

(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
2014年1月3日(03.01.2014)



(10) 国際公開番号
WO 2014/002217 A1

- (51) 国際特許分類:
H04N 7/32 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/066410
- (22) 国際出願日: 2012年6月27日(27.06.2012)
- (25) 国際出願の言語: 日本語
- (26) 国際公開の言語: 日本語
- (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 株式会社東芝(Kabushiki Kaisha Toshiba) [JP/JP]; 〒1058001 東京都港区芝浦一丁目1番1号 Tokyo (JP).
- (72) 発明者; および
- (75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 谷沢 昭行(TANIZAWA, Akiyuki) [JP/JP]; 〒1058001 東京都港区芝浦一丁目1番1号 株式会社東芝 知的財産部内 Tokyo (JP). 中條 健(CHUJOH, Takeshi) [JP/JP]; 〒1058001 東京都港区芝浦一丁目1番1号 株式会社東芝 知的財産部内 Tokyo (JP).

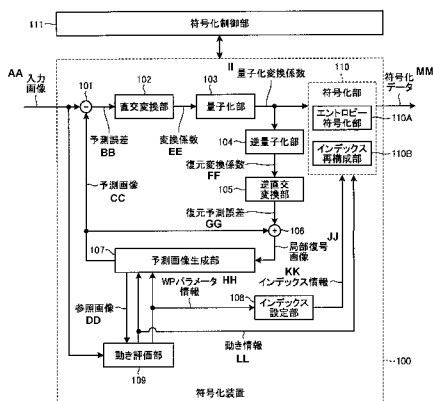
- (74) 代理人: 酒井 宏明, 外(SAKAI, Hiroaki et al.); 〒1006020 東京都千代田区霞が関三丁目2番5号 霞が関ビルディング 酒井国際特許事務所 Tokyo (JP).
- (81) 指定国(表示のない限り、全ての種類の国内保護が可能): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, 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, 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: ENCODING METHOD, DECODING METHOD, ENCODING DEVICE, AND DECODING DEVICE

(54) 発明の名称: 符号化方法、復号方法、符号化装置、及び復号装置

[図1]



(57) Abstract: This encoding method includes a derivation step and an encoding step. In the derivation step, on the basis of a fixed point degree of accuracy representing the roughness of a weight coefficient for motion compensation prediction of change in pixel values through multiplication by a reference image, a first standard value, which is a standard value for the weight coefficient, is derived. In the encoding step, a first differential value, which is the differential value of the weight coefficient and the first standard value, is encoded. The weight coefficient is included within a predetermined bit accuracy range centered approximately on the first standard value.

(57) 要約: 実施形態の符号化方法は、導出ステップと、符号化ステップと、を含む。導出ステップでは、参照画像に乘算することで画素値変化を動き補償予測する重み係数の粗さを表す固定小数点精度に基づいて、前記重み係数の基準値である第1基準値を導出する。符号化ステップでは、前記重み係数と前記第1基準値との差分値である第1差分値を符号化する。前記重み係数は、前記第1基準値を略中心とした所定ビット精度の範囲に含まれる。

- 100 Encoding device
102 Orthogonal transformation unit
103 Quantization unit
104 Inverse quantization unit
105 Inverse orthogonal transformation unit
107 Predicted image generation unit
108 Index setting unit
109 Motion evaluation unit
110 Encoding unit
110A Entropy encoding unit
110B Index reconstruction unit
AA Input image
BB Predicted error
CC Predicted image
DD Reference image
EE Transformation coefficient
FF Restoration transform
GG Restoration predicted error
HH WP parameter information
II Motion information
JJ Quantization transformation coefficient
KK Local decoded image
LL Index information
MM Encoded data

WO 2014/002217 A1

WO 2014/002217 A1



NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI 添付公開書類:

(BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, ML, MR, — 国際調査報告 (条約第 21 条(3))
NE, SN, TD, TG).