(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 2013/069384 A1

(51) 国際特許分類:
H04N 7/32 (2006.01)

(21) 国際出願番号: PCT/JP2012/074575

(22) 国際出願日: 2012 年 9 月 25 日(25.09.2012)

(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 2011-243490 2011 年 11 月 7 日(07.11.2011) JP

(71) 出願人: 株式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ (NTT DOCOMO, INC.) [JP/JP]; 〒1006150 東京都千代田区永田町二丁目１１番１号 Tokyo (JP).

(72) 発明者: 鈴木　芳典(SUZUKI Yoshinori); 〒1006150 東京都千代田区永田町二丁目１１番１号　山王パークタワー　株式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ　知的財産部内 Tokyo (JP). ブン　チュンセン(BOON Choong Seng); 〒1006150 東京都千代田区永田町二丁目１１番１号　山王パークタワー　株式会社エヌ・ティ・ティ・ドコモ　知的財産部内 Tokyo (JP).

(74) 代理人: 長谷川　芳樹，外(HASEGAWA Yoshiki et al.); 〒1000005 東京都千代田区丸の内二丁目１番１号丸の内　ＭＹ　ＰＬＡＺＡ（明治安田生命ビル）　９階　創英国際特許法律事務所 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, 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.

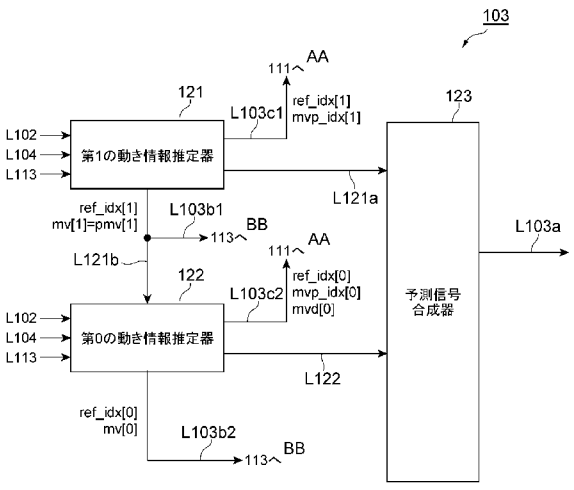
(84) 指定国 (表示のない限り、全ての種類の広域保護が可能): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), ユーラシア (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), ヨーロッパ (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT,

[続葉有]

(54) **Title**: VIDEO PREDICTION ENCODING DEVICE, VIDEO PREDICTION ENCODING METHOD, VIDEO PREDICTION ENCODING PROGRAM, VIDEO PREDICTION DECODING DEVICE, VIDEO PREDICTION DECODING METHOD, AND VIDEO PREDICTION DECODING PROGRAM

(54) 発明の名称 : 動画像予測符号化装置、動画像予測符号化方法、動画像予測符号化プログラム、動画像予測復号装置、動画像予測復号方法及び動画像予測復号プログラム

[図2]



121 No. 1 motion information estimator
122 No. 0 motion information estimator
123 Prediction signal combiner
AA To 111
BB To 113

(57) **Abstract**: A prediction signal generator (103) within a video prediction encoding device comprises: a means (122) for estimating a No. 0 motion vector for obtaining a No. 0 prediction signal, selecting a No. 0 prediction motion vector similar to the No. 0 motion vector, and generating No. 0 additional information which comprises a No. 0 prediction motion information index for identifying the prediction motion vector, and a difference motion vector that is determined by the No. 0 motion vector and the No. 0 prediction motion vector; a means (121) for selecting a motion vector for generating a No. 1 prediction signal that is highly correlated with an area to be encoded, generating No. 1 additional information comprising a No. 1 prediction motion information index for identifying the motion vector as a No. 1 prediction motion vector, and setting the No. 1 prediction motion vector as a No. 1 motion vector; and a means (123) for combining the No. 0 and No. 1 prediction signals to generate a prediction signal for the area to be encoded.

(57) 要約:

[続葉有]

WO 2013/069384 A1

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)）

動画像予測符号化装置内の予測信号生成器(103)は、第０の予測信号を取得するための第０の動きベクトルを推定し、該第０の動きベクトルと類似する第０の予測動きベクトルを選択し、該予測動きベクトルを識別するための第０の予測動き情報インデックスと、第０の動きベクトル及び第０の予測動きベクトルから決定される差分動きベクトルとを含む第０の付加情報を生成する手段(122)と、対象領域との相関が高い第１の予測信号を生成する動きベクトルを選択し、該動きベクトルを第１の予測動きベクトルとして識別するための第１の予測動き情報インデックスを含む第１の付加情報を生成し、第１の予測動きベクトルを第１の動きベクトルに設定する手段(121)と、第０、第１の予測信号を合成し対象領域の予測信号を生成する手段(123)と、を含む。