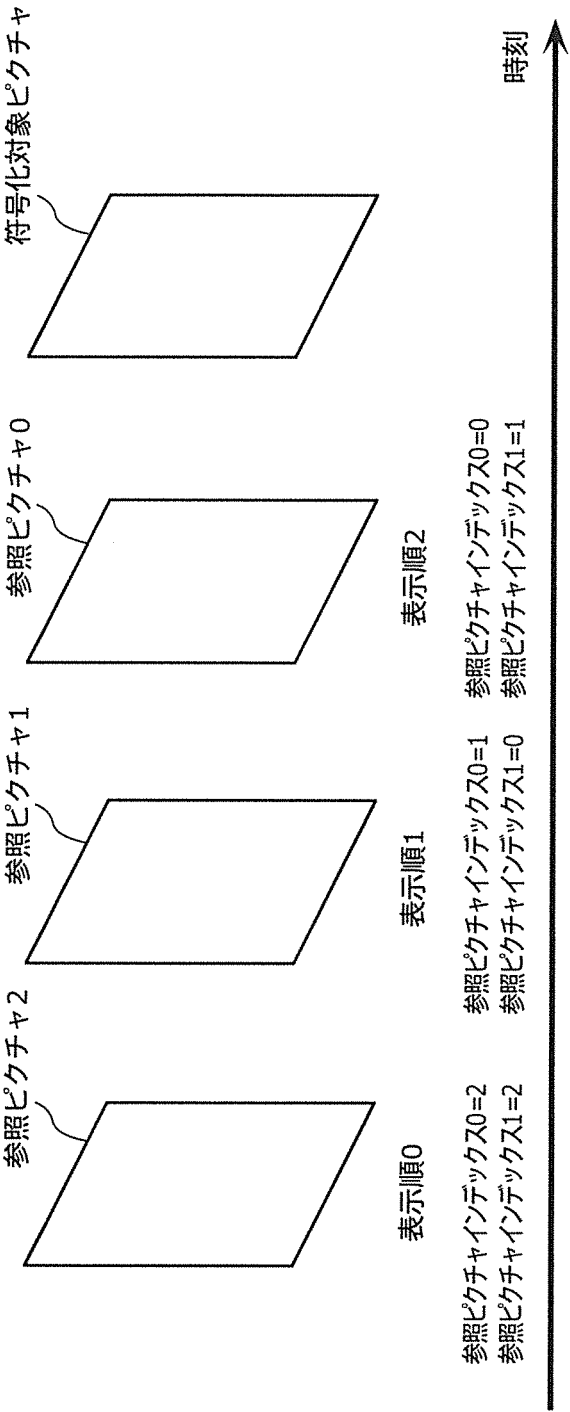


[図1A]



[図1B]

参照ピクチャリスト0

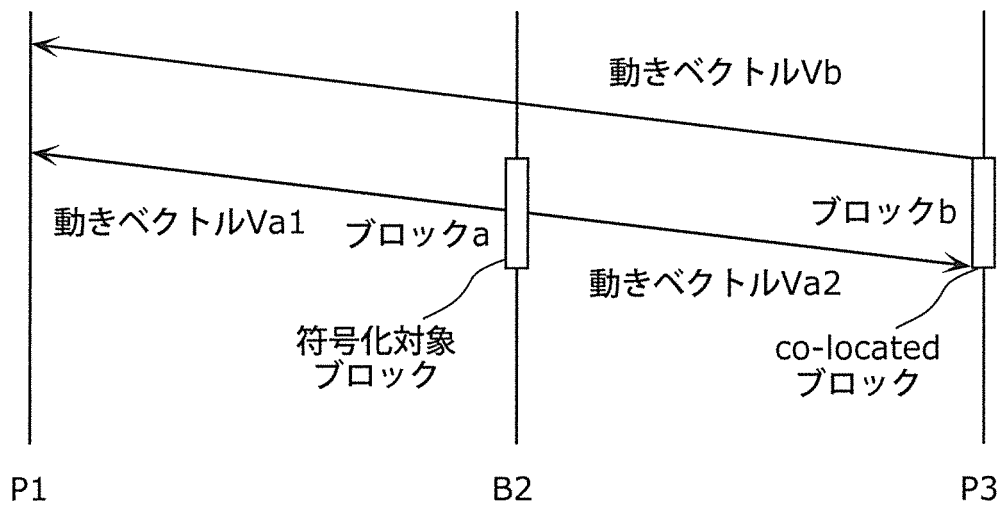
参照ピクチャインデックス0	表示順
0	2
1	1
2	0

[図1C]

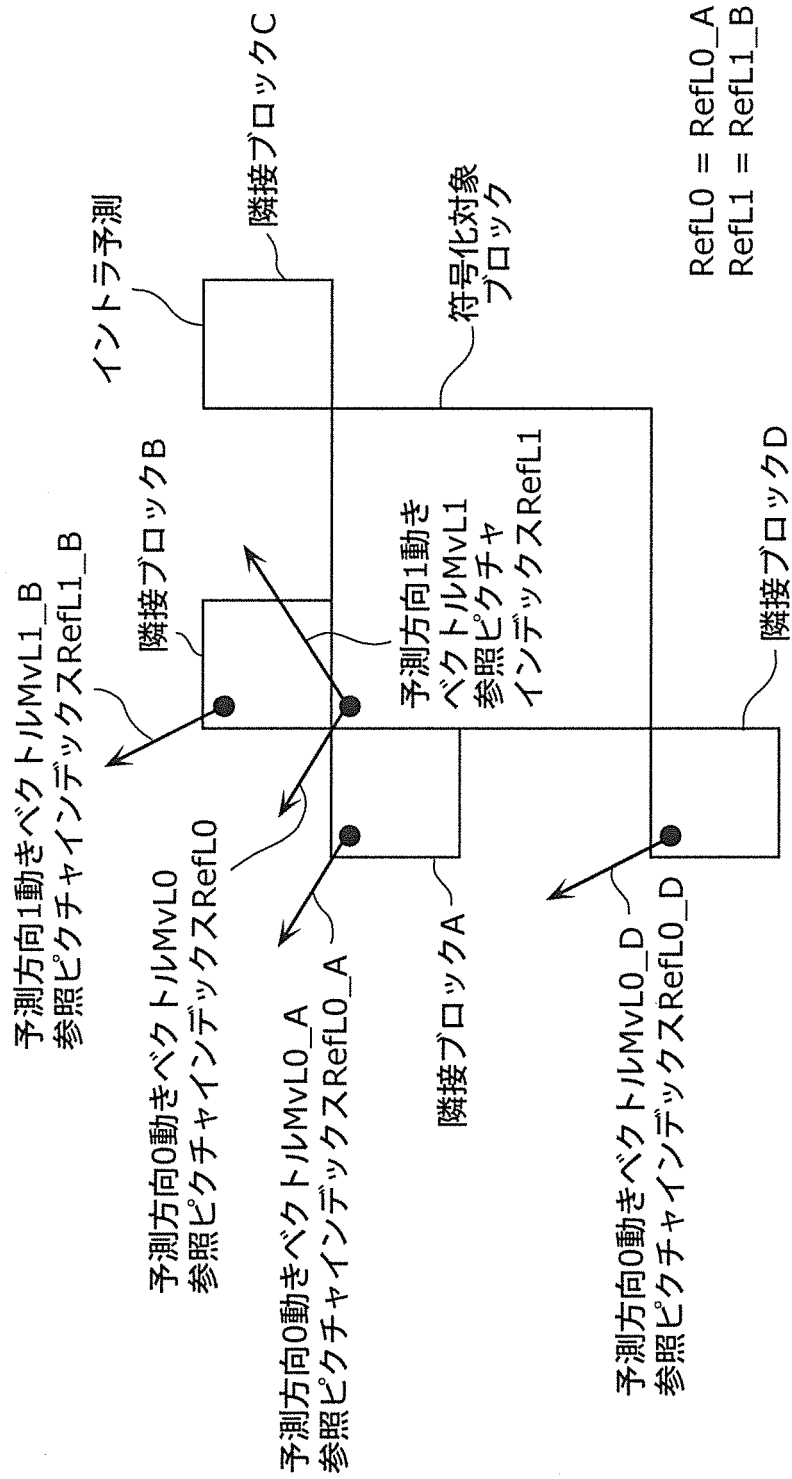
参照ピクチャリスト1

参照ピクチャインデックス1	表示順
0	1
1	2
2	0

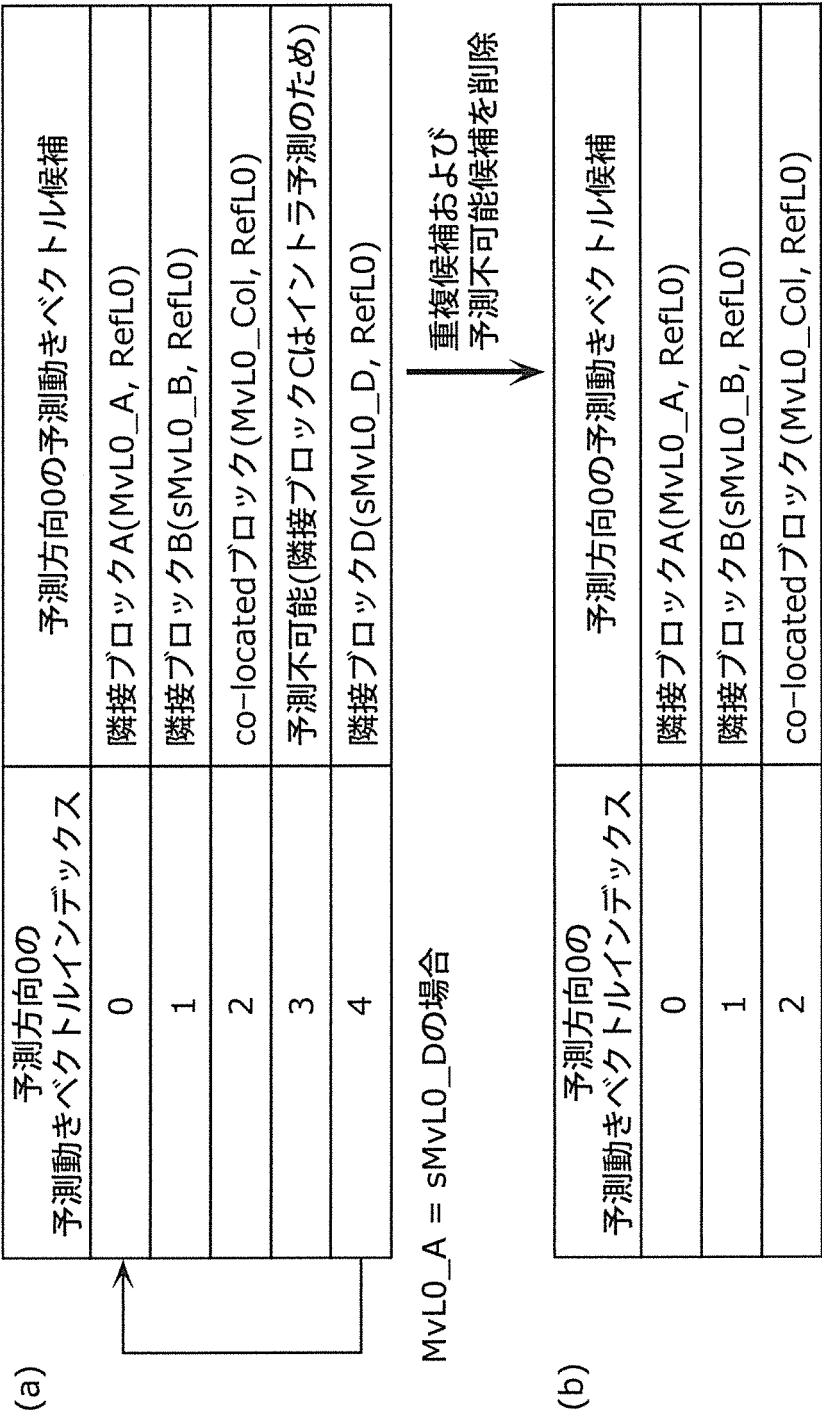
[図2]



[図3]

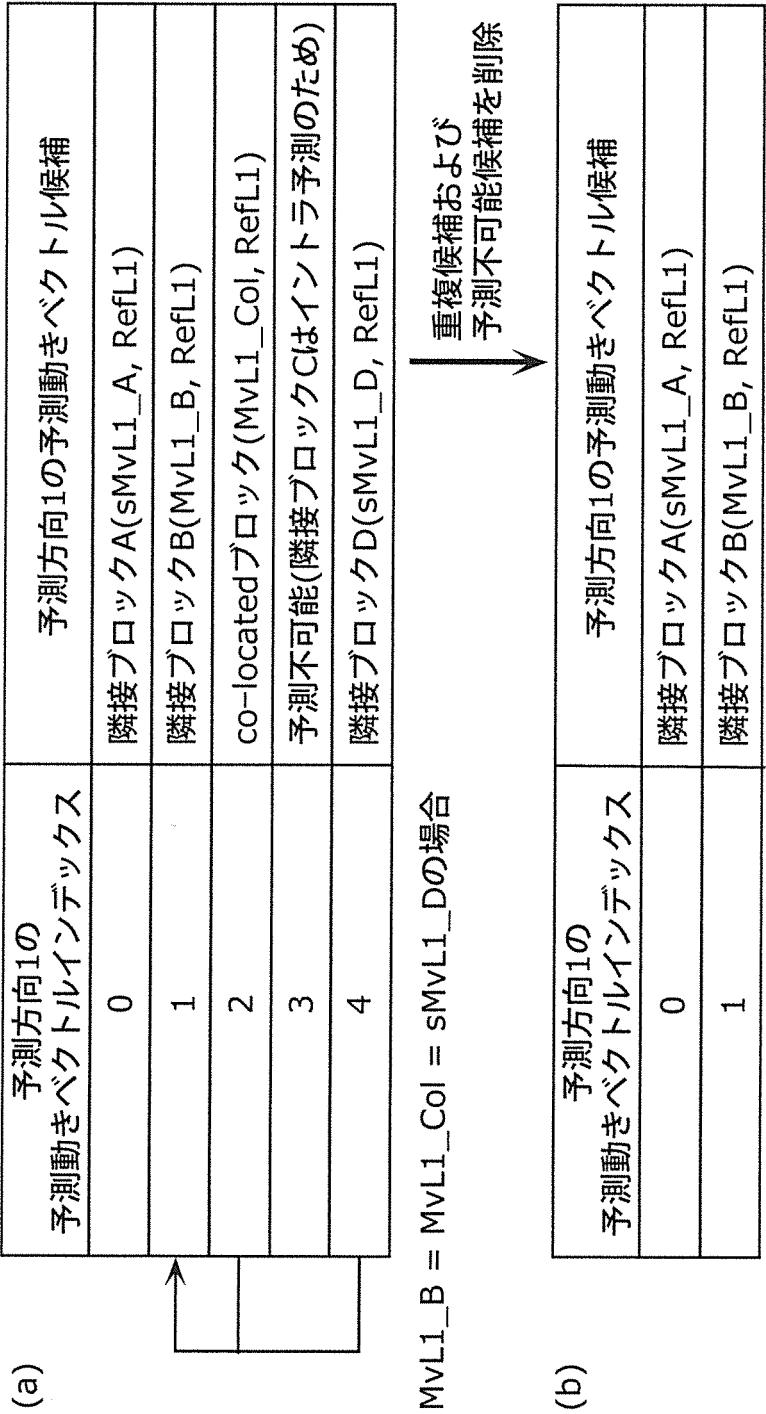


[図4]



予測方向0の予測動きベクトル候補数=3

[図5]



予測方向1の予測動きベクトル候補数=2

[図6]

予測動きベクトル候補リストサイズ=2

予測動きベクトルインデックス	割当ビット列
0	0
1	1

予測動きベクトル候補リストサイズ=3

予測動きベクトルインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	11

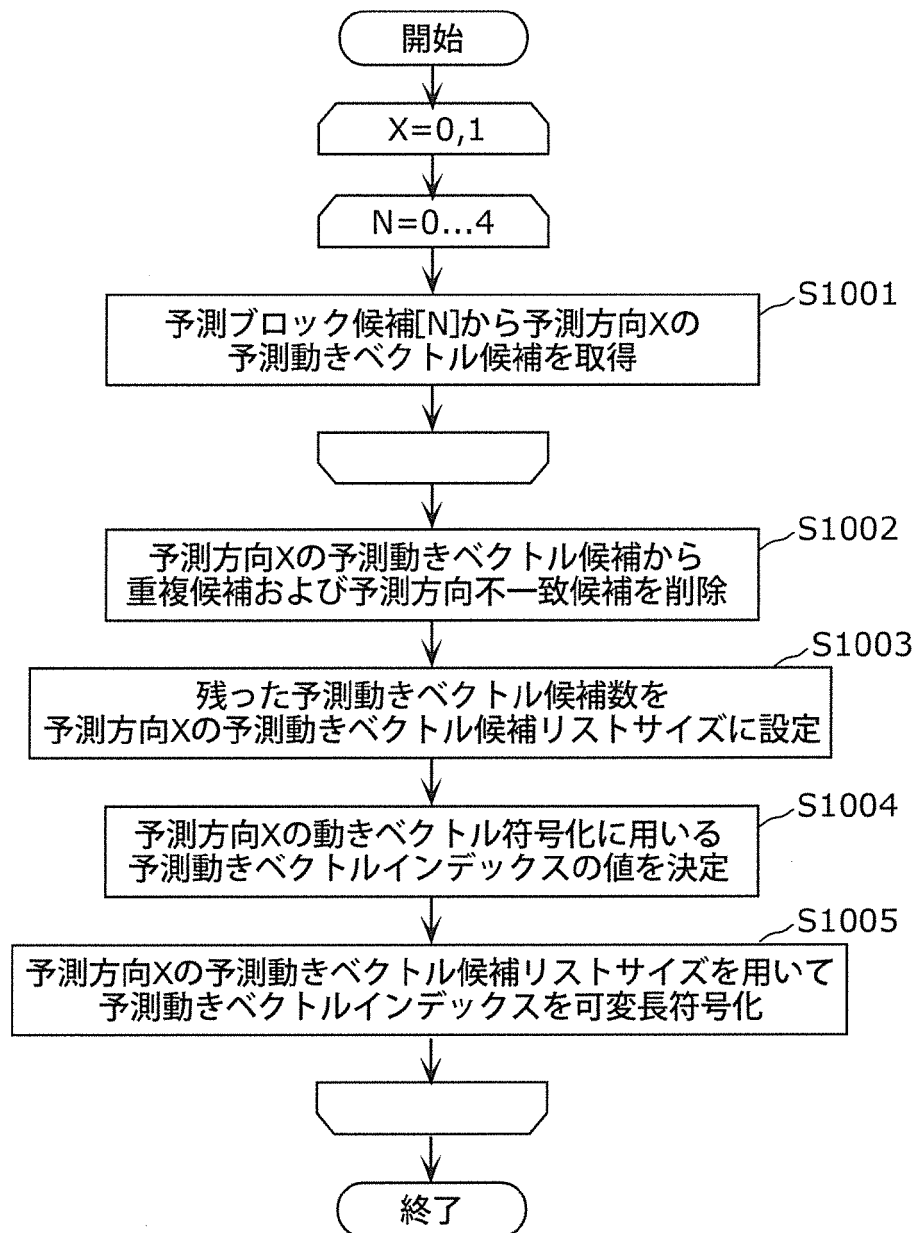
予測動きベクトル候補リストサイズ=4

予測動きベクトルインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	110
3	111

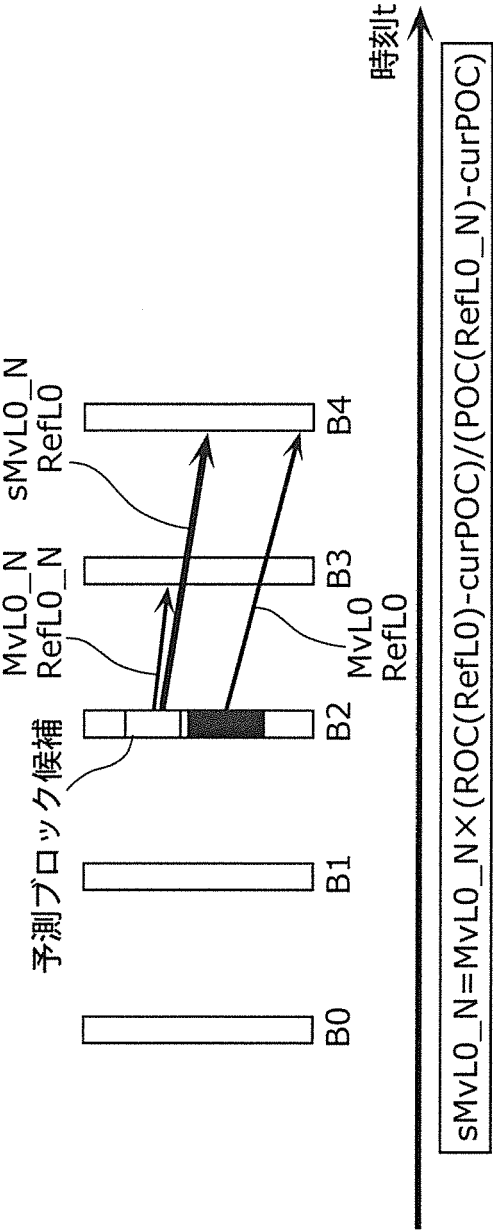
予測動きベクトル候補リストサイズ=5

予測動きベクトルインデックス	割当ビット列
0	0
1	10
2	110
3	1110
4	1111

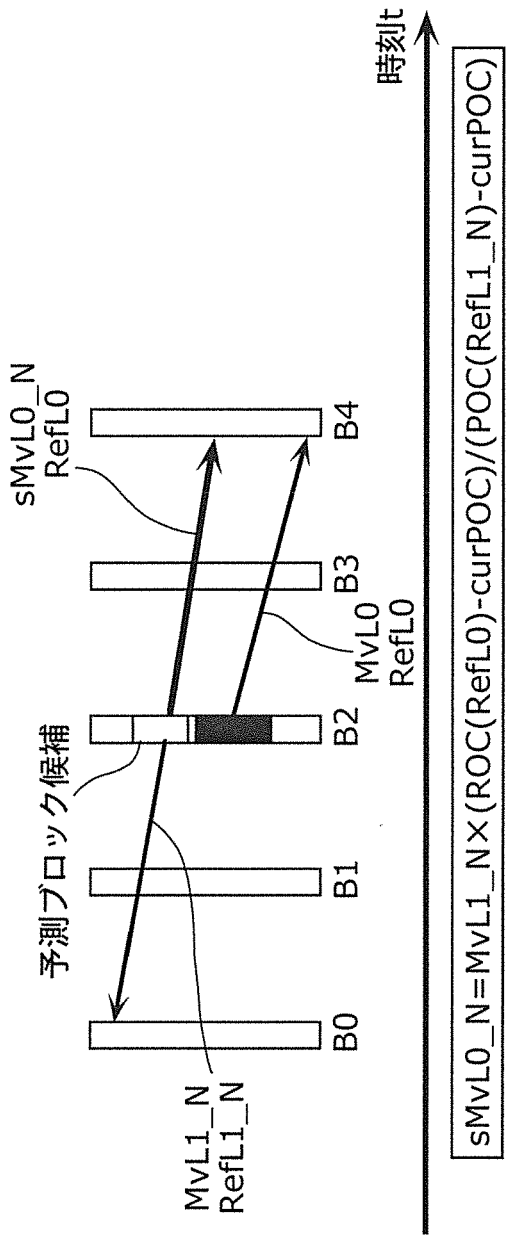
[図7]



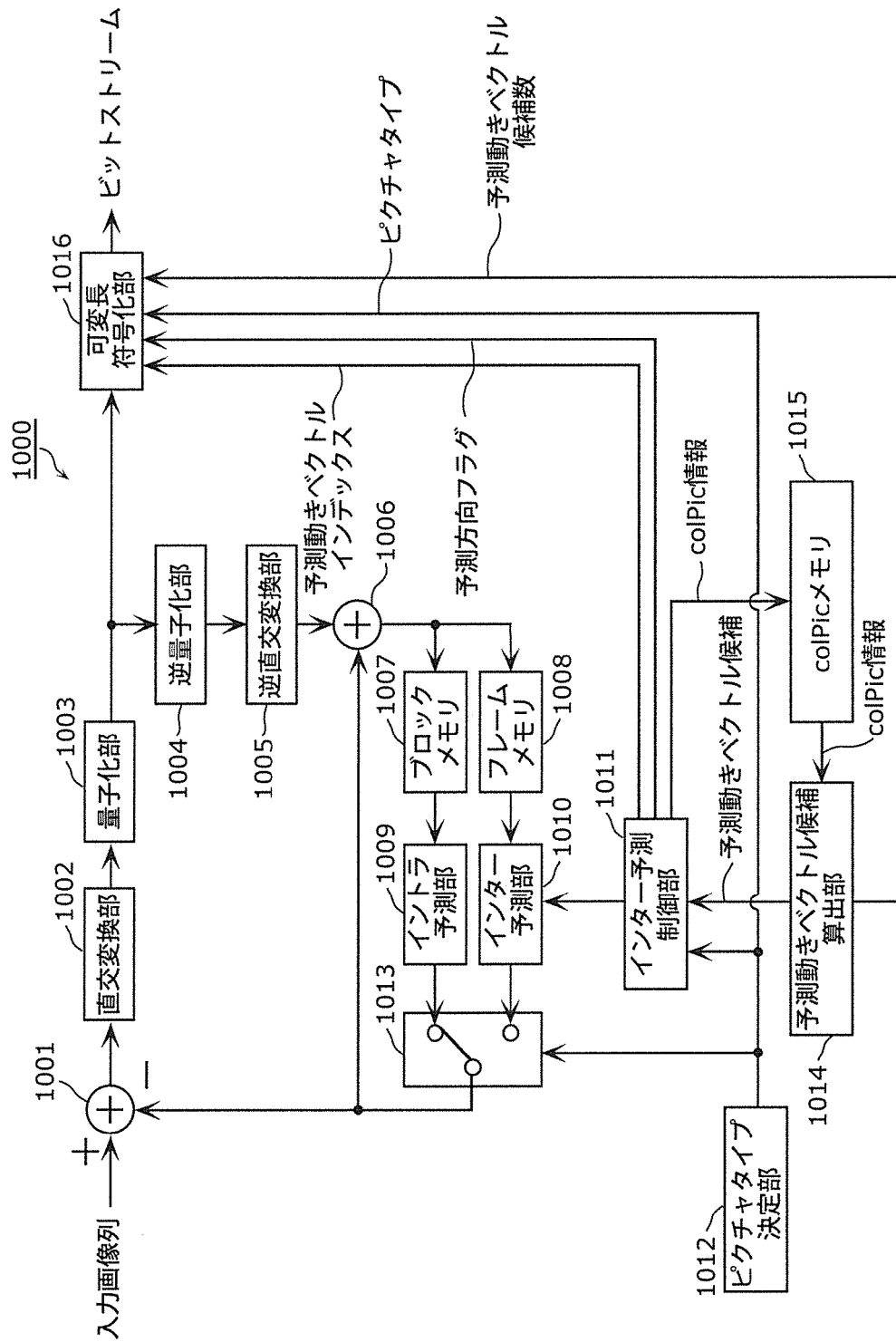
[図8A]



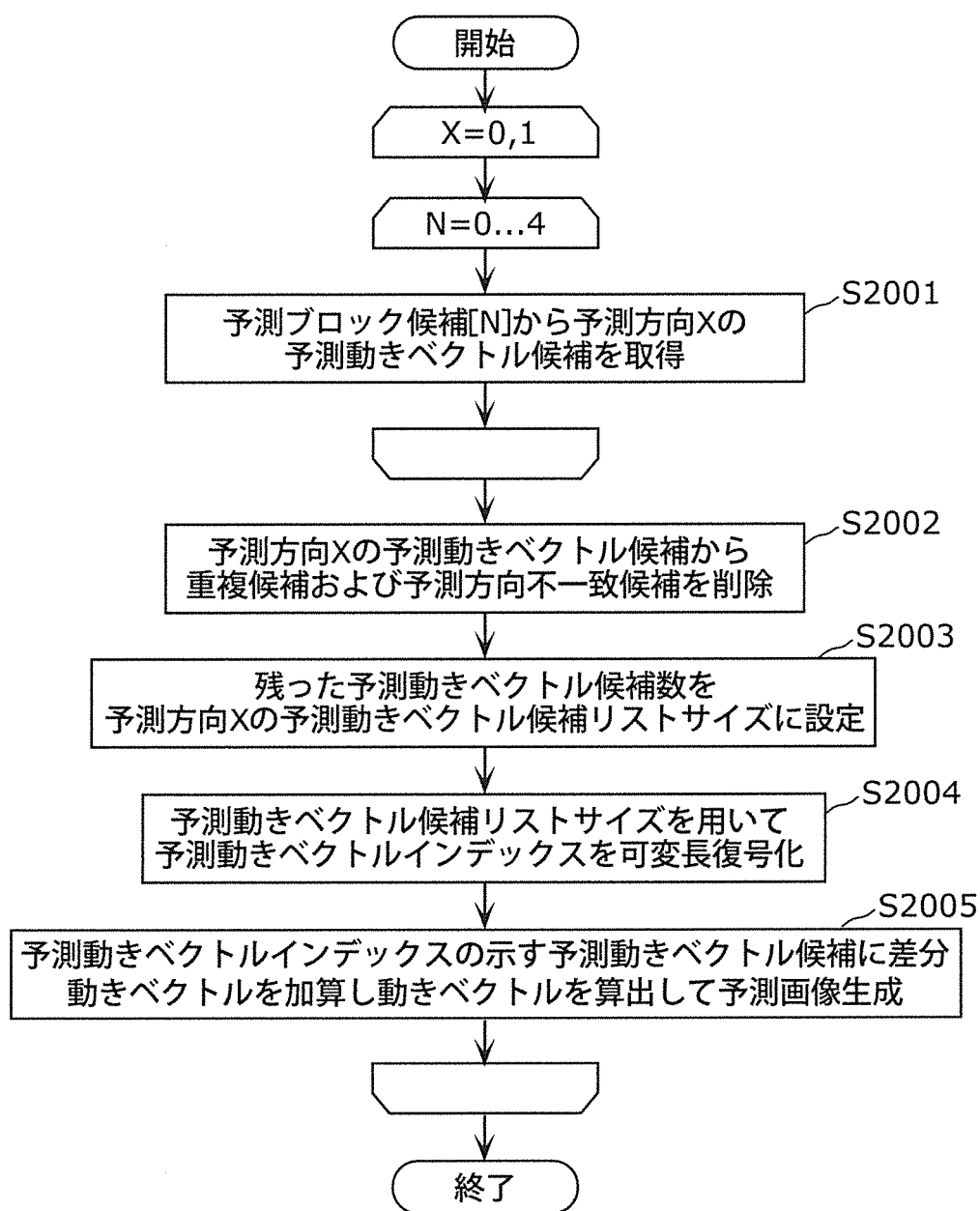
[図8B]



[図9]



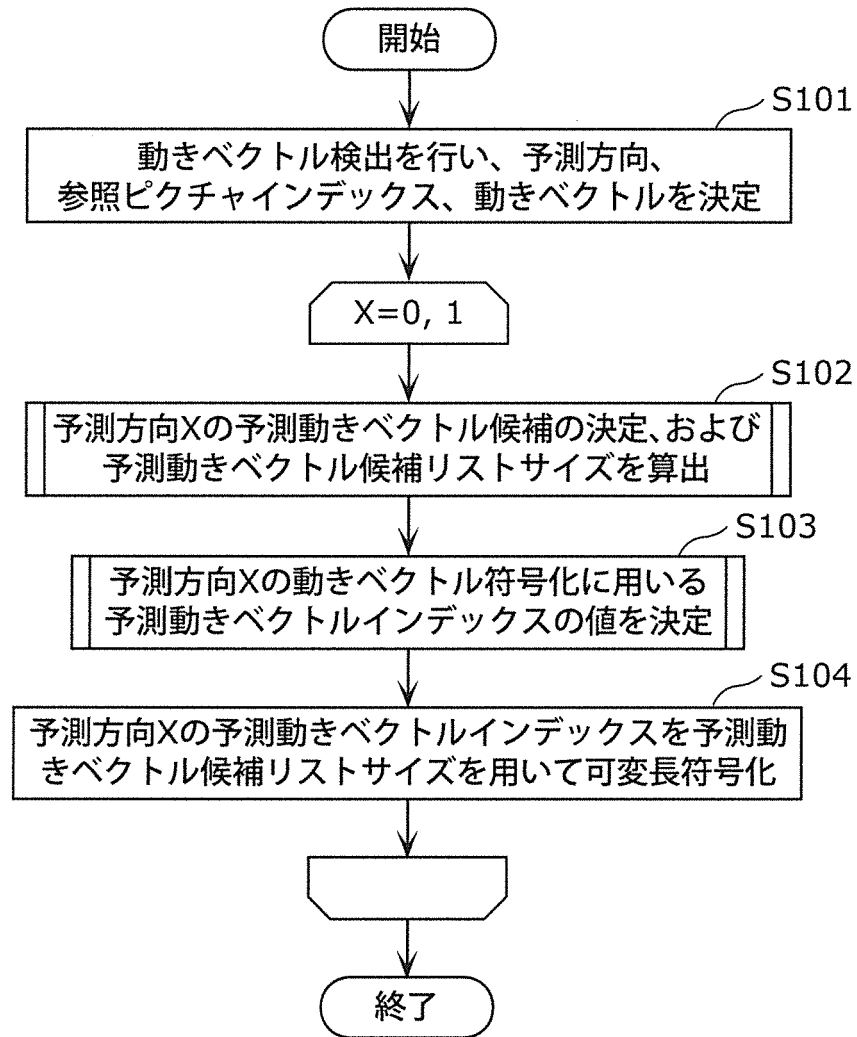
[図10]



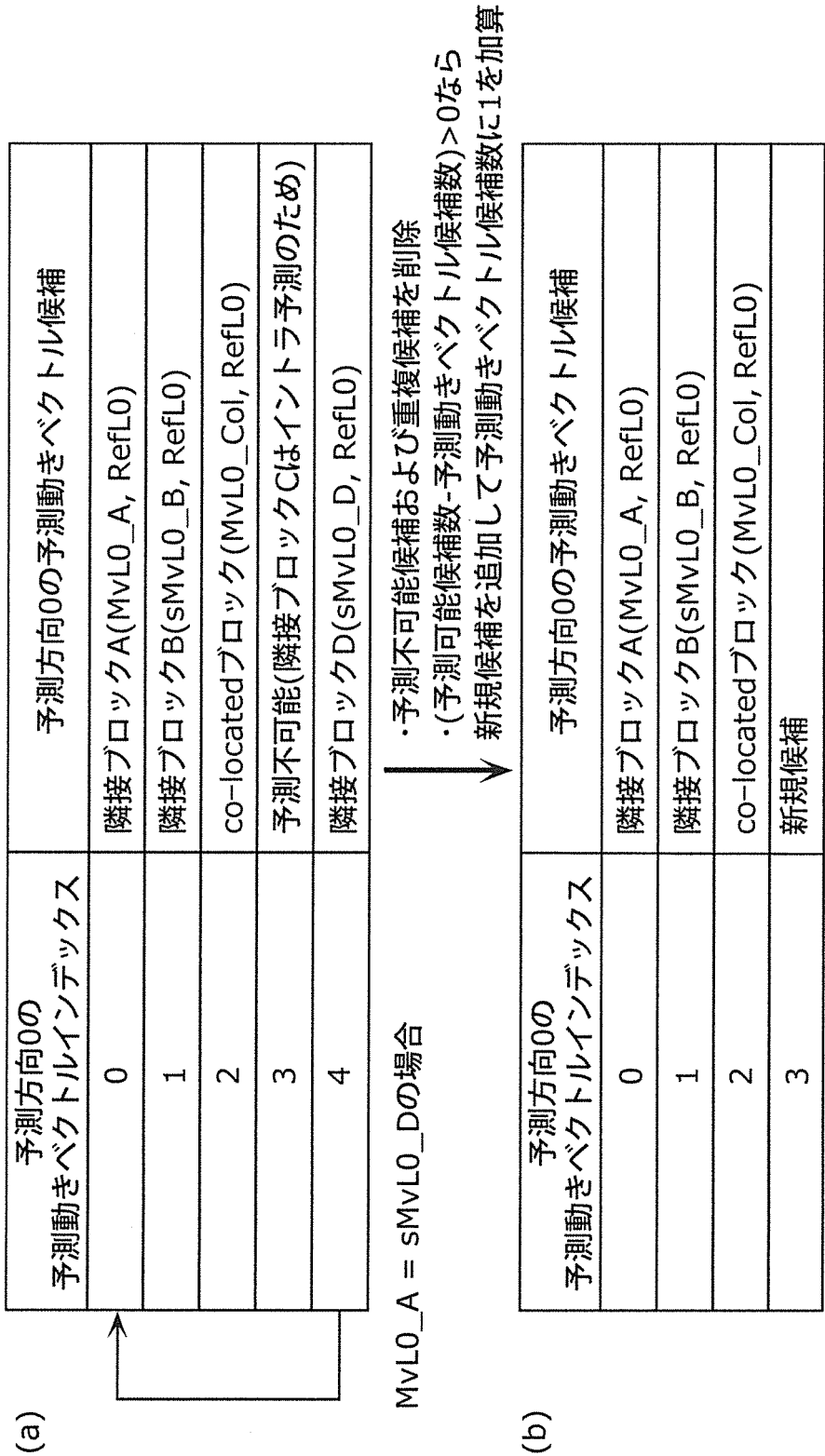
[図12]

	prediction_unit(x0,y0, log2PUWidth, log2PUHeight,PartIdx , InferredMergeFlag) {	Descriptor
	if(skip_flag[x0][y0]){	
	...	
	} else if(PredMode == MODE INTRA) {	
	...	
	} else if(/* MODE INTER */	
	if(!InferredMergeFlag)	
	merge_flag[x0][y0]	u(1) ae(v)
	if(merge_flag[x0][y0] && NumMergeCand > 1){	
	...	
	} else {	
	if(slice_type == B)	
予測動きベクトル候補リストサイズ =予測動きベクトル候補数	inter_pred_flag[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == pred_LC){	
	...	
予測動きベクトル インデックス	if(NumMVPCand(LcToLx) > 1)	
	mvp_idx_Ic[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	else (/* Pred_L0 or Pred_BI */	
予測動きベクトル候補リストサイズ =予測動きベクトル候補数	if(num_ref_idx_I0_active_minus1 > 0)	
	...	
予測動きベクトル インデックス	if(NumMVPCand(L0) > 1)	
	mvp_idx_I0[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == Pred_BI){	
予測動きベクトル候補リストサイズ =予測動きベクトル候補数	...	
	if(NumMVPCand(L1) > 1)	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_I1[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	}	
	}	
	}	

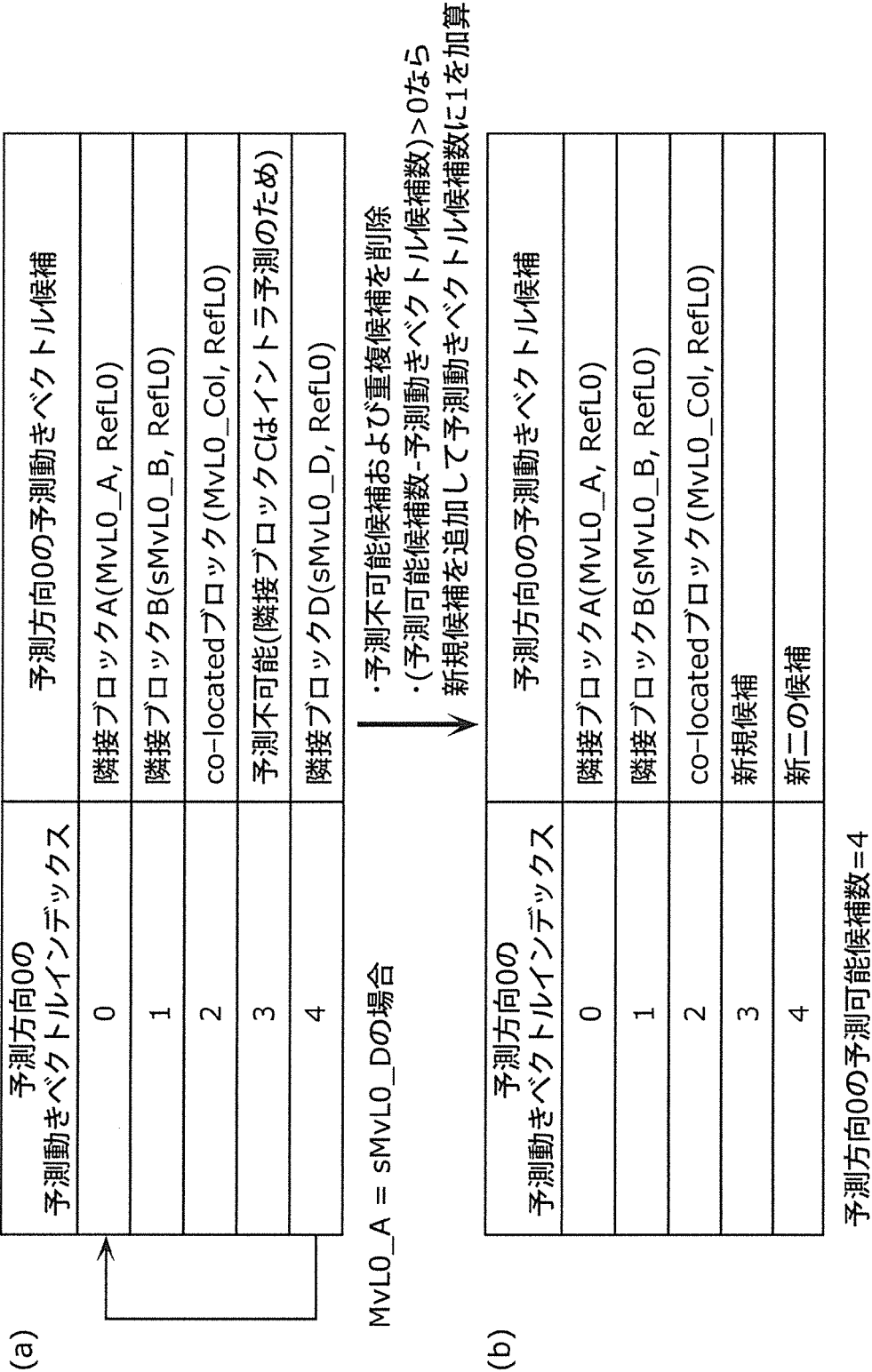
[図14]



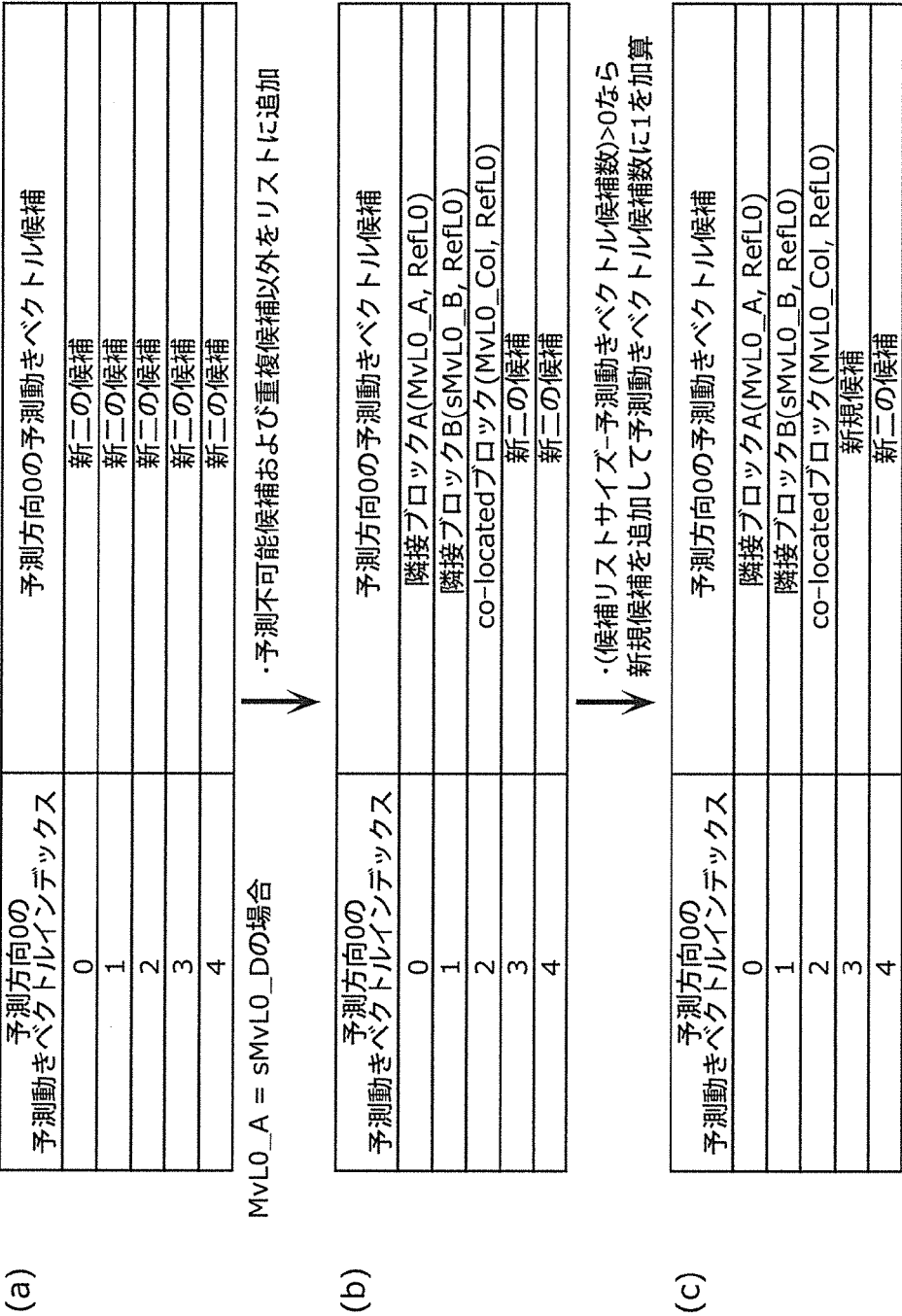
[図15A]



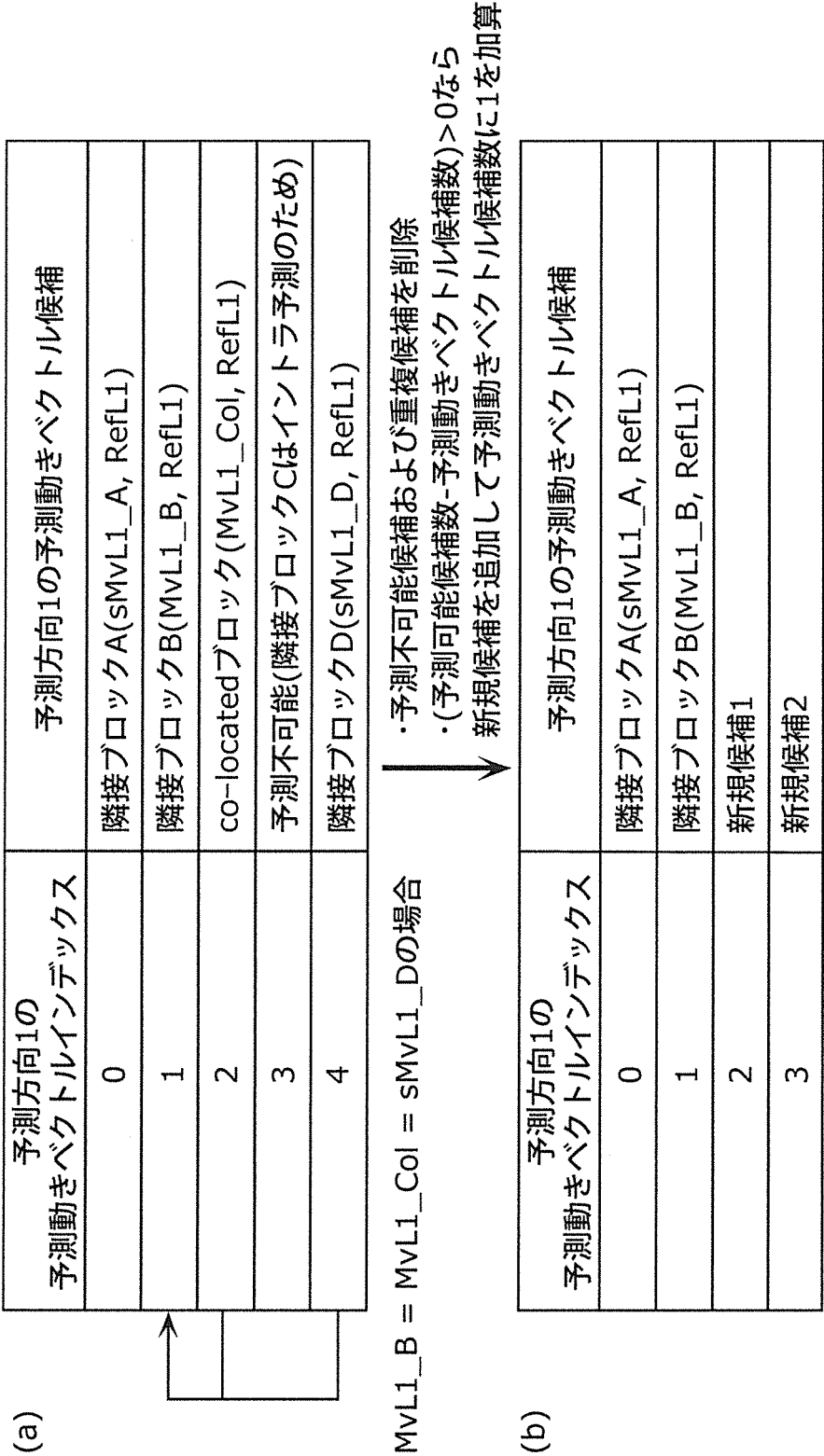
[図15B]



[図15C]

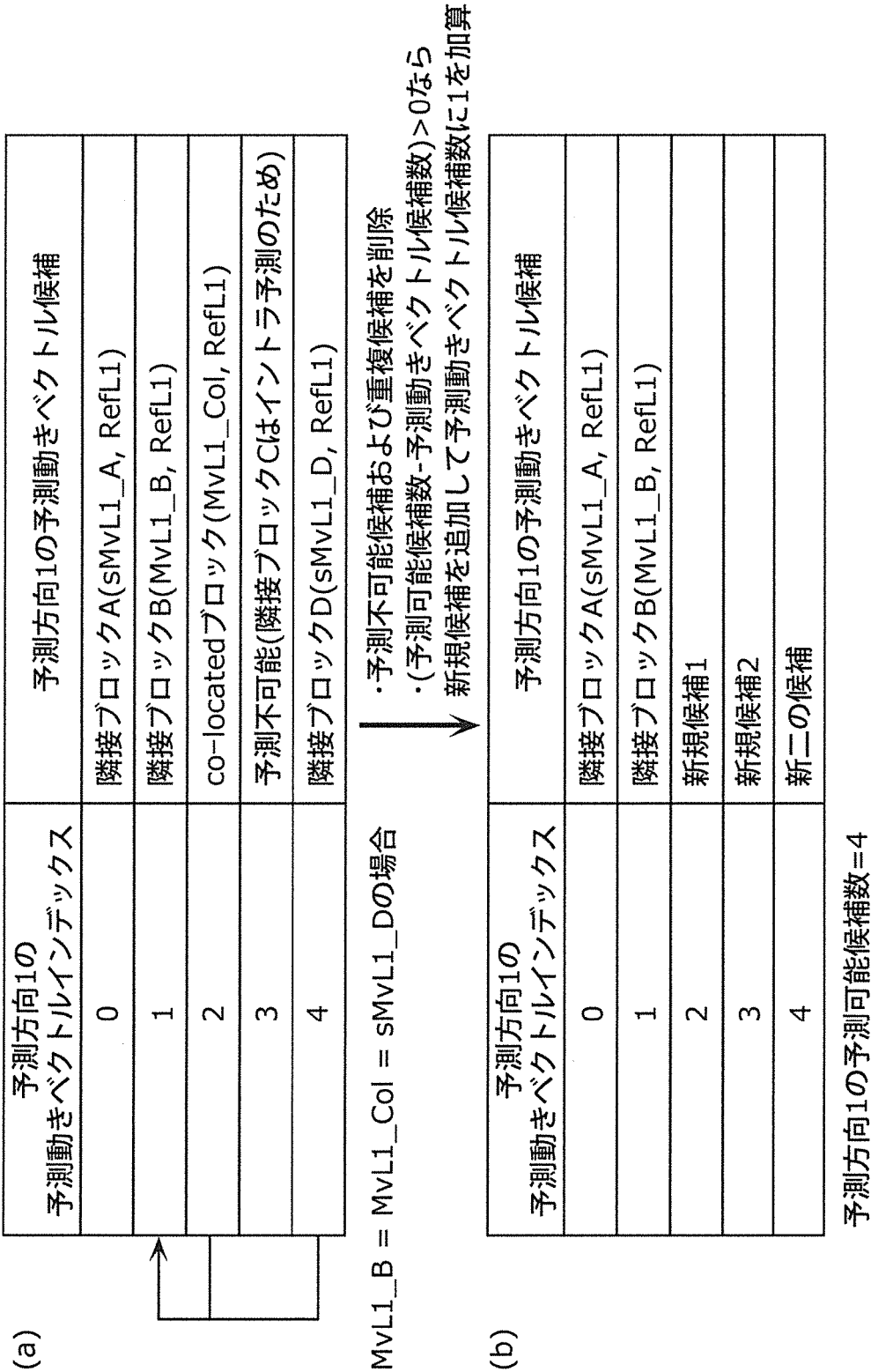


[図16A]

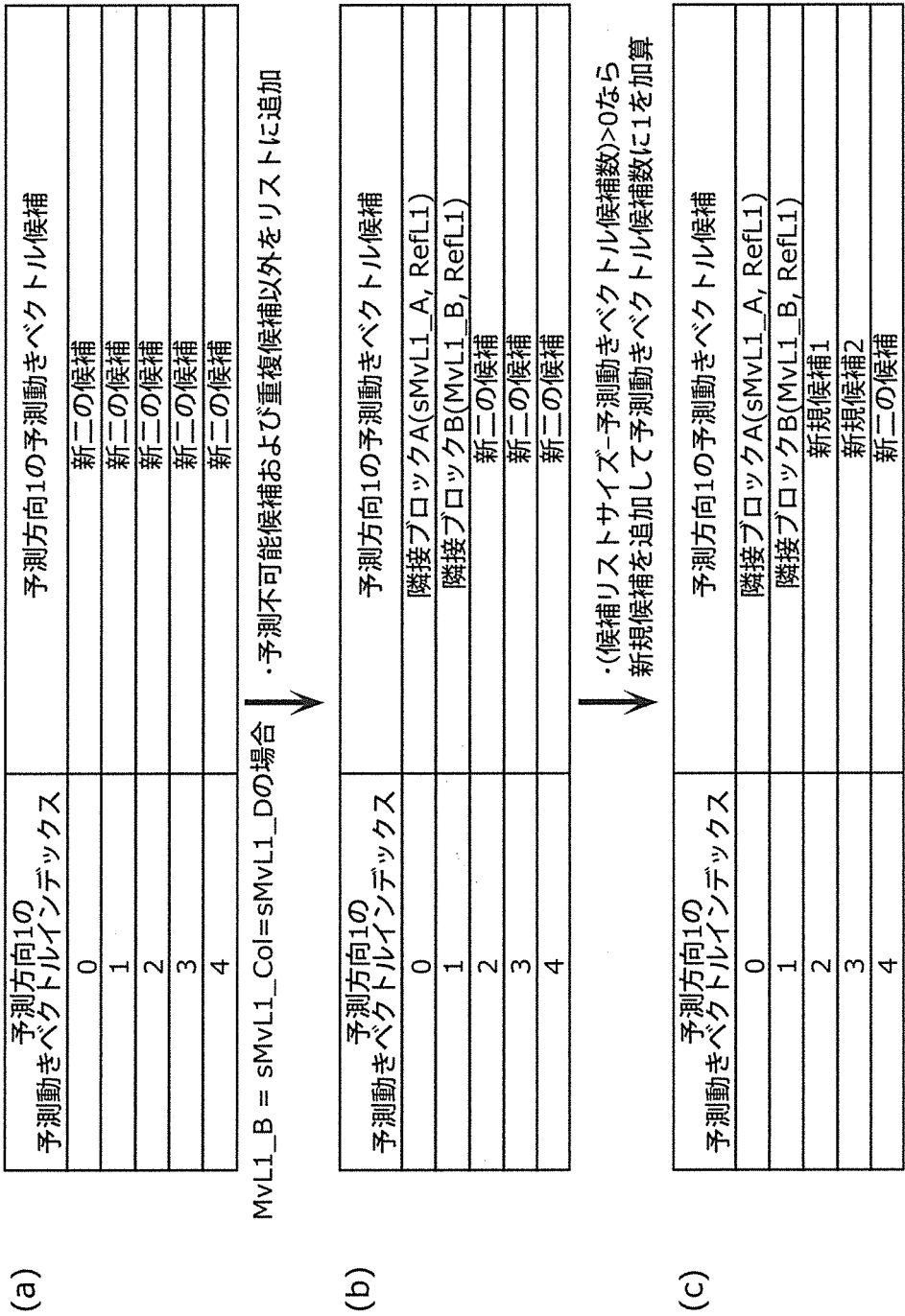


予測方向1の予測可能候補数=4

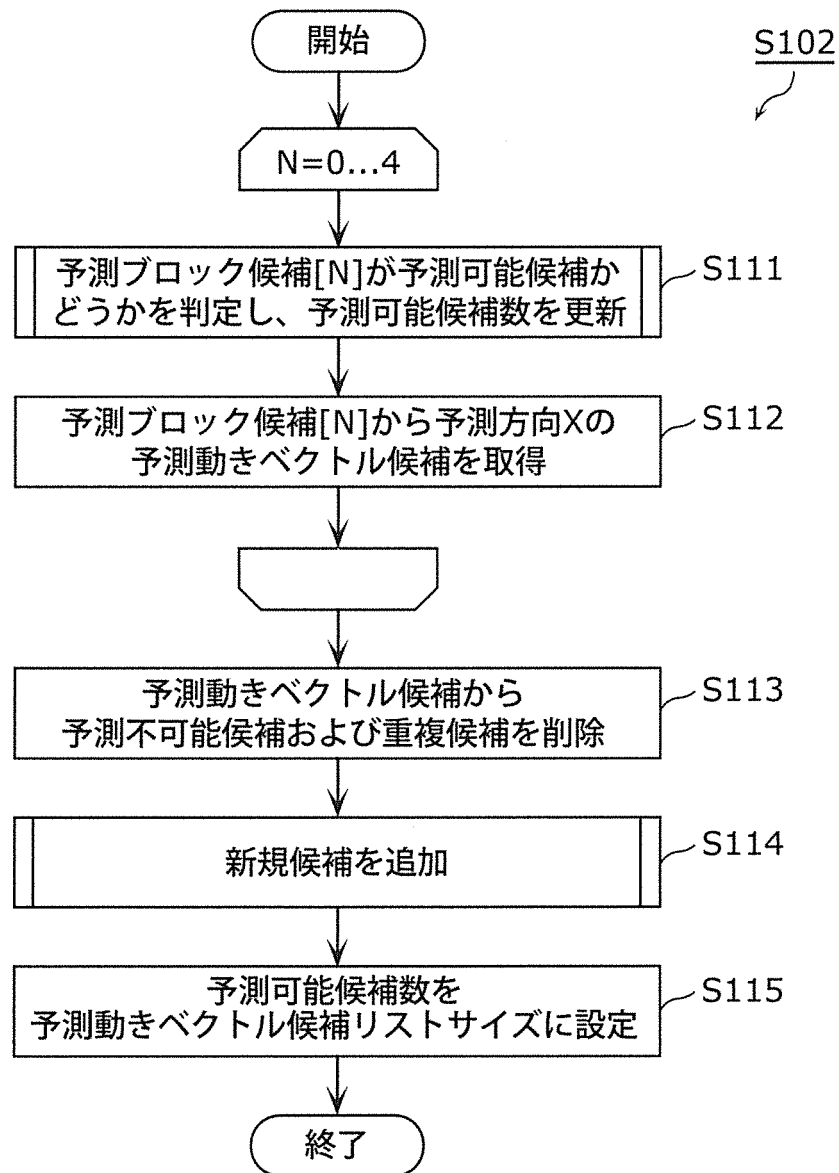
[図16B]



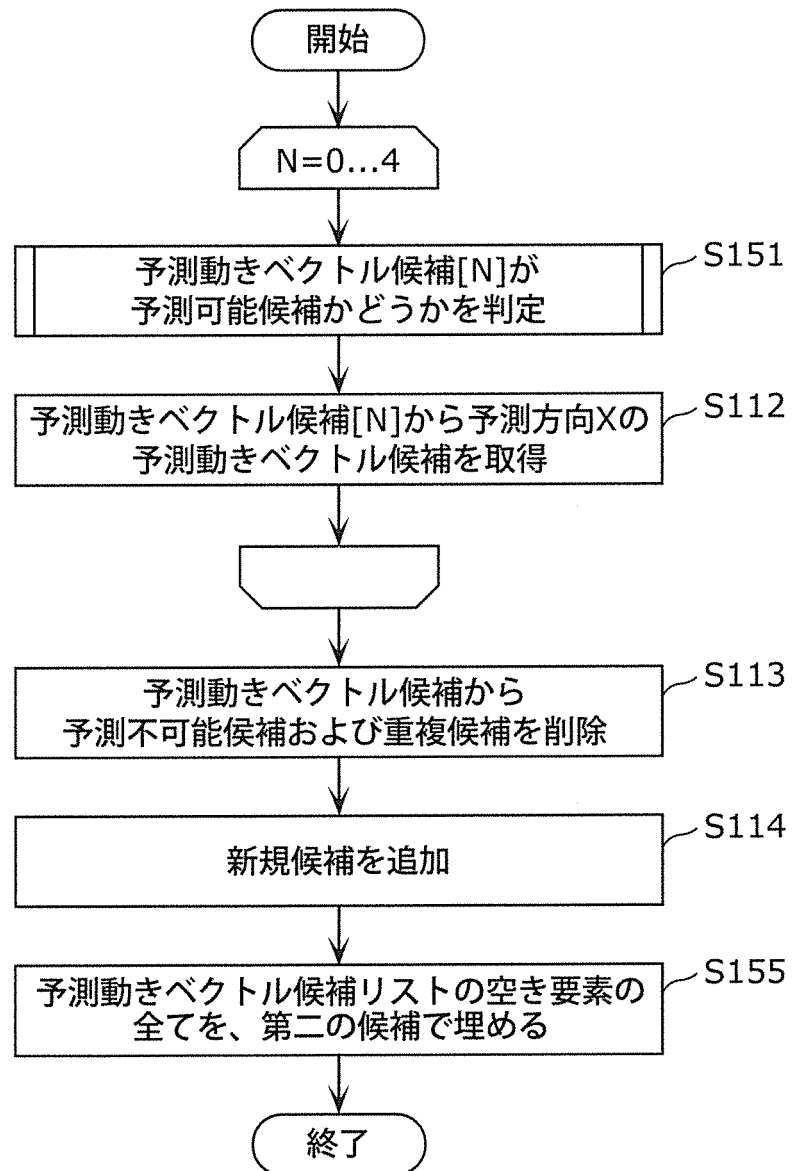
[図16C]



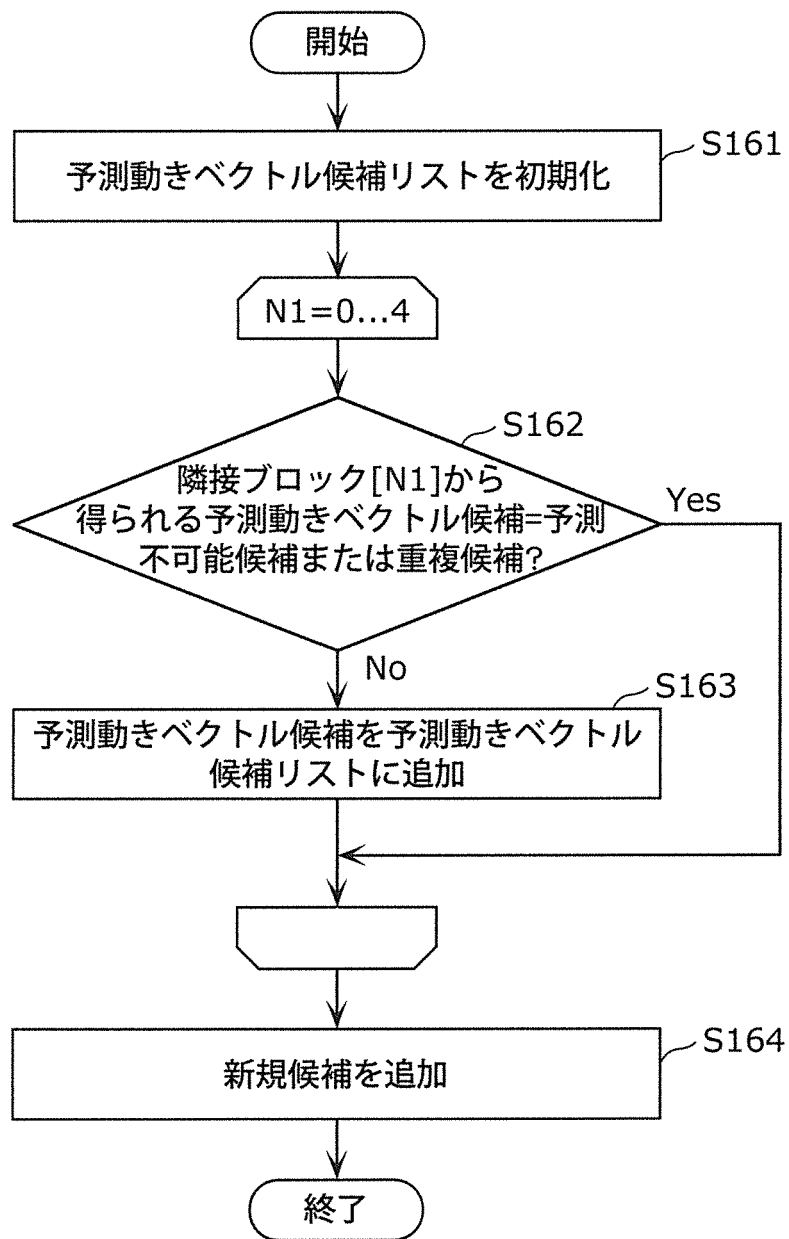
[図17A]



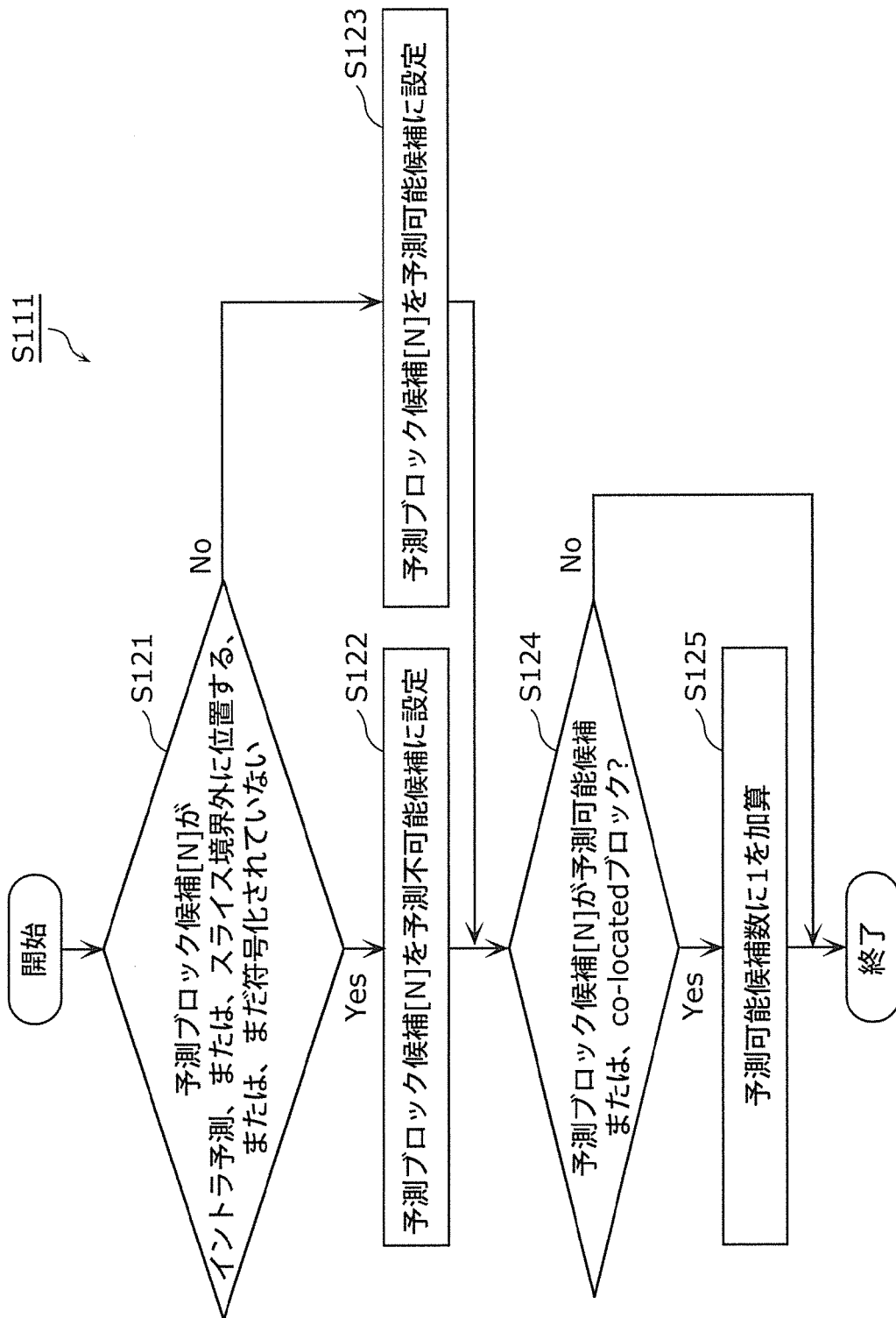
[図17B]



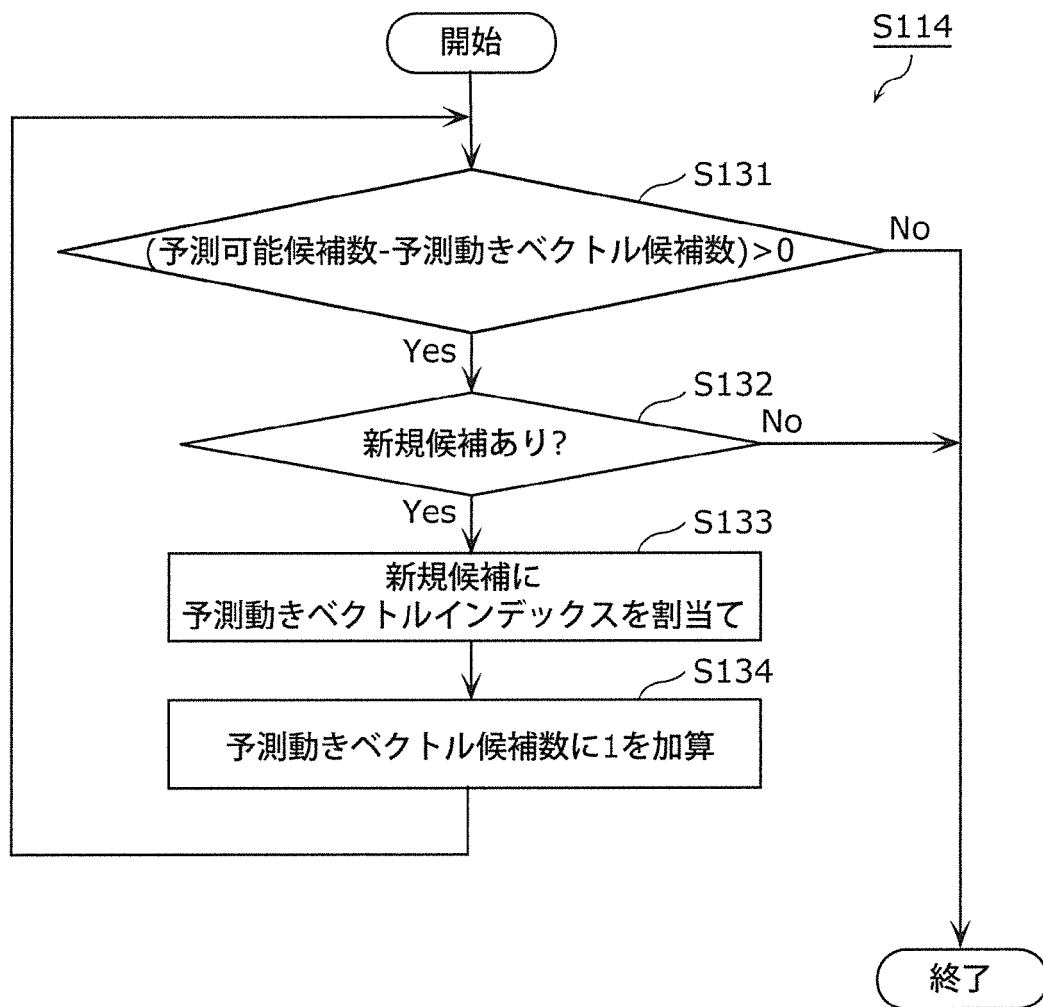
[図17C]



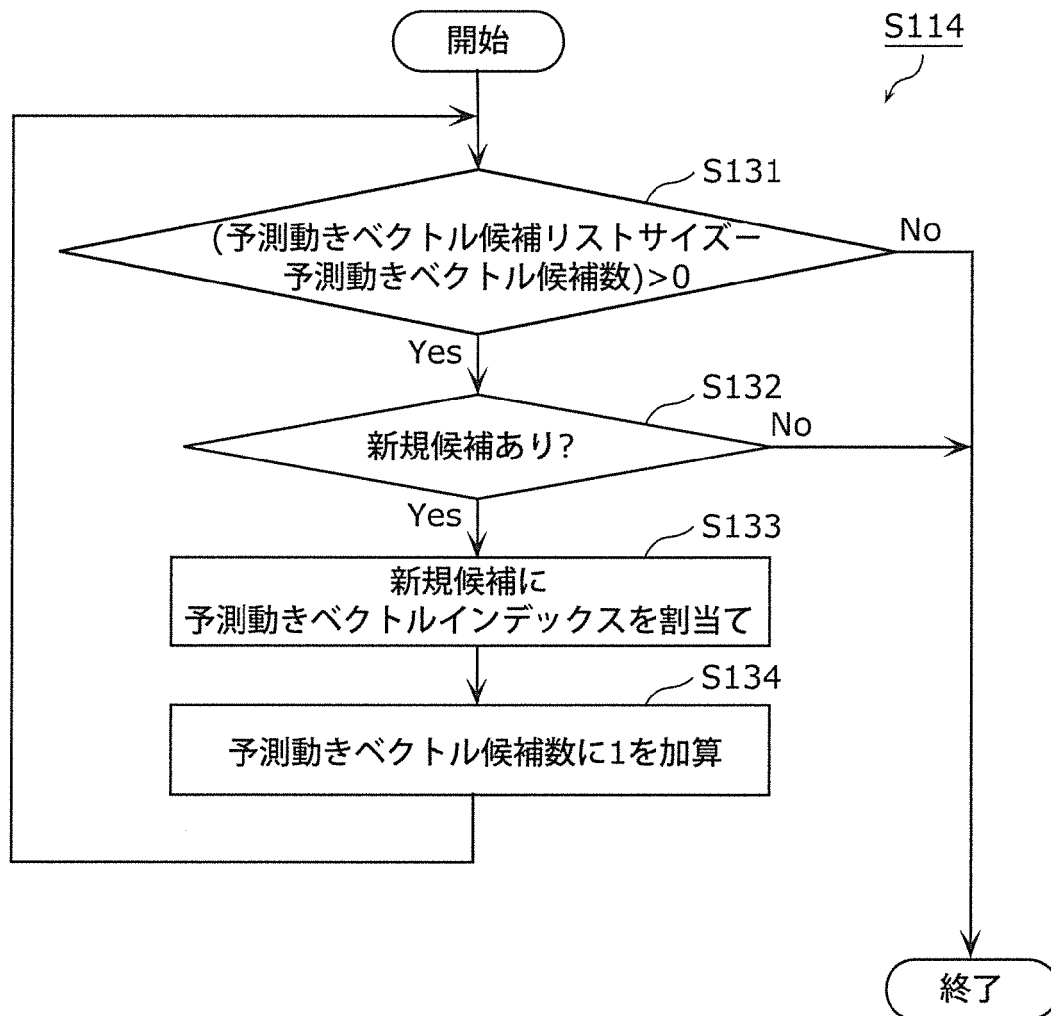
[図18]



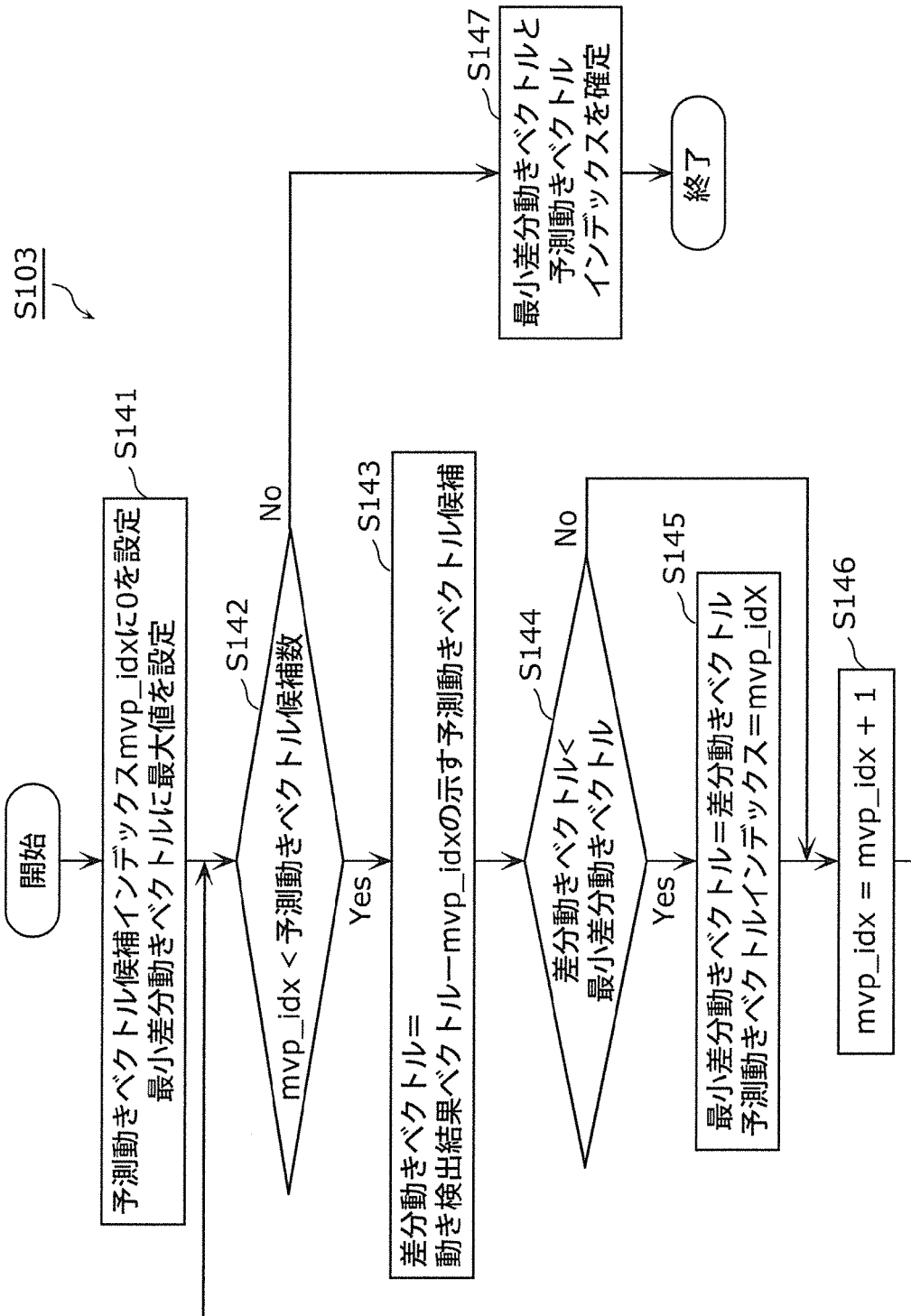
[図19A]



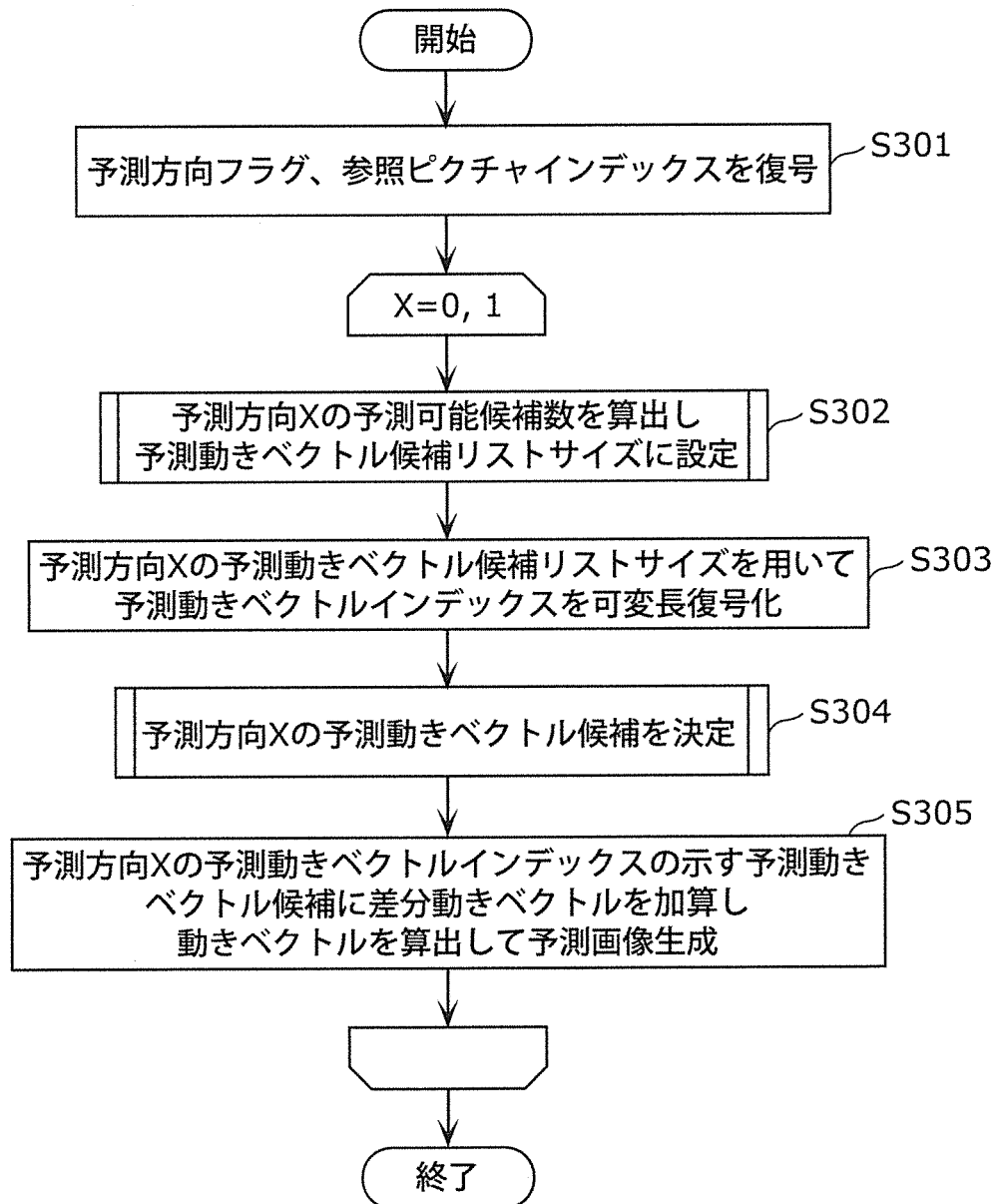
[図19B]



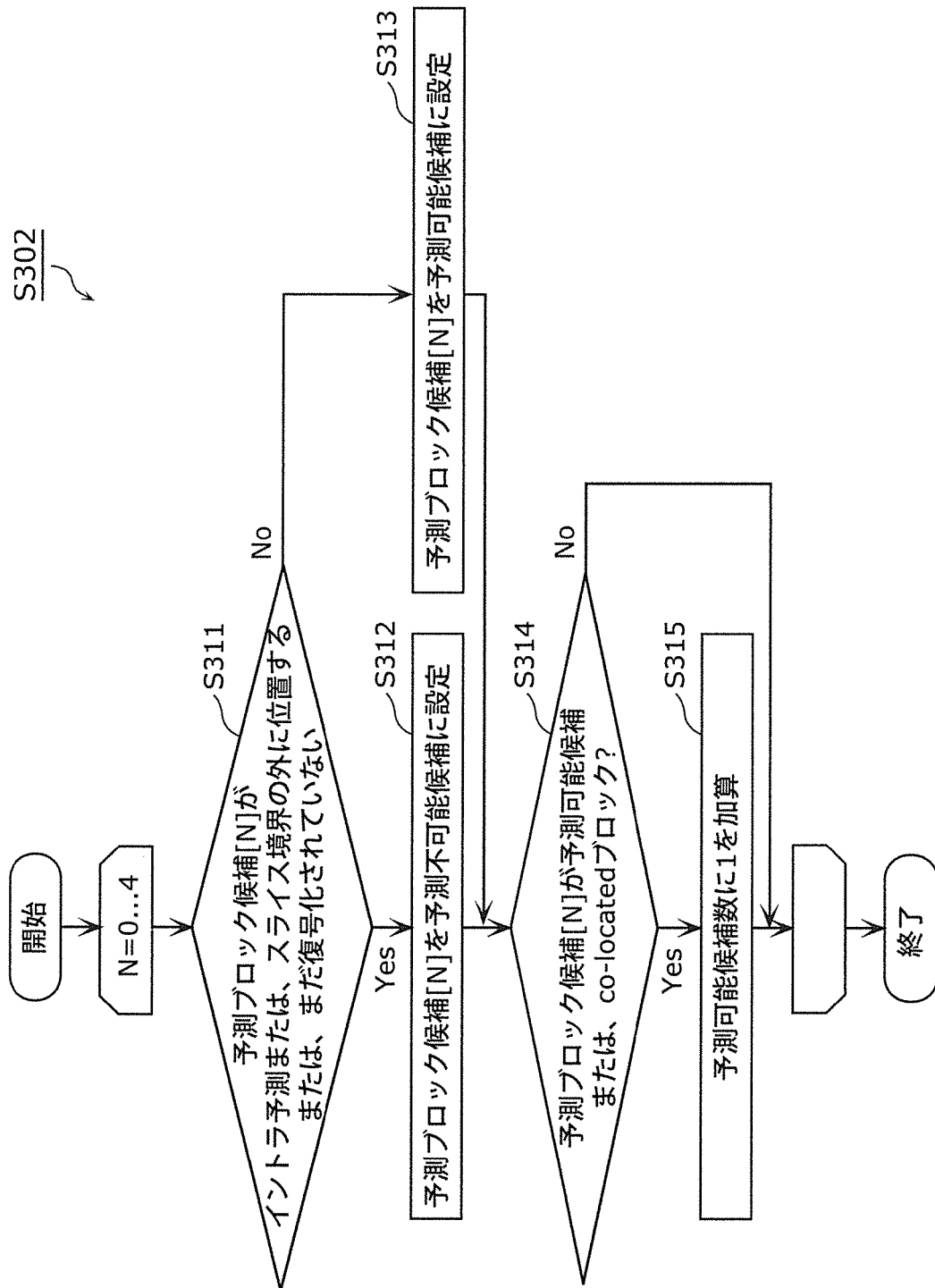
[図20]



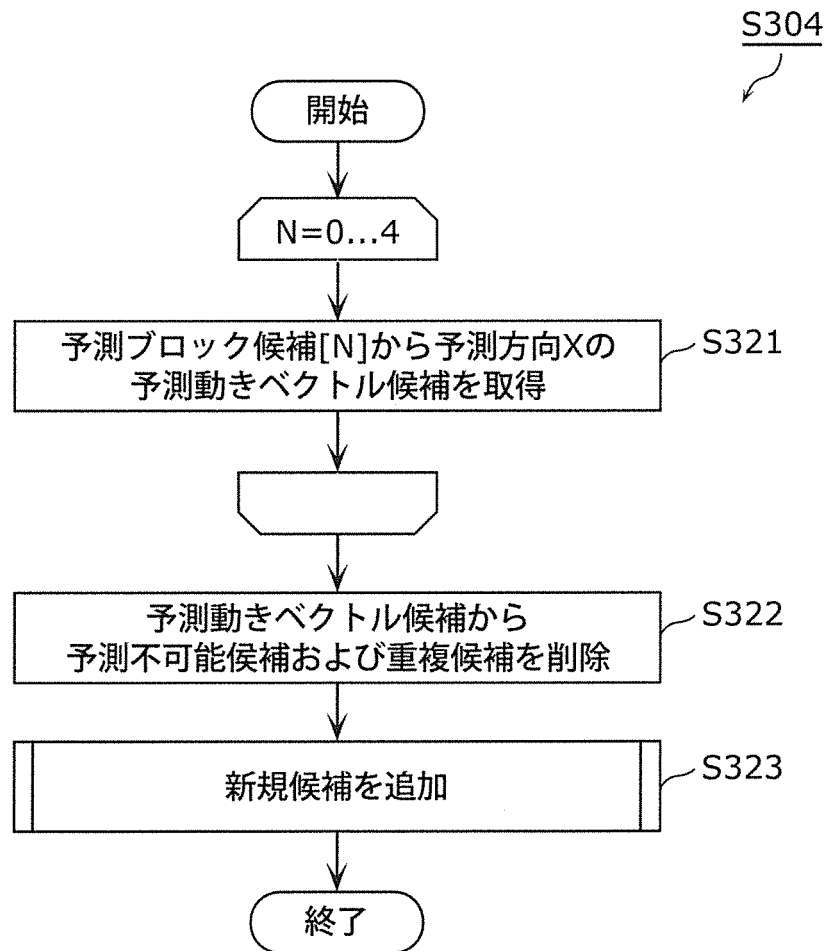
[図22]



[図23]



[図24]



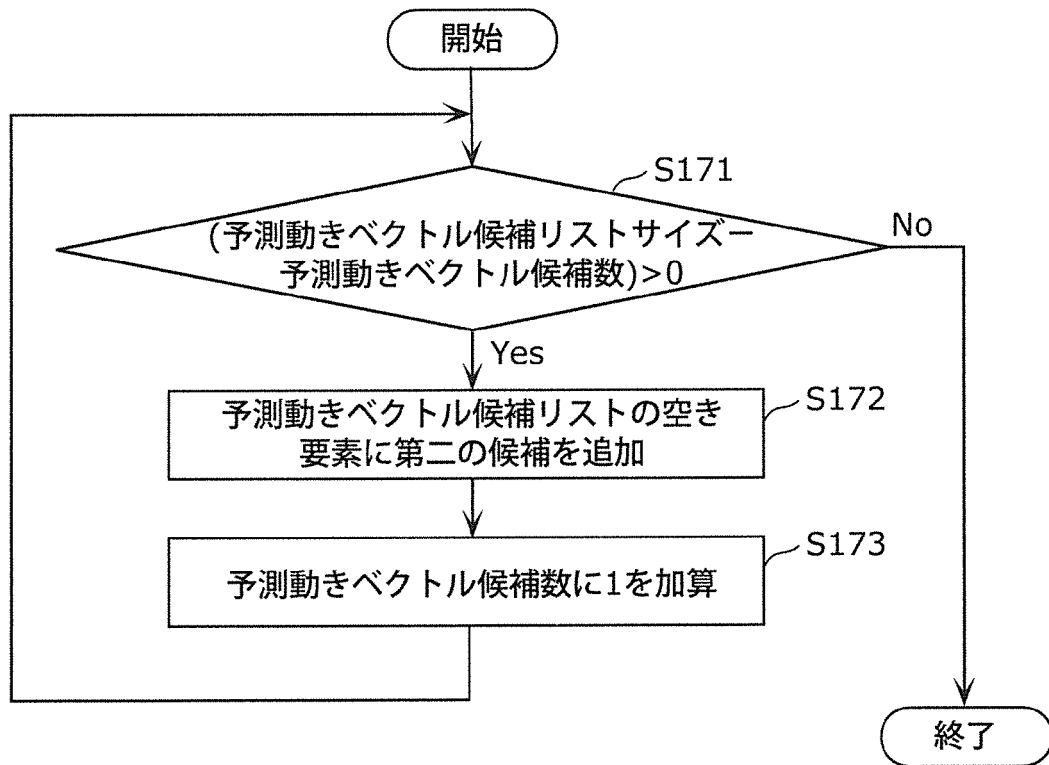
[図25]

	prediction_unit(x0,y0, log2PUWidth, log2PUHeight,PartIdx . InferredMergeFlag) {	Descriptor
	if(skip_flag[x0][y0]){	
	...	
	} else if(PredMode == MODE_INTRA) {	
	...	
	} else if(/* MODE_INTER */	
	if(!InferredMergeFlag)	
	merge_flag[x0][y0]	u(1) ae(v)
	if(merge_flag[x0][y0] && NumMergeCand > 1){	
	...	
	} else {	
	if(slice_type == B)	
予測動きベクトル候補リストサイズ = 予測可能候補数	inter_pred_flag[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == pred_LC){	
	...	
	if(NumMVPCand(LcToLx) > 1)	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_Lc[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	else (/* Pred_L0 or Pred_BI */	
	if(num_ref_idx_I0_active_minus1 > 0)	
	...	
	if(NumMVPCand(L0) > 1)	
予測動きベクトル候補リストサイズ = 予測可能候補数	mvp_idx_I0[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == Pred_BI){	
予測動きベクトル候補リストサイズ = 予測可能候補数	...	
	if(NumMVPCand(L1) > 1)	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_I1[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	}	
	}	
	}	

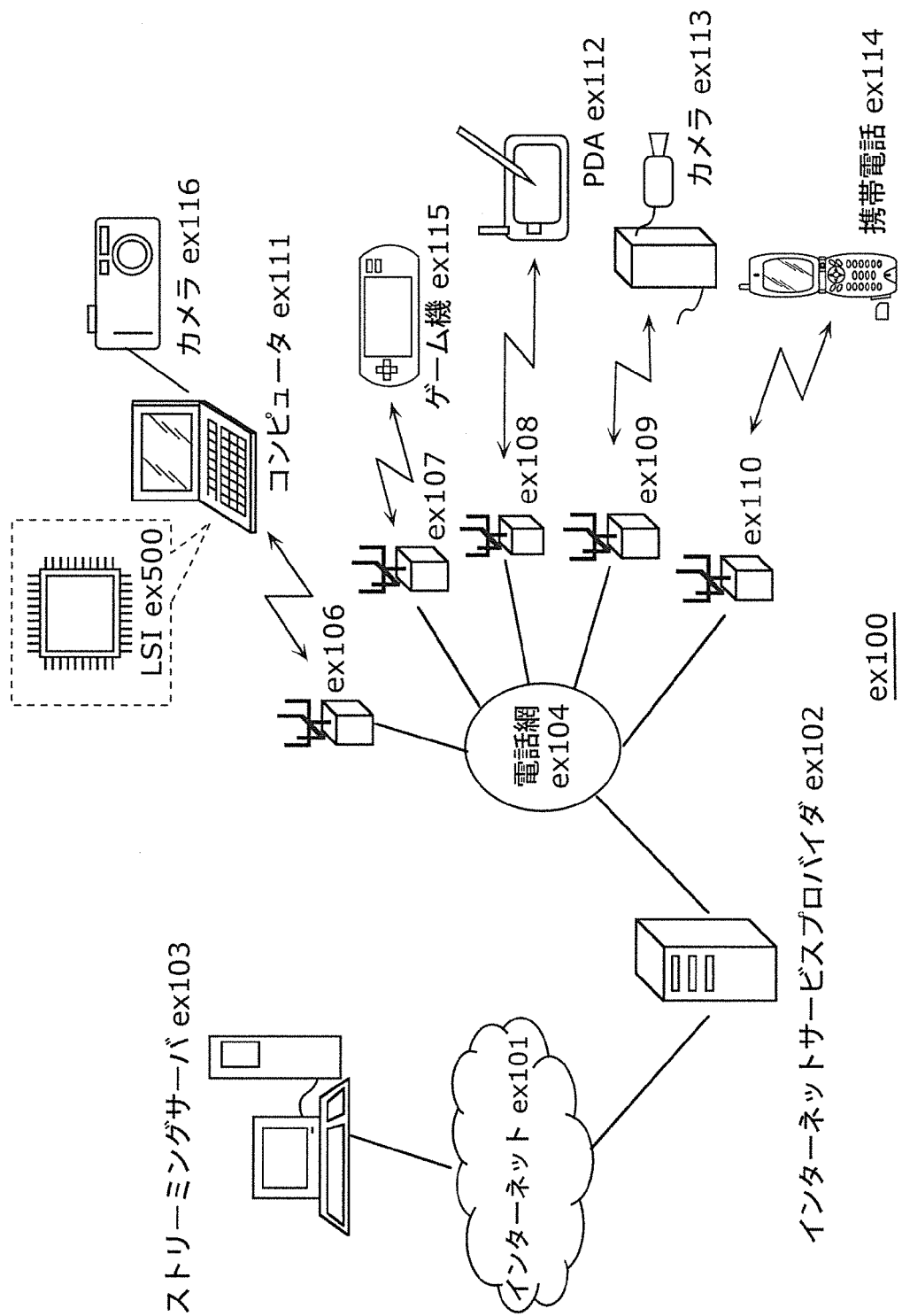
[図26]

	prediction_unit(x0,y0, log2PUWidth, log2PUHeight,PartIdx . InferredMergeFlag) {	Descriptor
	if(skip_flag[x0][y0]){	
	...	
	} else if(PredMode == MODE INTRA) {	
	...	
	} else if(/* MODE INTER */	
	if(!InferredMergeFlag)	
	merge_flag[x0][y0]	u(1) ae(v)
	if(merge_flag[x0][y0] && NumMergeCand > 1){	
	...	
予測方向フラグ	} else {	
	if(slice_type == B)	
	inter_pred_flag[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == pred_LC){	
	...	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_Ic[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	else (/* pred_L0 or pred_BI */	
	if(num_ref_idx_I0_active_minus1 > 0)	
	...	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_I0[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	if(inter_pred_flag[x0][y0] == pred_BI){	
	...	
予測動きベクトル インデックス	mvp_idx_I1[x0][y0]	ue(v) ae(v)
	}	
	}	
	}	
	}	

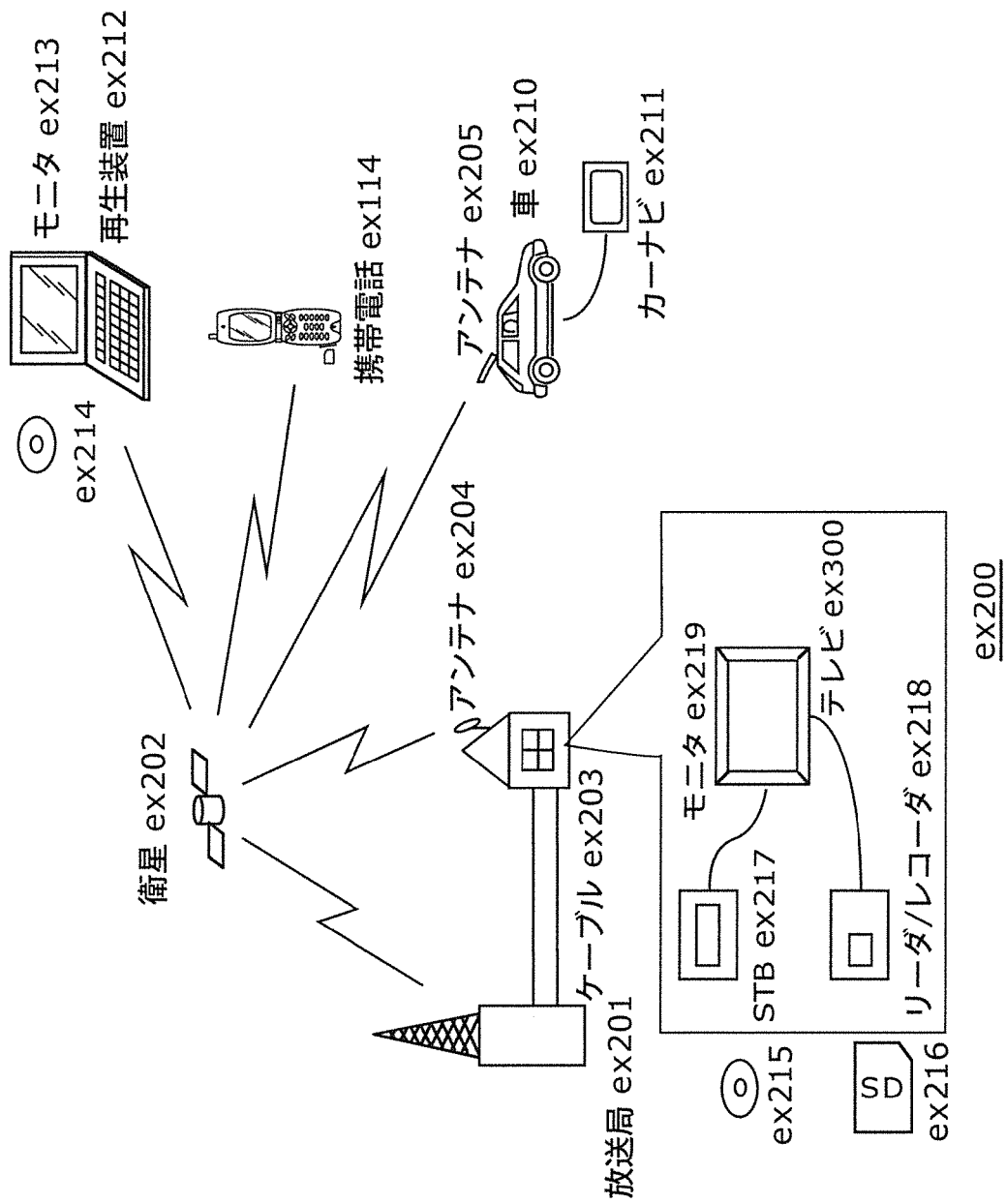
[図27]



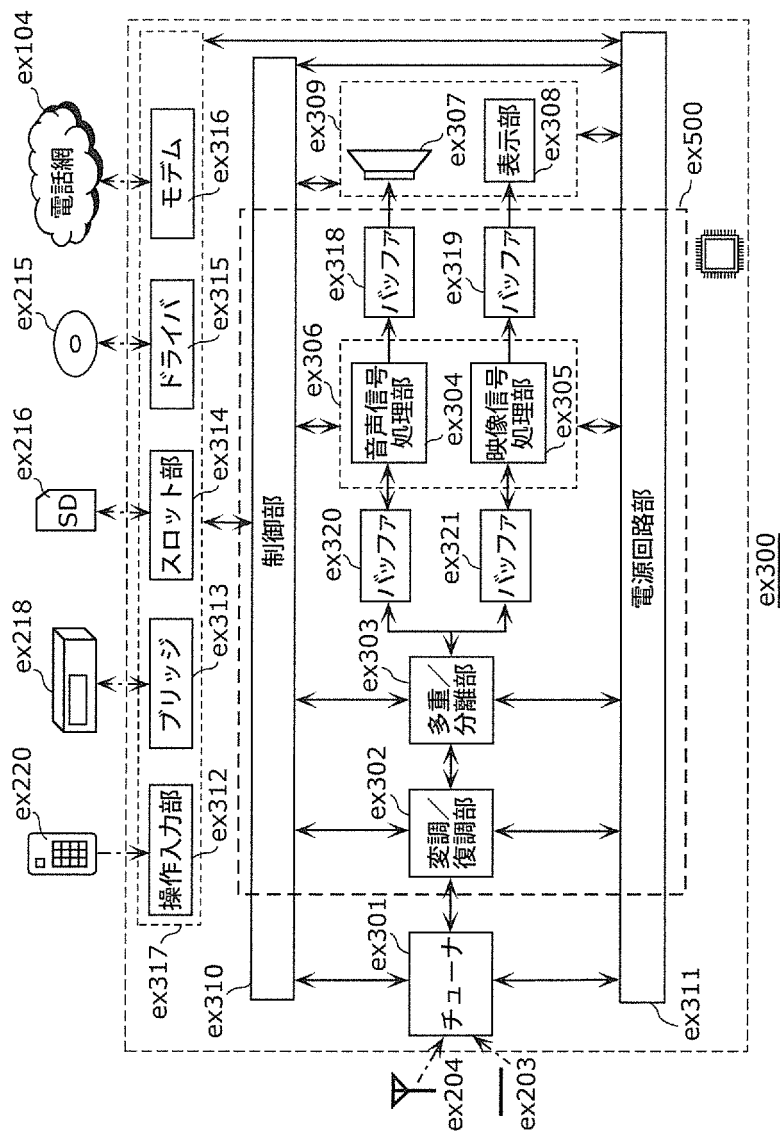
[図28]



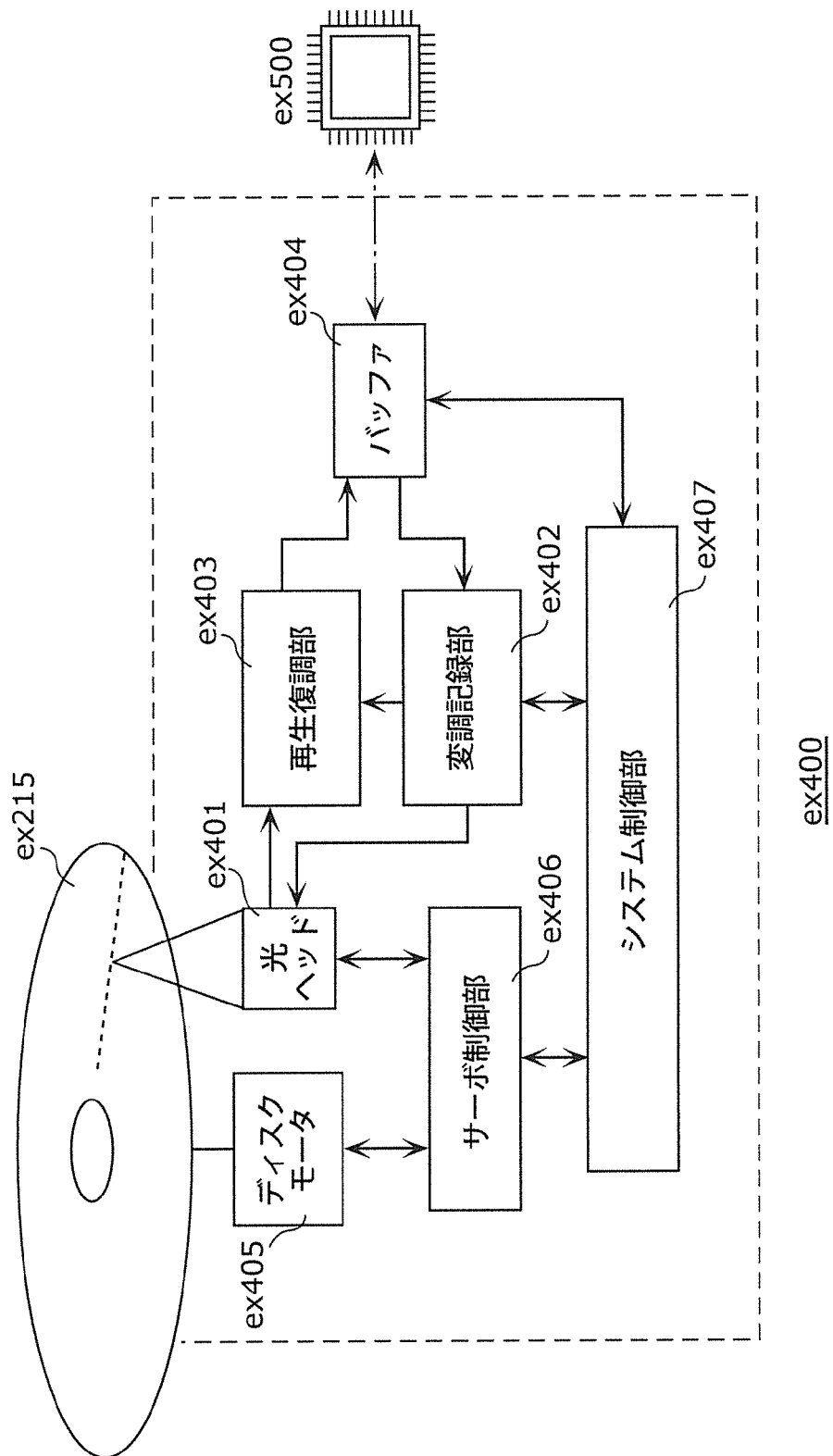
[図29]



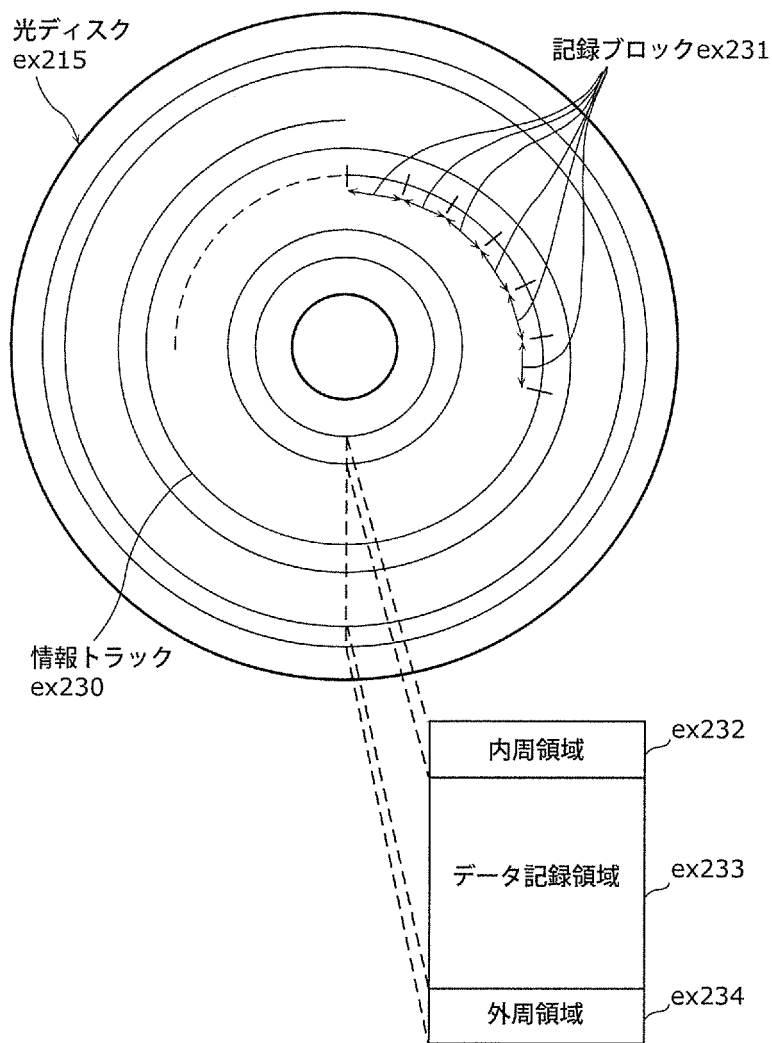
[図30]



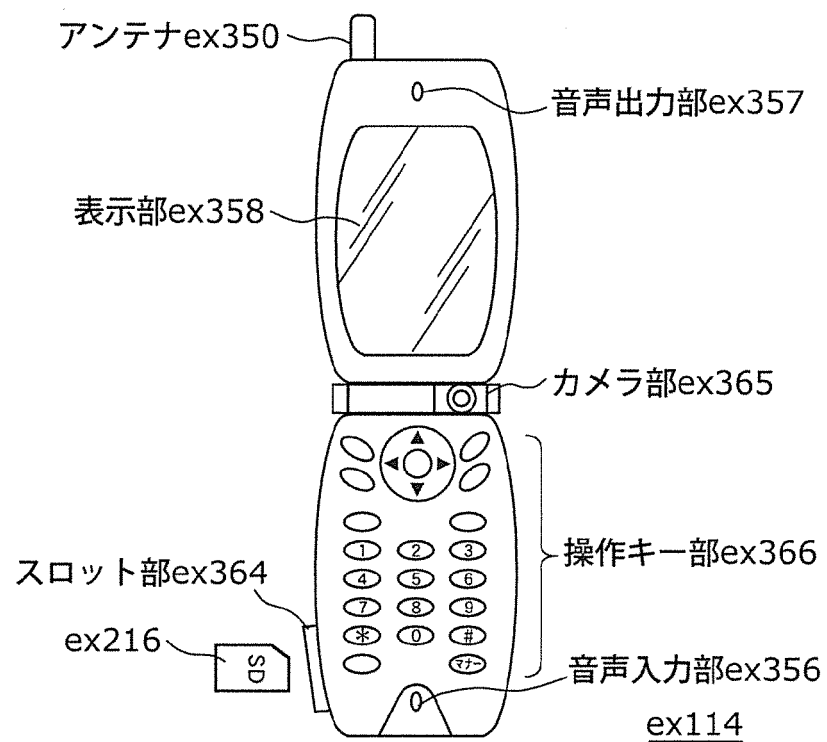
[図31]



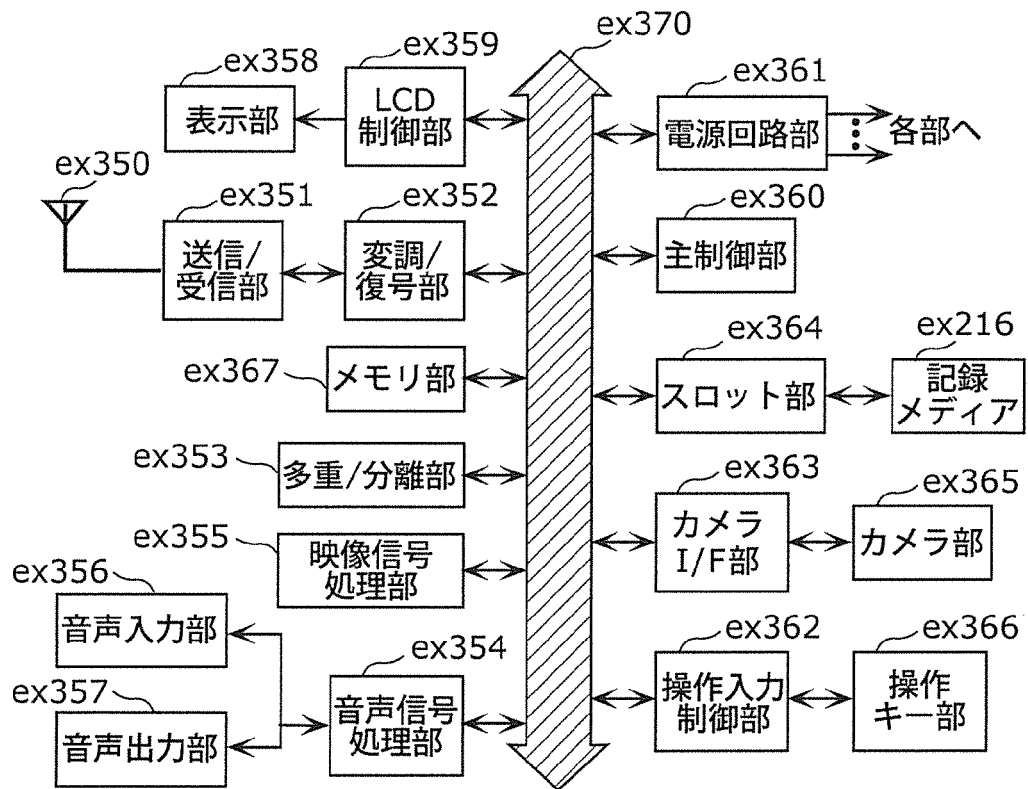
[図32]



[図33A]



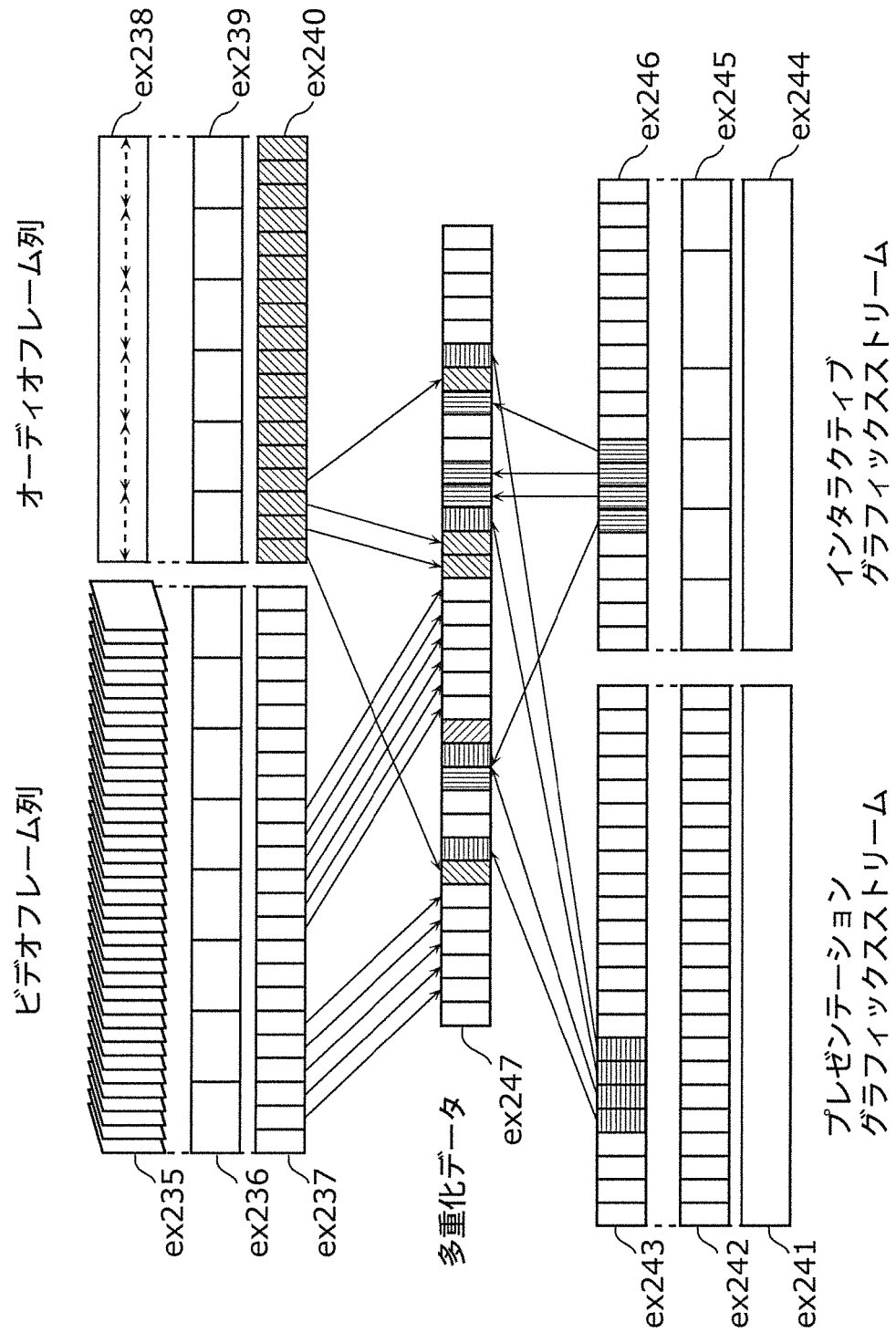
[図33B]



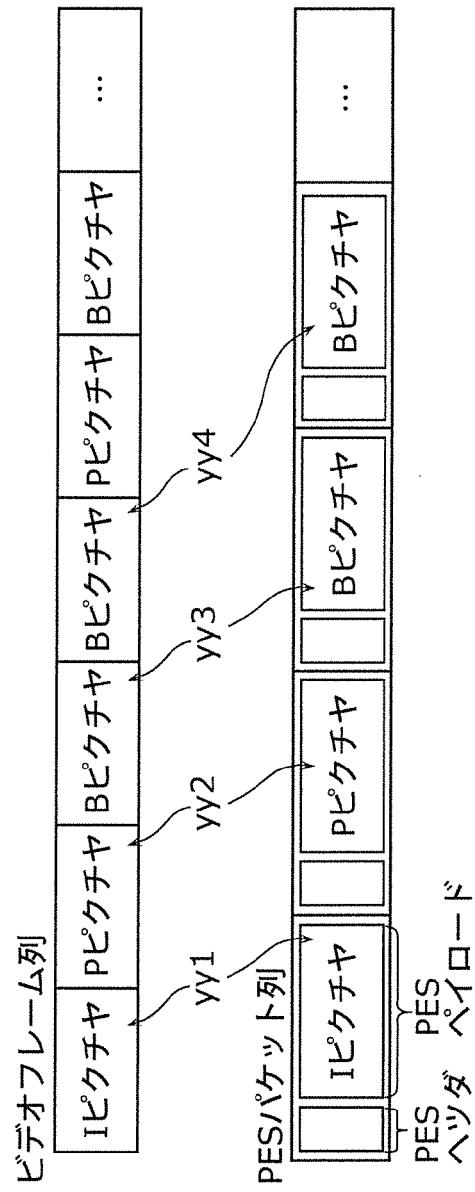
[図34]

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)

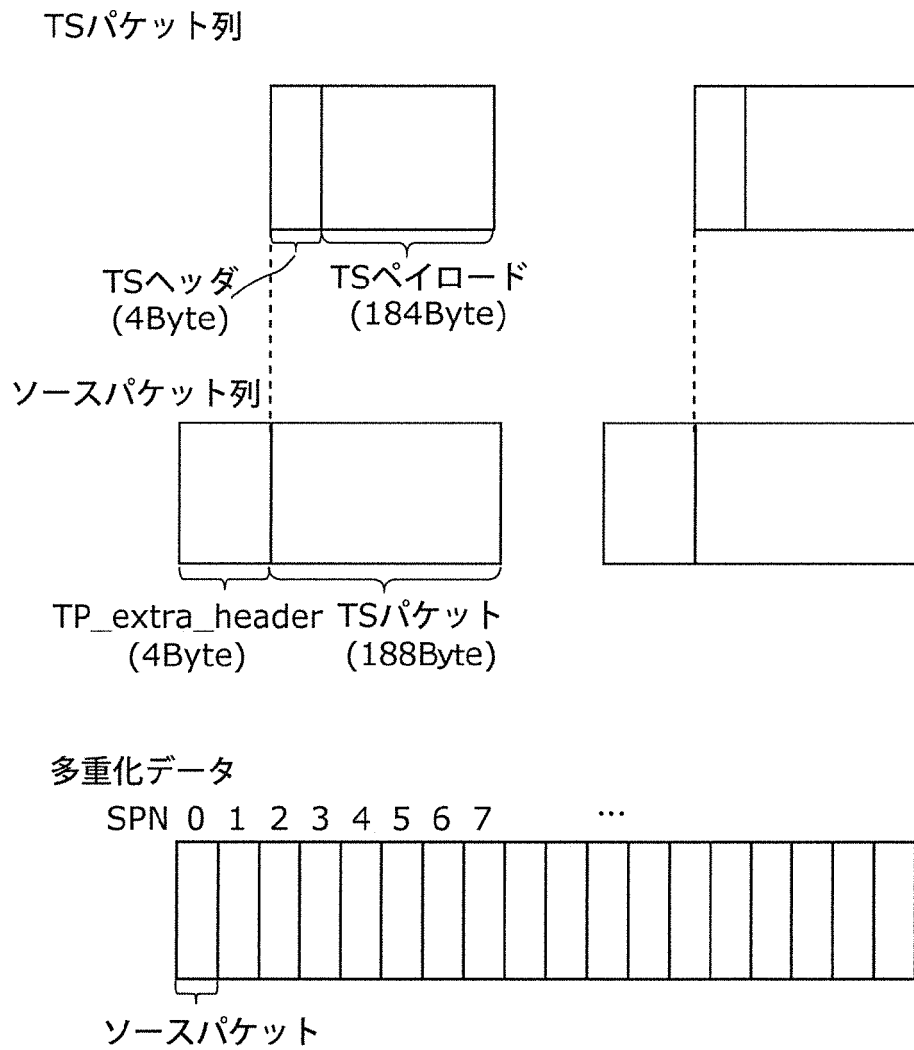
[図35]



[図36]

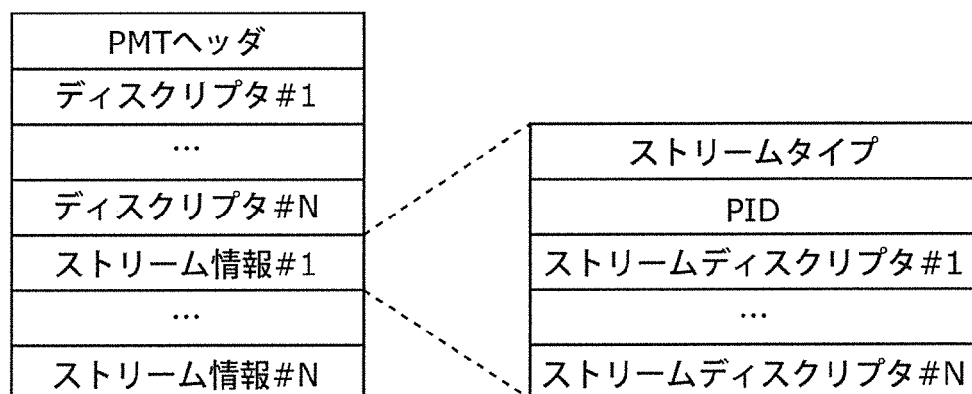


[図37]

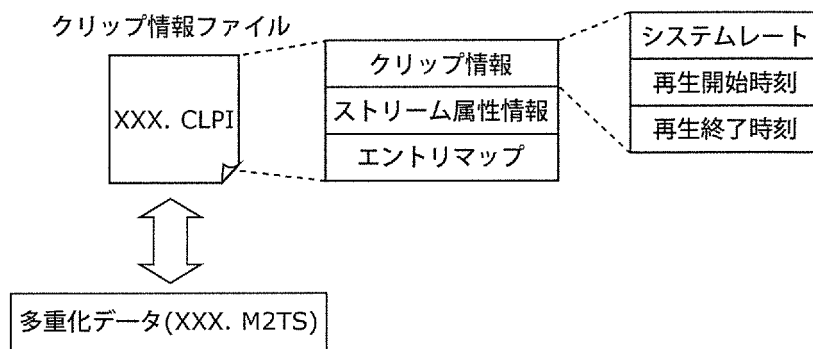


[図38]

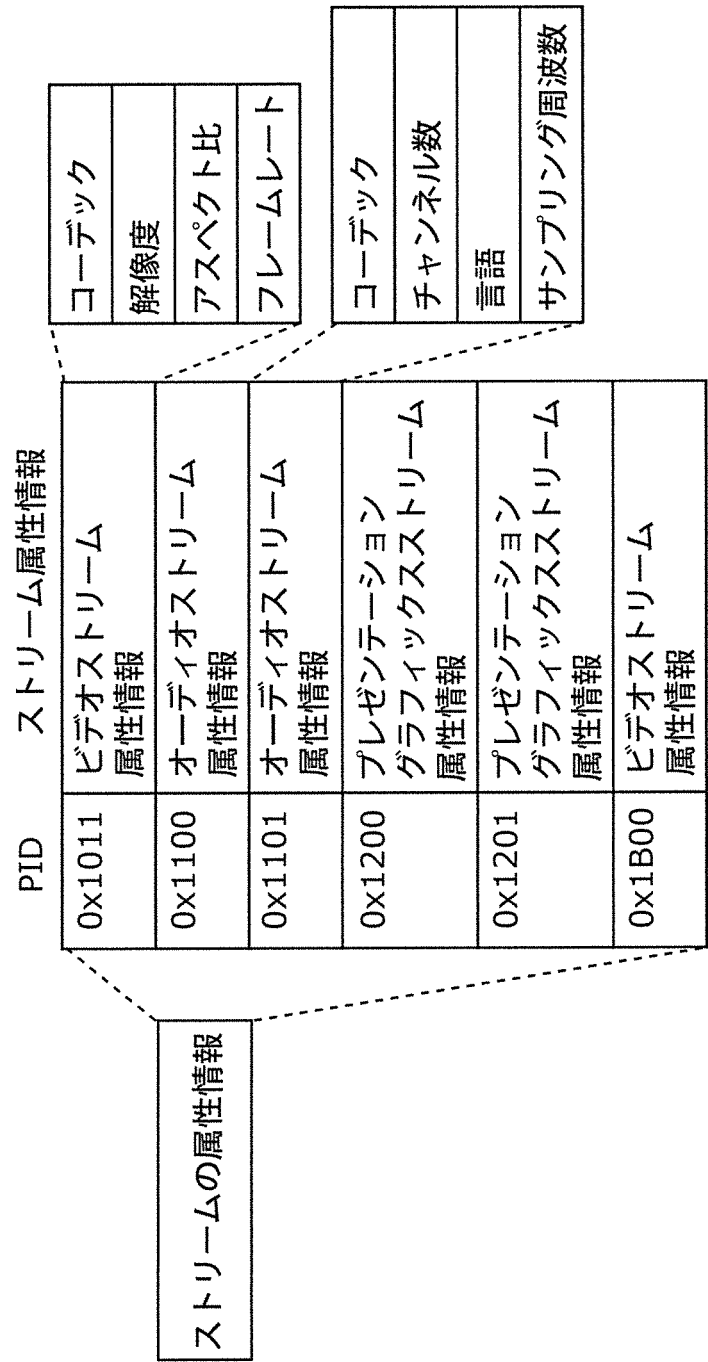
PMTのデータ構造



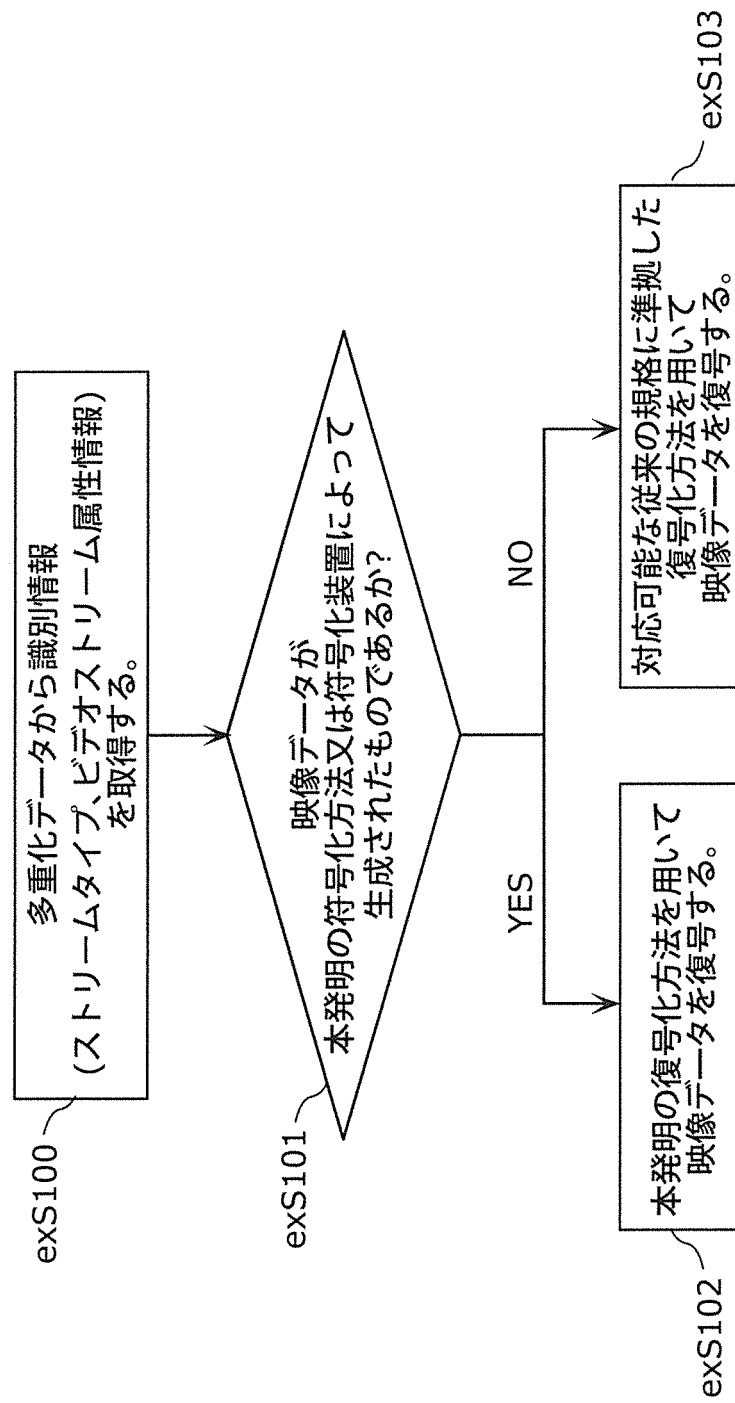
[図39]



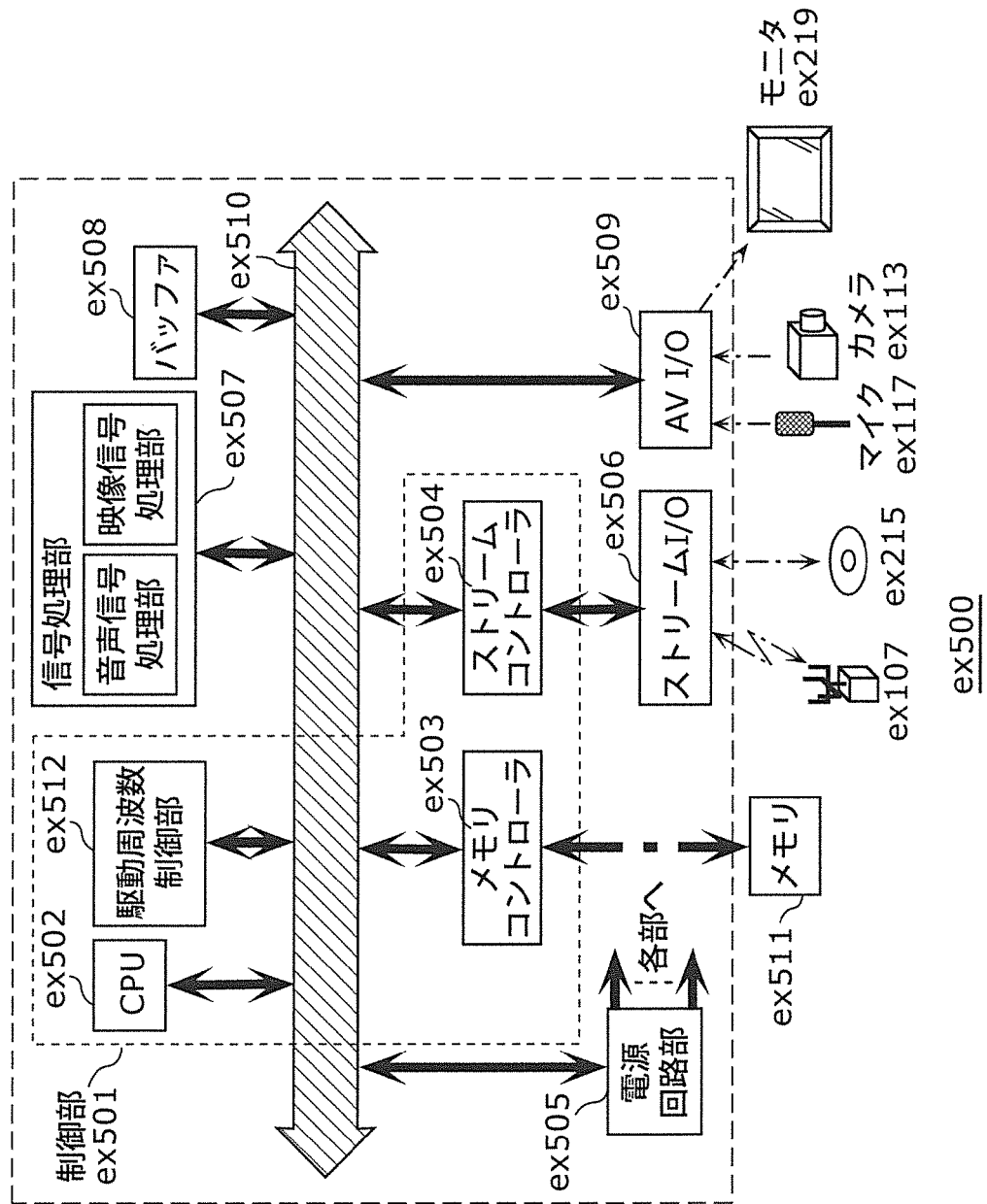
[図40]



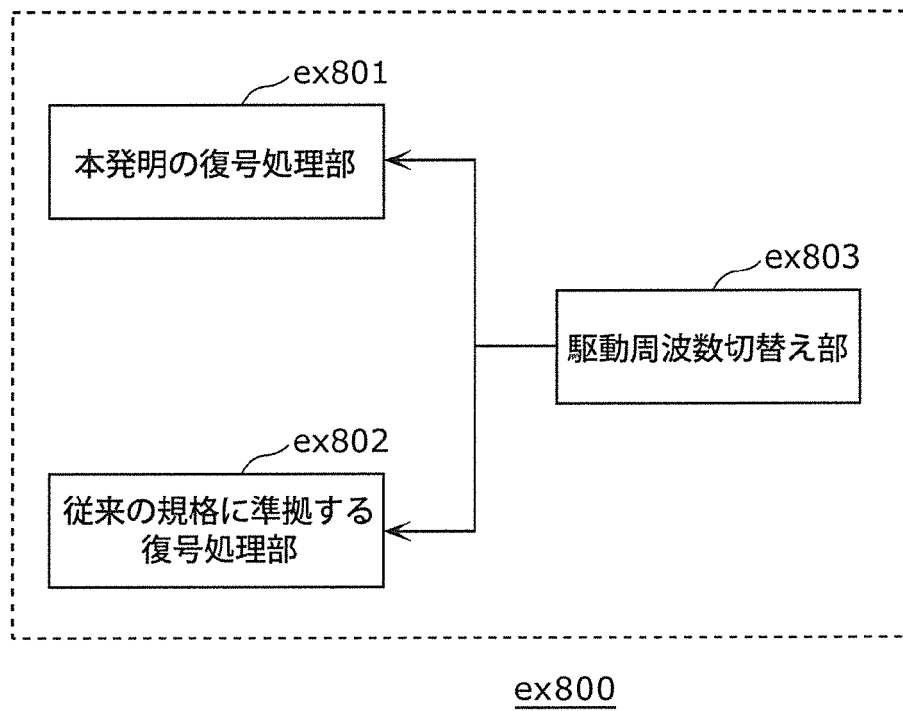
[図41]



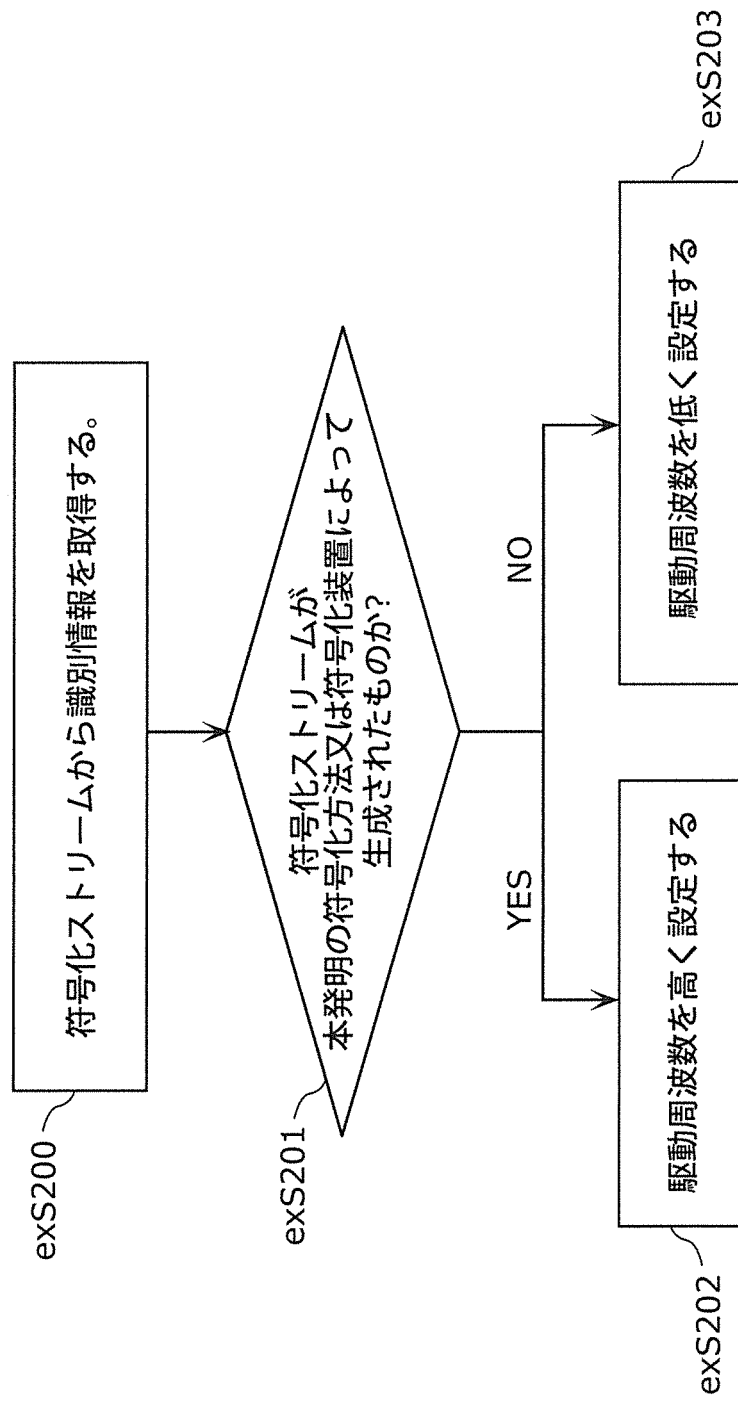
[図42]



[図43]



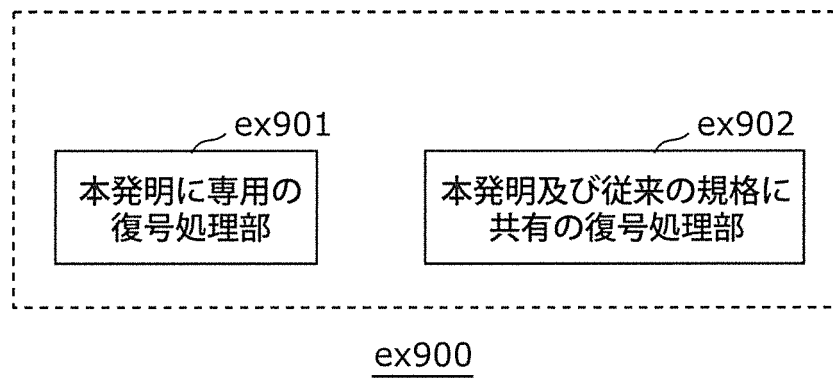
[図44]



[図45]

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

[図46A]



[図46B]

