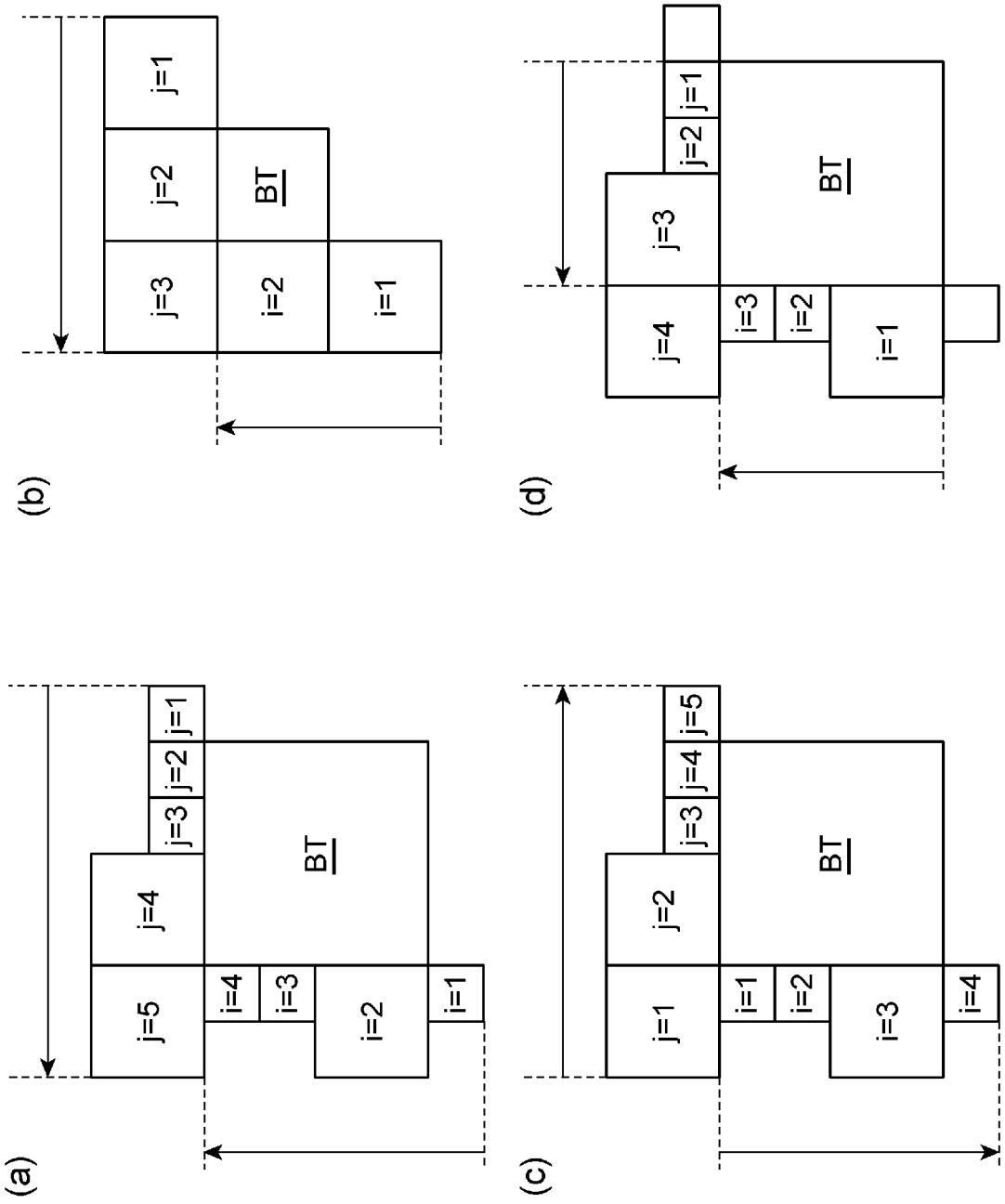
[図2]


20
エントロピー符号化器
213
逆量子化器
逆変換器
L214
L215
L212
214
215
216
量子化器
212
変換器
211
L211
L210
210
L201b
201
入力器
L200
L209a
L208
208
空間予測器
L206
209
206
動き補償器
L202a
202
動き検出器
L201a
L207a
L207b
207
メモリ
L209b
L205a
L205b
L204b
L204a
L202c
動きベクトル差分器
205
L202b
予測動きベクトル候補決定器
203
L203
予測動きベクトル決定器
204

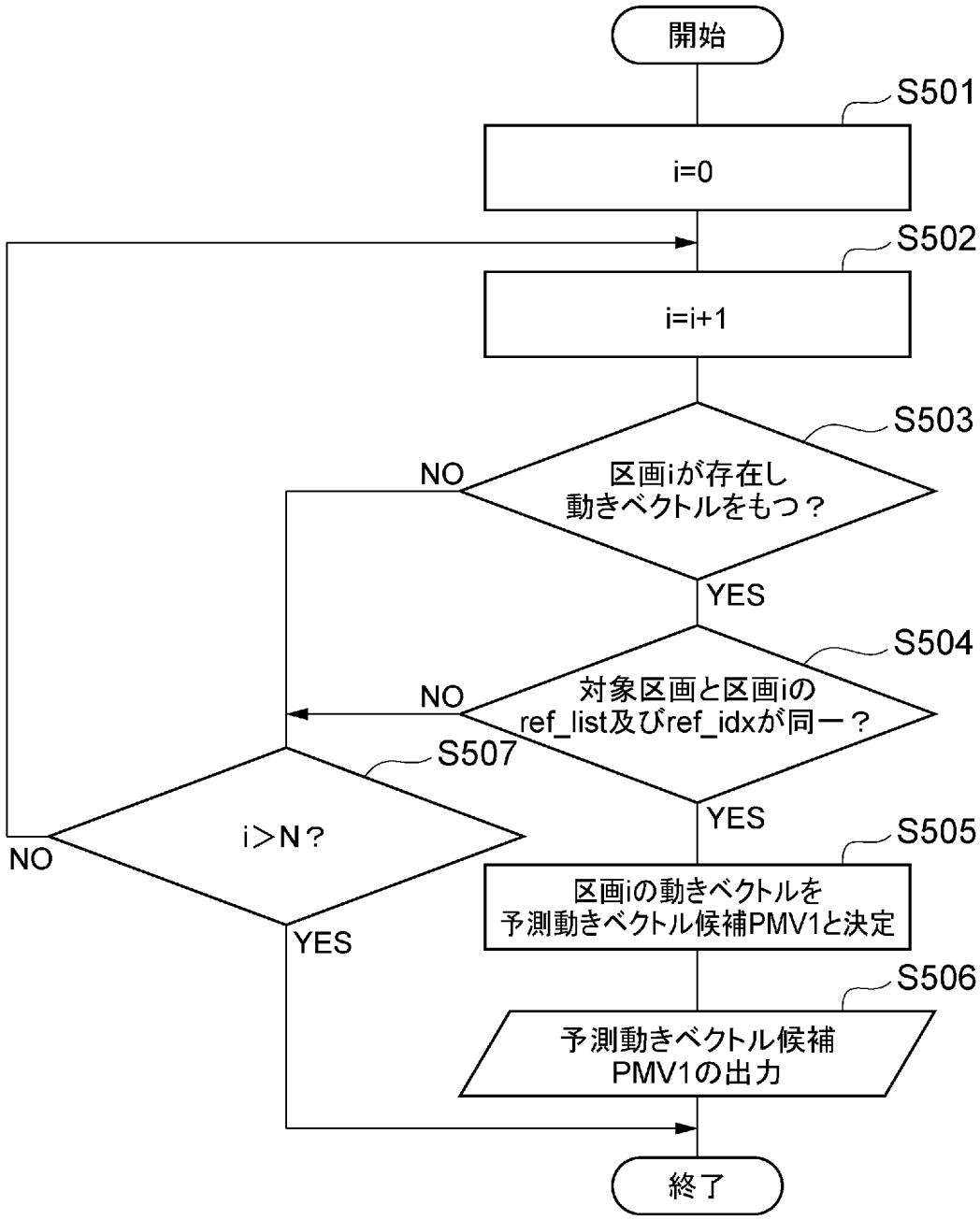
[図3]


開始
参照画面リスト識別番号(ref_list)、
参照画面番号(ref_idx)の入力
S301
左隣接領域から
予測動きベクトル候補PMV1を検出
S302
上隣接領域から
予測動きベクトル候補PMV2を検出
S303
予測動きベクトル候補PMV3を検出
S304
予測動きベクトル候補の決定
S305
最適予測動きベクトルの決定
S306
符号化
S307
終了

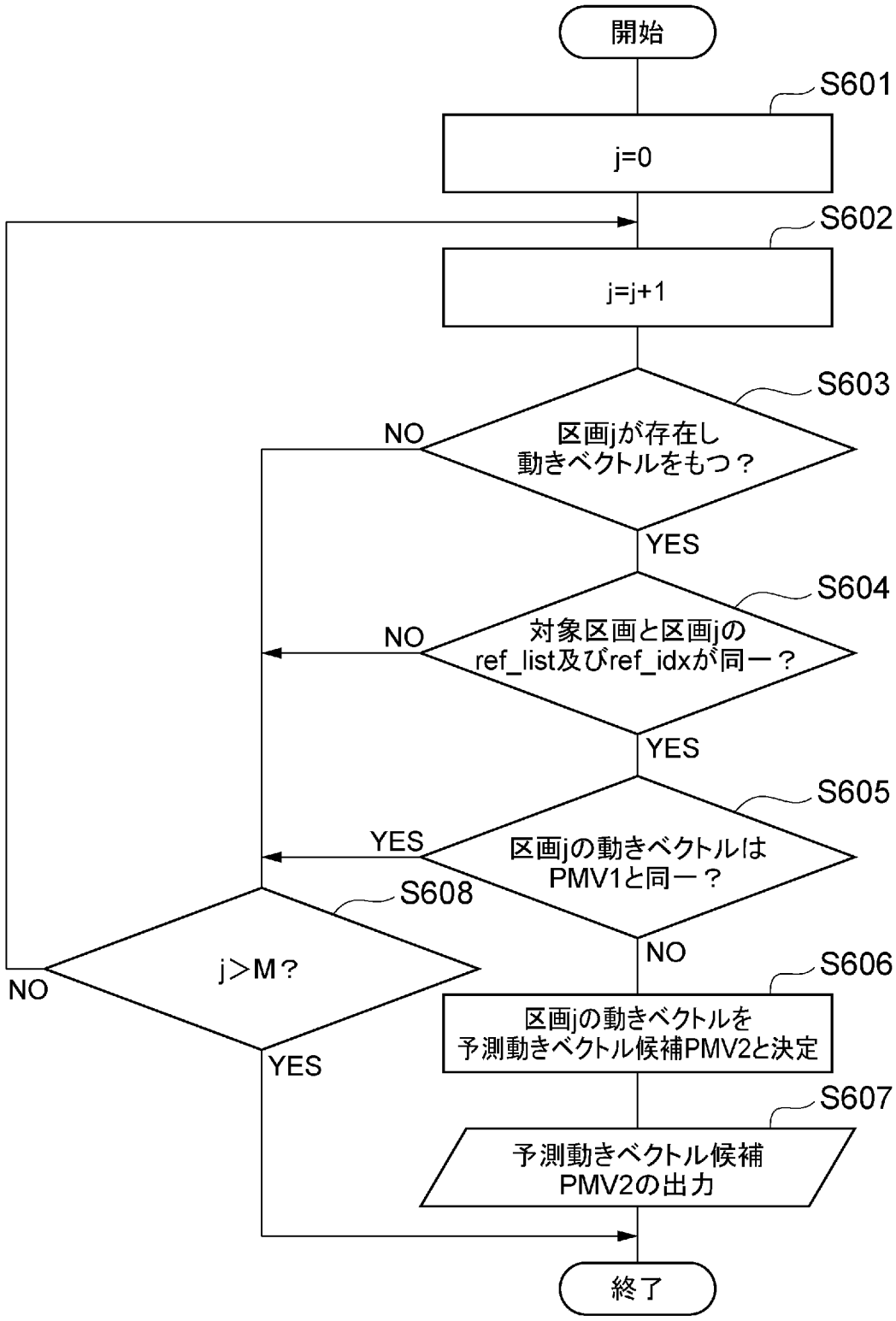
[図4]


(b)
j=1
j=2
BT
j=3
i=2
i=1
(d)
j=1
j=2
BT
j=3
j=4
i=3
i=2
i=1
(a)
j=1
j=2
j=3
BT
j=4
j=5
i=4
i=3
i=2
i=1
(c)
j=5
j=4
j=3
BT
j=2
j=1
i=1
i=2
i=3
i=4

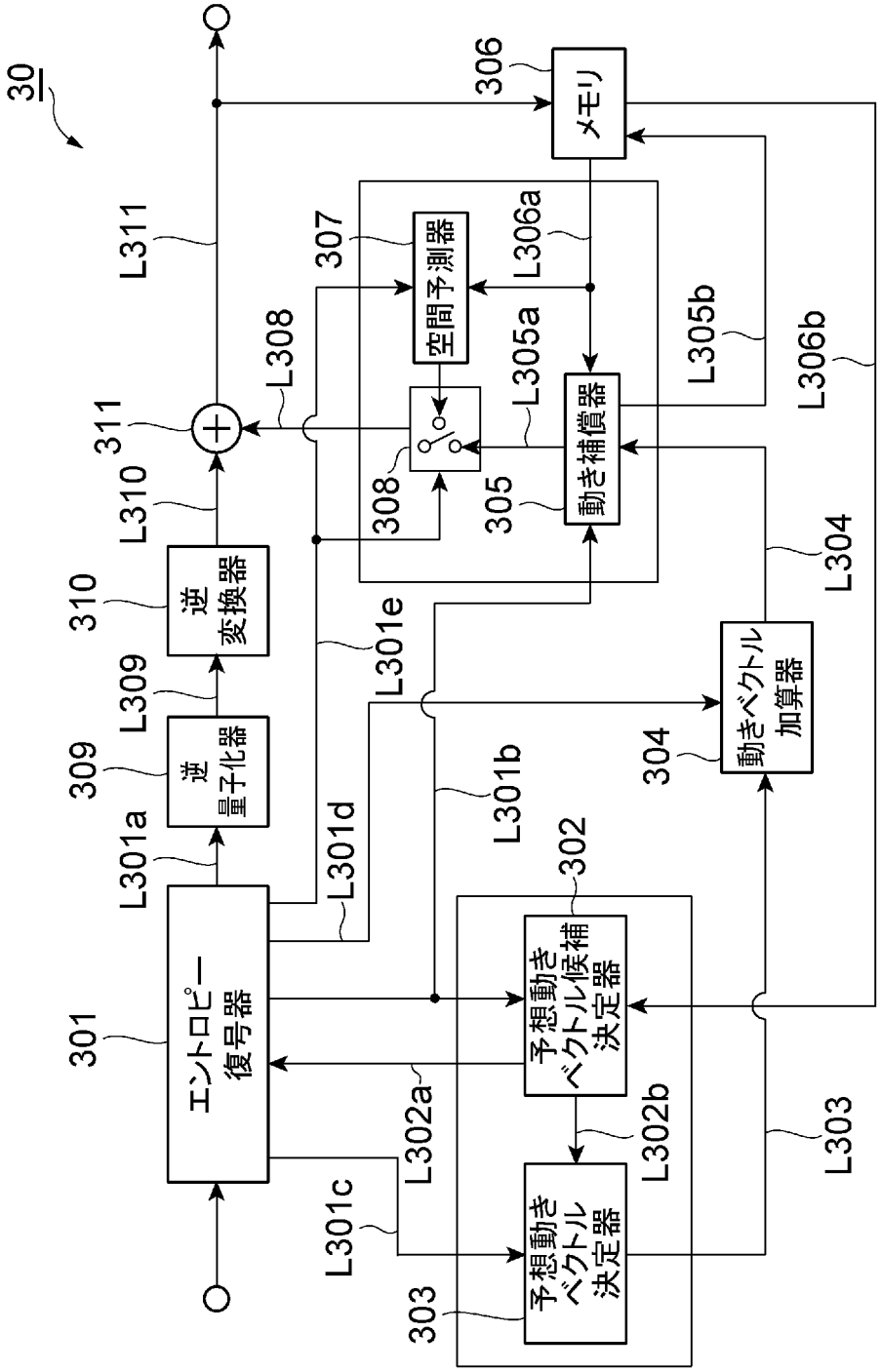
[図5]


開始
S501
i=0
S502
i=i+1
S503
区画iが存在し
動きベクトルをもつ？
NO
YES
S504
対象区画と区画iの
ref_list及びref_idxが同一？
NO
YES
S507
i>N？
NO
YES
S505
区画iの動きベクトルを
予測動きベクトル候補PMV1と決定
S506
予測動きベクトル候補
PMV1の出力
終了

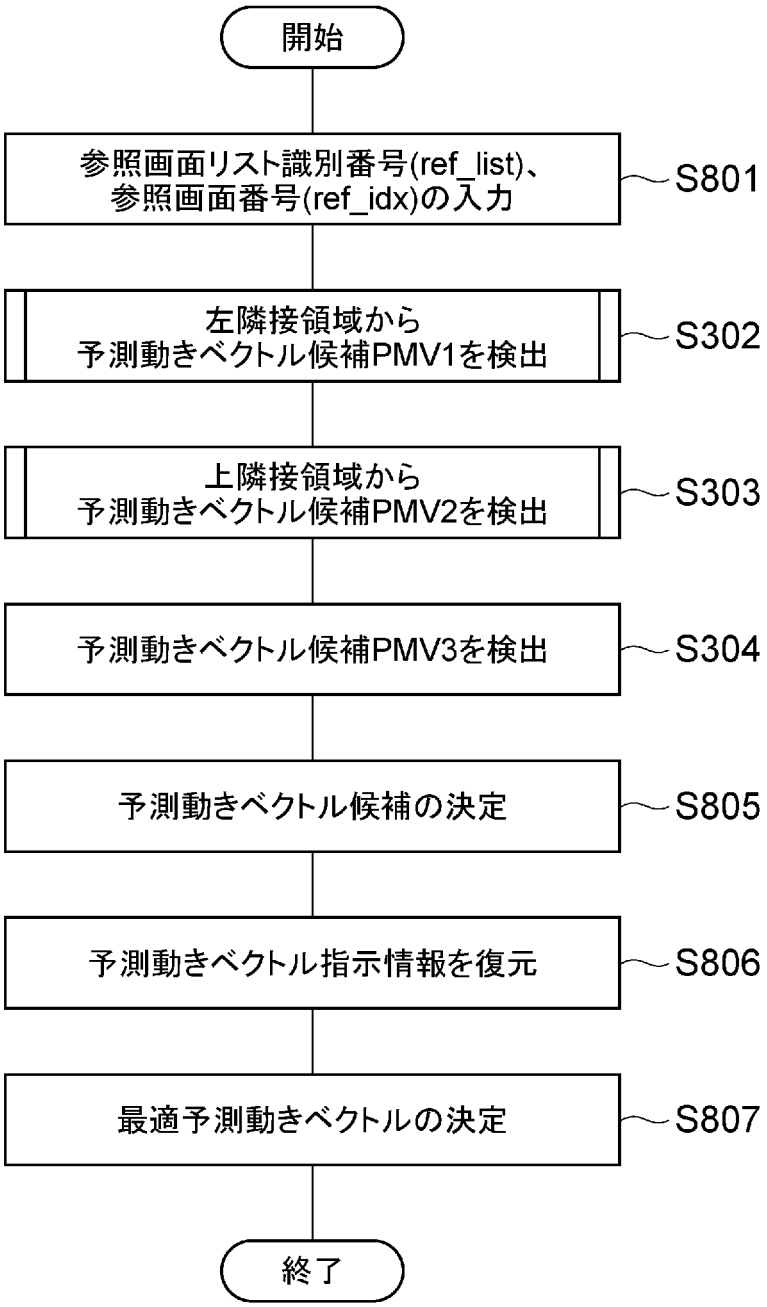
[図6]


開始
S601
j=0
S602
j=j+1
S603
区画jが存在し
動きベクトルをもつ？
NO
YES
S604
対象区画と区画jの
ref_list及びref_idxが同一？
NO
YES
S605
区画jの動きベクトルは
PMV1と同一？
YES
NO
S608
j＞M？
NO
YES
S606
区画jの動きベクトルを
予測動きベクトル候補PMV2と決定
S607
予測動きベクトル候補
PMV2の出力
終了

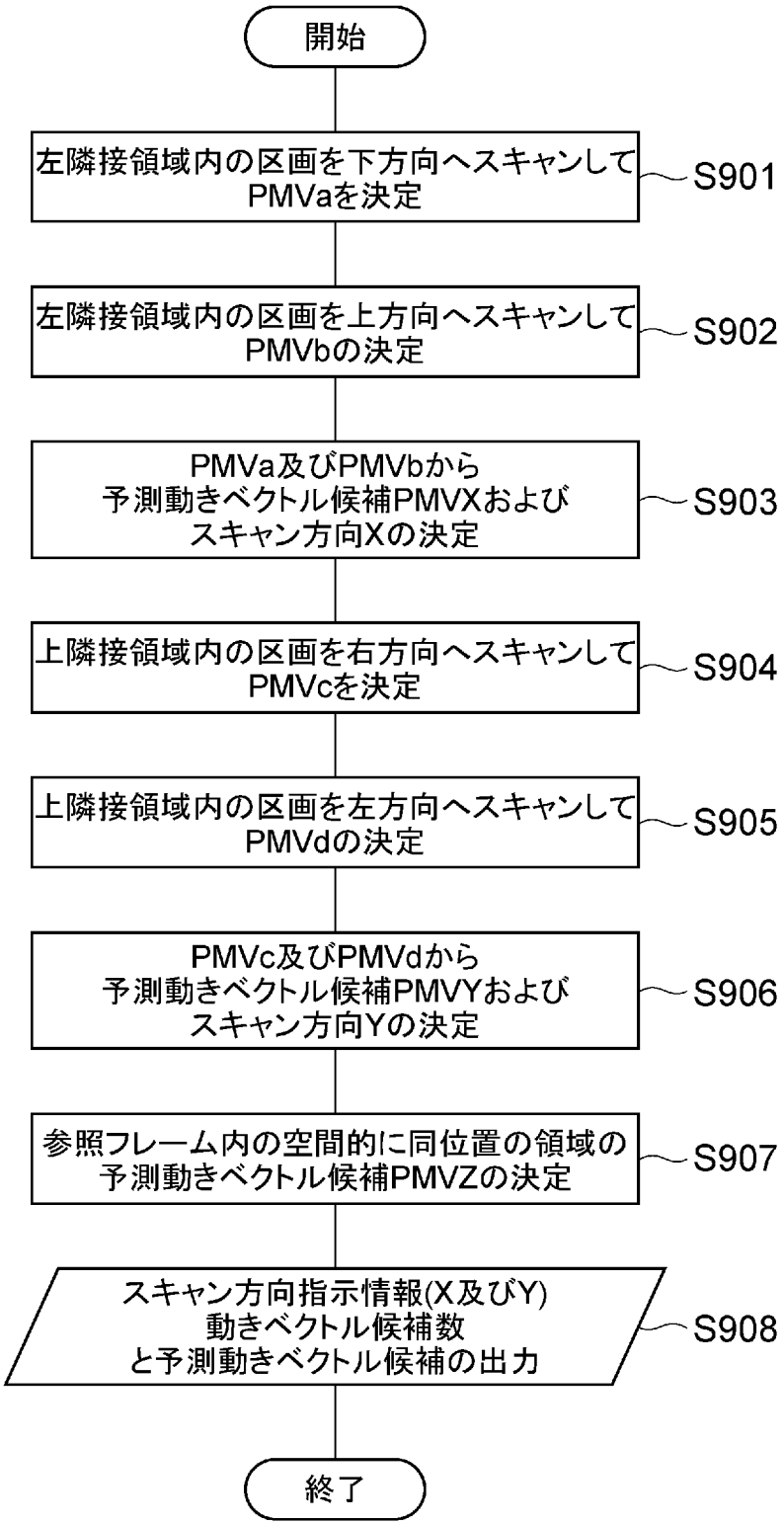
[図7]


30
306
メモリ
L311
307
空間予測器
L306a
L308
L305a
L305b
L306b
311
動き補償器
L310
308
305
L304
310
逆
変換器
L309
L301e
309
逆
量子化器
304
動きベクトル
加算器
L301a
L301b
L301d
302
301
エントロピー
復号器
予想動き
ベクトル候補
決定器
L302a
L302b
L303
L301c
予想動き
ベクトル
決定器
303

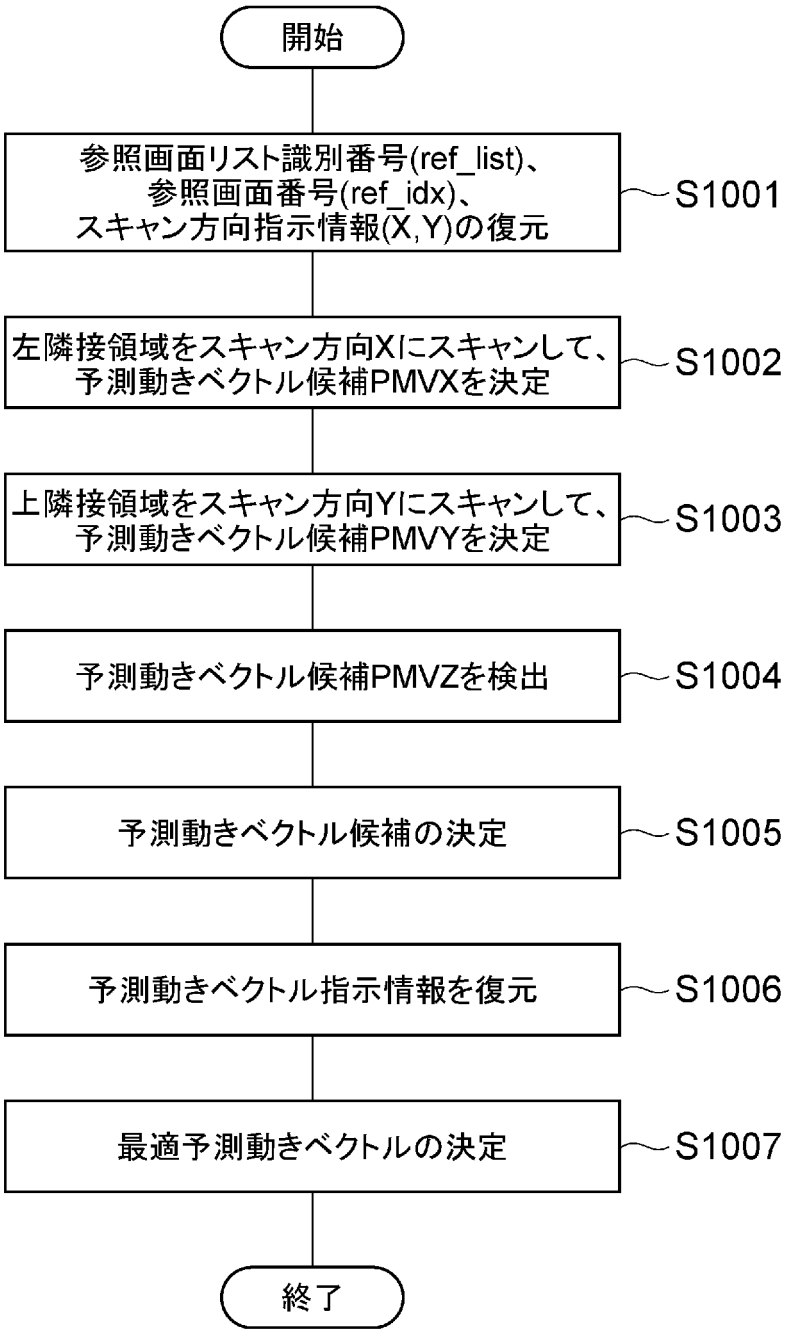
[図8]


開始
参照画面リスト識別番号(ref_list)、
参照画面番号(ref_idx)の入力
S801
左隣接領域から
予測動きベクトル候補PMV1を検出
S302
上隣接領域から
予測動きベクトル候補PMV2を検出
S303
予測動きベクトル候補PMV3を検出
S304
予測動きベクトル候補の決定
S805
予測動きベクトル指示情報を復元
S806
最適予測動きベクトルの決定
S807
終了

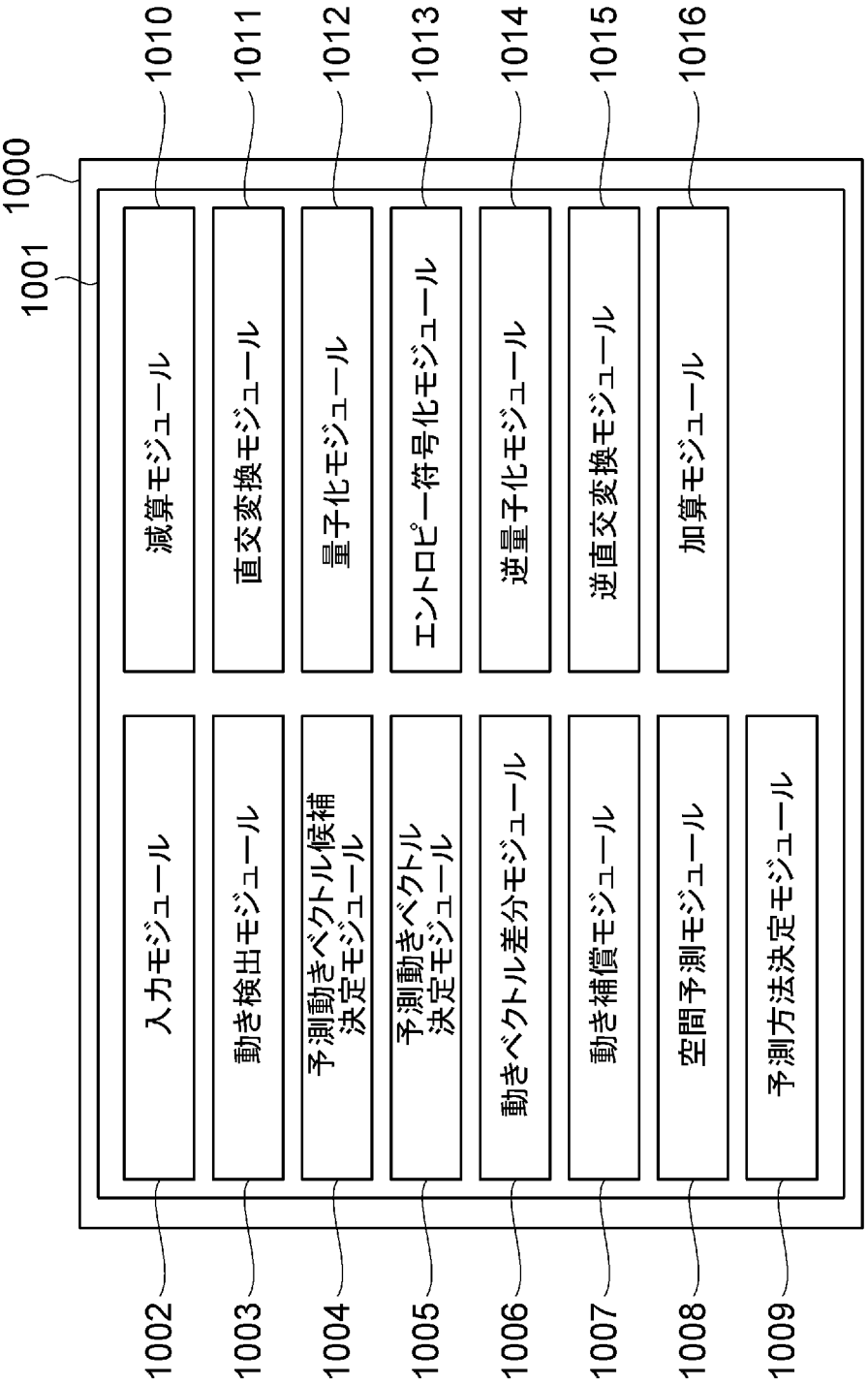
[図9]


開始
左隣接領域内の区画を下方向へスキャンして
PMVaを決定
S901
左隣接領域内の区画を上方向へスキャンして
PMVbの決定
S902
PMVa及びPMVbから
予測動きベクトル候補PMVXおよび
スキャン方向Xの決定
S903
上隣接領域内の区画を右方向へスキャンして
PMVcを決定
S904
上隣接領域内の区画を左方向へスキャンして
PMVdの決定
S905
PMVc及びPMVdから
予測動きベクトル候補PMVYおよび
スキャン方向Yの決定
S906
参照フレーム内の空間的に同位置の領域の
予測動きベクトル候補PMVZの決定
S907
スキャン方向指示情報(X及びY)
動きベクトル候補数
と予測動きベクトル候補の出力
S908
終了

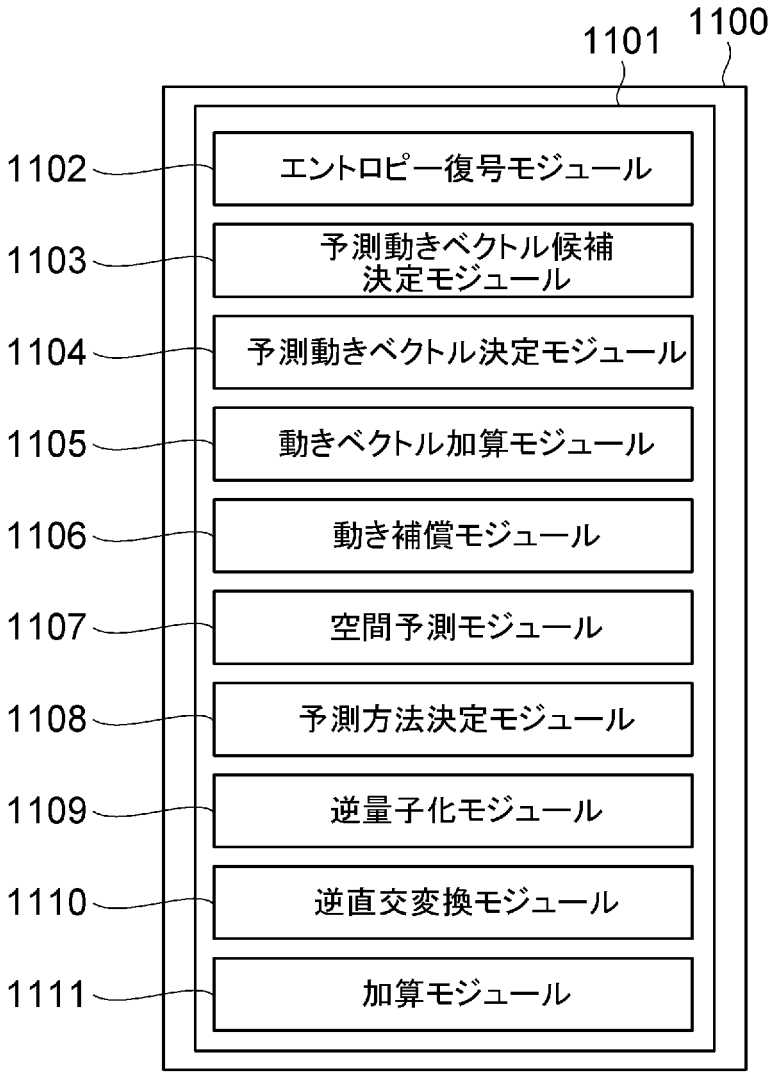
[図10]


開始
参照画面リスト識別番号(ref_list)、
参照画面番号(ref_idx)、
スキャン方向指示情報(X,Y)の復元
S1001
左隣接領域をスキャン方向Xにスキャンして、
予測動きベクトル候補PMVXを決定
S1002
上隣接領域をスキャン方向Yにスキャンして、
予測動きベクトル候補PMVYを決定
S1003
予測動きベクトル候補PMVZを検出
S1004
予測動きベクトル候補の決定
S1005
予測動きベクトル指示情報を復元
S1006
最適予測動きベクトルの決定
S1007
終了

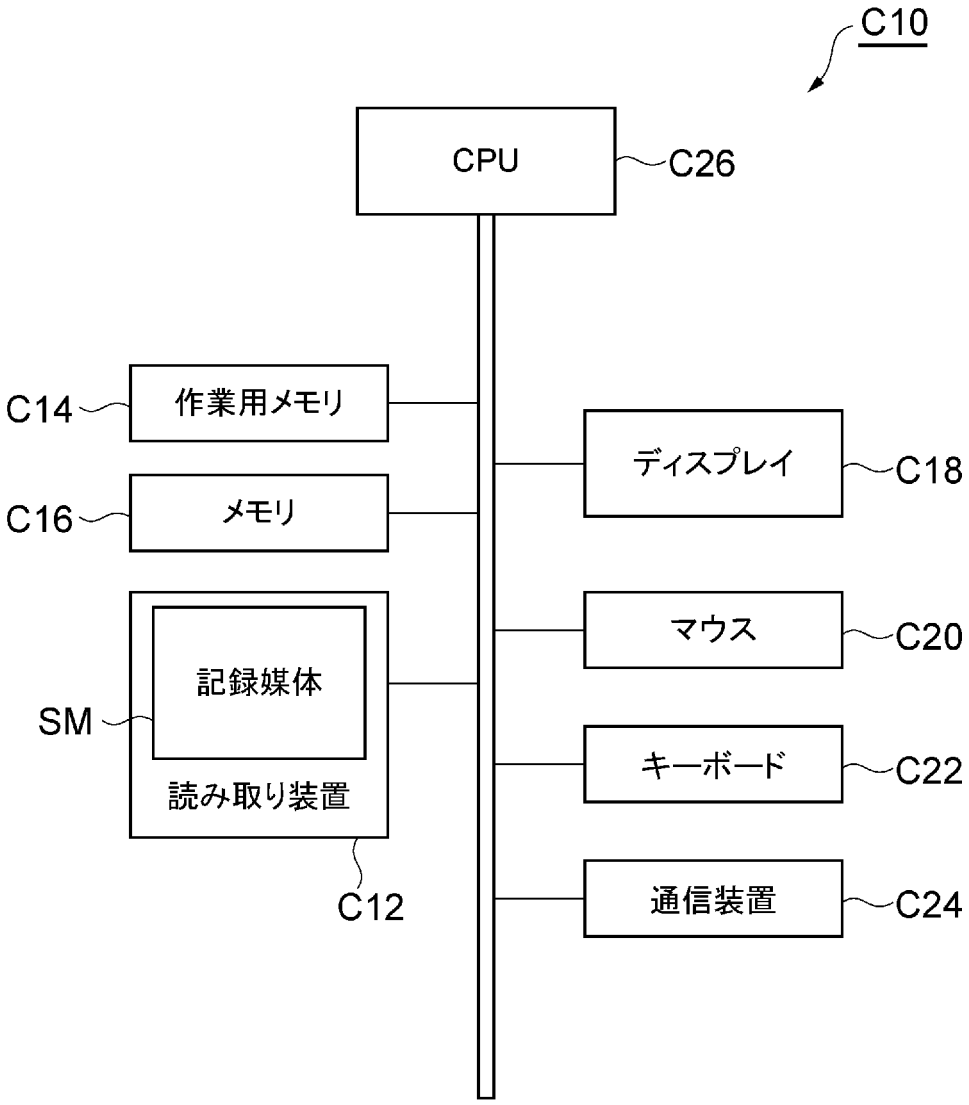
[図11]


1000
1001
減算モジュール
直交変換モジュール
量子化モジュール
エントロピー符号化モジュール
逆量子化モジュール
逆直交変換モジュール
加算モジュール
入力モジュール
動き検出モジュール
予測動きベクトル候補決定モジュール
予測動きベクトル決定モジュール
動きベクトル差分モジュール
動き補償モジュール
空間予測モジュール
予測方法決定モジュール
1002
1003
1004
1005
1006
1007
1008
1009
1010
1011
1012
1013
1014
1015
1016

[図12]


1100
1101
1102
エントロピー復号モジュール
1103
予測動きベクトル候補
決定モジュール
1104
予測動きベクトル決定モジュール
1105
動きベクトル加算モジュール
1106
動き補償モジュール
1107
空間予測モジュール
1108
予測方法決定モジュール
1109
逆量子化モジュール
1110
逆直交変換モジュール
1111
加算モジュール

[図13]


C10
CPU
C26
C14
作業用メモリ
C16
メモリ
記録媒体
SM
読み取り装置
C12
ディスプレイ
C18
マウス
C20
キーボード
C22
通信装置
C24

[図14]

