

(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
2012 年 12 月 27 日(27.12.2012)



(10) 国際公開番号
WO 2012/176381 A1

- (51) 国際特許分類:
H04N 7/32 (2006.01)
- (21) 国際出願番号: PCT/JP2012/003555
- (22) 国際出願日: 2012 年 5 月 30 日(30.05.2012)
- (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 2011-140598 2011 年 6 月 24 日(24.06.2011) JP
特願 2012-009115 2012 年 1 月 19 日(19.01.2012) JP
- (71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): 三菱電機株式会社 (Mitsubishi Electric Corporation) [JP/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目 7 番 3 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): 峯澤 彰 (MINEZAWA, Akira) [—/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目 7 番 3 号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP). 杉本 和夫 (SUGIMOTO, Kazuo) [—/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目 7 番 3 号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP). 関口 俊一 (SEKIGUCHI, Shunichi) [—/JP]; 〒1008310 東京都千代田区丸の内二丁目 7 番 3 号 三菱電機株式会社内 Tokyo (JP).

- (74) 代理人: 田澤 英昭, 外(TAZAWA, Hideaki et al.); 〒1000014 東京都千代田区永田町二丁目 1 2 番 4 号 赤坂山王センタービル 5 階 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, 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, 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:

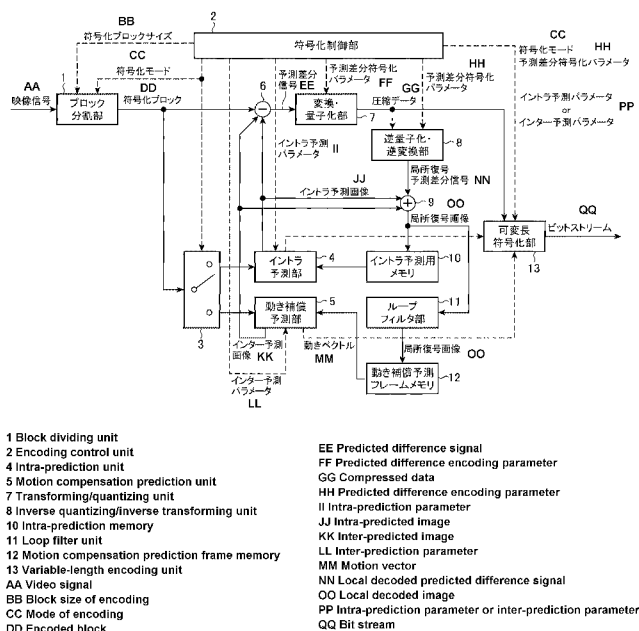
— 国際調査報告(条約第 21 条(3))

[続葉有]

(54) Title: MOVING IMAGE ENCODING APPARATUS, MOVING IMAGE DECODING APPARATUS, MOVING IMAGE ENCODING METHOD AND MOVING IMAGE DECODING METHOD

(54) 発明の名称: 動画像符号化装置、動画像復号装置、動画像符号化方法及び動画像復号方法

[図1]



(57) Abstract: When an intraframe prediction is a horizontal prediction, a value, which is proportional to the variation amount of the horizontal intensity value of a pixel existing above and adjacent to a predicted block, is added to the intensity value of a pixel existing on the left hand of and adjacent to the predicted block, and the value resulting from the addition is determined as a predicted value of the predicted image. When an intraframe prediction is a vertical prediction, a value, which is proportional to the variation amount of the vertical intensity value of a pixel existing on the left hand of and adjacent to a predicted block, is added to the intensity value of a pixel existing above and adjacent to the predicted block, and the value resulting from the addition is determined as a predicted value of the predicted image.

(57) 要約: フレーム内予測処理が水平方向予測処理である場合、予測ブロックの左に隣接している画素の輝度値に対して、予測ブロックの上に隣接している画素の水平方向の輝度値変化量に比例する値を加算して、その加算後の値を予測画像の予測値に決定し、フレーム内予測処理が垂直方向予測処理である場合、予測ブロックの上に隣接している画素の輝度値に対して、予測ブロックの左に隣接している画素の垂直方向の輝度値変化量に比例する値を加算して、その加算後の値を予測画像の予測値に決定する。

WO 2012/176381 A1



— 補正された請求の範囲（条約第 19 条(1)）