

(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
2002年10月10日 (10.10.2002)

PCT

(10) 国際公開番号
WO 02/080575 A1

(51) 国際特許分類⁷:

H04N 7/50

(71) 出願人(米国を除く全ての指定国について): ソニー株式会社 (SONY CORPORATION) [JP/JP]; 〒141-0001 東京都品川区北品川6丁目7番35号 Tokyo (JP).

(21) 国際出願番号:

PCT/JP02/03063

(22) 国際出願日:

2002年3月28日 (28.03.2002)

(72) 発明者; および

(25) 国際出願の言語:

日本語

(75) 発明者/出願人(米国についてのみ): 杉山晃 (SUGIYAMA,Akira) [JP/JP]; 〒141-0001 東京都品川区北品川6丁目7番35号 ソニー株式会社内 Tokyo (JP).

(26) 国際公開の言語:

日本語

(74) 代理人: 杉浦正知, 外(SUGIURA,Masatomo et al.); 〒171-0022 東京都豊島区南池袋2丁目49番7号 池袋パークビル7階 Tokyo (JP).

(30) 優先権データ:

特願2001-95298 2001年3月29日 (29.03.2001) JP

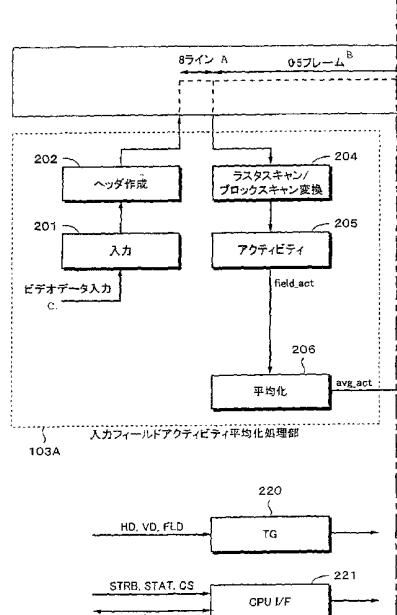
特願2001-156818 2001年5月25日 (25.05.2001) JP

(81) 指定国(国内): JP, US.

[続葉有]

(54) Title: IMAGE PROCESSING APPARATUS, IMAGE PROCESSING METHOD, IMAGE PROCESSING PROGRAM, AND RECORDING MEDIUM

(54) 発明の名称: 画像処理装置、画像処理方法、画像処理プログラムおよび記録媒体



A...8 LINES
B...0.5 FRAME
202...HEADER CREATION
204 RASTER SCAN/BLOCK SCAN CONVERSION
201...INPUT
205...ACTIVITY
C...VIDEO DATA INPUT
206...AVERAGING
103A...INPUT FIELD ACTIVITY AVERAGING BLOCK
D...DATA

(57) Abstract: Activity normalization is performed in accordance with characteristic of a frame picture and image optimization is performed by adaptive quantization. Normalization activity norm_act[m] for each of the macro blocks is obtained from Equation (1) and Equation (2) by using the frame average activity avg_act and activity act[m] for the respective macro blocks. "att" is a parameter and, for example, att = 0.125. norm_gain = att x avg_act + 1 ... (1) norm_act[m] = {(norm_gain x act[m] x act[m]) + (avg_act x avg_act)} / {(act[m] x act[m]) + (norm_gain x avg_act x avg_act)} ... (2) Thus, the normalization activity norm_act[m] is normalized in a range from 1/norm_gain to norm_gain. Since the norm_gain is proportional to the average activity avg_act, an image of a flat picture having a small average activity avg_act has a small normalization range, causing almost no difference between the quantization values of macro blocks, and the screen is uniformly quantized. On the other hand, an image of a complicated picture having a large average activity avg_act has a large normalization range, causing a large difference between quantization of macro blocks. Thus, fine quantization is performed in a flat macro block and rough quantization is performed in a complicated macro block.

WO 02/080575 A1

[続葉有]



添付公開書類:
— 國際調査報告書

2文字コード及び他の略語については、定期発行される各PCTガゼットの巻頭に掲載されている「コードと略語のガイダンスノート」を参照。

(57) 要約:

フレームの絵柄の特性に応じてアクティビティの正規化を行い、適応量子化による画質の最適化を行う。マクロブロック毎の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ を、フレームの平均アクティビティ avg_act およびマクロブロック毎のアクティビティ $\text{act}[m]$ を用いて、次の式（1）および式（2）により求める。 att はパラメータであり、例えば $\text{att}=0.125$ とする。

$$\text{norm_gain} = \text{att} \times \text{avg_act} + 1 \quad \dots \quad (1)$$

$$\begin{aligned} \text{norm_act}[m] = & \{ (\text{norm_gain} \times \text{act}[m]) \times \text{act}[m] \} + (\text{avg_act} \times \text{avg_act}) \\ & \div \{ (\text{act}[m] \times \text{act}[m]) + (\text{norm_gain} \times \text{avg_act} \times \text{avg_act}) \} \end{aligned} \quad \dots$$

(2)

これにより、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ は、 $1/\text{norm_gain}$ から norm_gain の範囲に正規化される。 norm_gain は、平均アクティビティ avg_act に比例するので、平均アクティビティ avg_act の小さい平坦な絵柄の画像は、正規化の範囲も小さくなり、マクロブロック間の量子化値に余り差が付かず、画面均一的に量子化される。一方、平均アクティビティ avg_act が大きい複雑な絵柄の画像は、正規化の範囲も大きくなり、マクロブロック間の量子化が積極的に差を付けられ、平坦なマクロブロックでは細かな量子化が、複雑なマクロブロックでは粗い量子化が行われる。

明細書

画像処理装置、画像処理方法、画像処理プログラムおよび記録媒体

5 技術分野

この発明は、画像信号に対してブロック単位で量子化することで画像信号の圧縮符号化を行い、その際に、フレーム毎の符号量が一定量以下になるように発生符号量を制御する画像処理装置、画像処理方法、画像処理プログラムおよび記録媒体に関する。

10

背景技術

従来から、画像データの圧縮符号化方式として、画像データを所定画素数から成るブロック単位で量子化を行うことで圧縮符号化するものが知られている。例えばMPEG2 (Moving Pictures Experts Group 2) 15では、このような圧縮符号化方式が採用されている。MPEG2では、画像データを所定画素数から成るブロック単位でDCT (Discrete Cosine Transform) し、得られたDCT係数に対して量子化を行うことで、画像データを圧縮符号化する。MPEG2では、量子化の際の量子化ステップが量子化スケールにより指定されて、DCT係数の圧縮符号化が 20行われる。

従来より、例えばこのMPEG2の圧縮符号化において、圧縮する画像の複雑さや滑らかさを示すアクティビティ (Activity) という指標を算出し、このアクティビティに基づく適応量子化を用いて画質の最適化を図る方法が知られている。

25 これは、圧縮処理による画質劣化が視覚的に目立ちやすい、画像が単調で滑らかな領域（以下、平坦領域という）では、量子化ステップの細

かい量子化スケールを用いて細かく量子化し、これと反対に、画質劣化の目立ちにくい画像が複雑な領域では、量子化ステップの粗い量子化スケールを用いて粗く量子化を行なう手法であり、限られた符号量の中で画質の最適化を図る有効な手法である。

5 ところで、画像データの圧縮を行なう場合、上述したように、各画像の領域を所定サイズの画素ブロックに分割し、各ブロック毎に量子化やD C Tを行なうことになる。M P E G 2による規格では、8画素×8ラインのブロックが最小処理単位として規定される。この8画素×8ラインのブロックでD C Tを行ない、このD C Tにより得られたD C T係数
10 を、16画素×16ラインのマクロブロック単位で量子化するように規定されている。

一方、上述したアクティビティの算出を行なう単位としては、明確な規定はないものの、M P E G 2のT M 5 (Test Model 5)においては、D C Tブロックと同様の8画素×8ラインのサブブロックで処理すること
15 が提案されている。

以下、M P E G 2のT M 5で採用された「視覚特性を考慮した適応量子化」におけるアクティビティの算出方法について説明する。

先ず、適応量子化とは、例えば1フレーム内での発生符号量を制御するために、画像の状態によって異なる量子化スケール Q_j を用いて量子化を行うように、量子化スケール Q_j を各マクロブロック毎のアクティビティにより変化させて、高画質を達成するものである。例えば、視覚的に画質劣化の目立ちやすい画像の平坦領域では、より細かい量子化ステップを有する量子化スケール Q_j を用いて量子化を行い、画質劣化の比較的目立ちにくい絵柄の複雑な画像領域で、より粗い量子化ステップ
25 を有する量子化スケール Q_j を用いて量子化を行うように、アクティビティにより量子化スケール Q_j を変化させる。

アクティビティは、予測誤差でなく、原画における輝度信号の画素値を用い、フレームDCT符号化モードにおける4個のブロックと、フィールドDCT符号化モードにおける4個のブロックとの合計8個のブロックの画素値を用いて算出される。例えば、 j 番目のマクロブロックについて、以下の式(1)～式(3)で与えられる演算を、式(3)、式(2)、式(1)の順に行なうことにより、アクティビティ act_j が求められる。

$$act_j = 1 + \min[sblk=1, 8] (var_sblk) \quad \dots \quad (1)$$

$$var_sblk = 1/64 \sum [k=1, 64] (Pk - Pavg)^2 \quad \dots \quad (2)$$

$$Pavg = 1/64 \sum [k=1, 64] P_k \quad \dots \quad (3)$$

ここで、 P_k は、原画の輝度信号ブロック内の画素値であり、式(3)では 8×8 のブロック内の64個の画素値を合計し、これを64で割ることにより、ブロック内の画素値 P_k の平均値 $Pavg$ を求めている。次に、式(2)では、平均値 $Pavg$ と画素値 P_k それぞれとの差分をとり、 8×8 のブロック内の平均差分値 var_sblk を算出している。さらに、式(1)において、平均差分値 var_sblk の最小値を採用し、 j 番目のマクロブロックのアクティビティ act_j を求める。なお、ここで最小値を採用するのは、マクロブロック内的一部だけでも平坦な部分のある場合には、このマクロブロックに対する量子化を細かくする必要があるからである。

そして、MPEG2のTM5では、以上のようにして求めた各マクロブロックのアクティビティ act_j から、「2.0」～「0.5」の範囲の値をとる正規化アクティビティ $Nact_j$ を、次の式(4)より求める。

$$Nact_j = (2 \times act_j + avg_act) / (act_j + 2 \times avg_act) \quad \dots \quad (4)$$

ここで、「avg_act」は、現在処理中のフレーム(ピクチャ)の1つ前に符号化したフレームにおけるアクティビティ act_j の平均値(平均アクティビティ)である。

そして、視覚特性を考慮した量子化スケール $mquant_j$ は、1フレームの発生符号量を制御するために別途求められた量子化スケール Q_j に基づいて、次の(5)式で与えられる。

$$mquant_j = Q_j \times Nact_j \quad \dots \quad (5)$$

5 このような量子化スケール $mquant_j$ を用いて各マクロブロックの量子化を行なうことにより、1フレームの全体の符号量を所定の範囲内に保ちながら、そのフレームにおける画像の平坦度や複雑度に応じた最適な量子化を行ない、限られた符号量を有効に用いて画像の品位をできるだけ劣化させることなく効率的な画像圧縮を行なう。

10 上述したMPEG 2のTM5による正規化では、正規化アクティビティ $Nact_j$ は、上述した式(4)で求められる。つまり、どのような絵柄のフレームであろうと、正規化の範囲は、「0.5」～「2.0」となる。したがって、例えば平坦な絵柄のフレームでは、各マクロブロック間の量子化値に差がつきすぎてしまうという問題点があった。

15 一方、複雑な絵柄のフレームでは、絵柄が複雑な部分のマクロブロックに符号量をとられて、相対的に絵柄が平坦な部分のマクロブロックの符号量が制限される。そのため、視覚的に劣化の目立ちやすい平坦なマクロブロックの画質が劣化するという問題点があった。

この画質劣化は、特に圧縮率が低く符号量に比較的余裕のある場合に、
20 画像全体が高画質になることにより、顕著になる。

したがって、この発明の目的は、フレームの絵柄の特性に応じてアクティビティの正規化を行い、適応量子化による画質の最適化を行うことができる画像処理装置、画像処理方法、画像処理プログラムおよび記録媒体を提供することにある。

この発明は、上述した課題を解決するために、画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出手段と、平均アクティビティ算出手段により算出された平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、正規化範囲に基づき平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出手段と、正規化アクティビティ算出手段により算出された正規化アクティビティを用いて画像データを量子化する量子化手段とを有することを特徴とする画像処理装置である。

また、この発明は、画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、平均アクティビティ算出のステップにより算出された平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、正規化範囲に基づき平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、正規化アクティビティ算出のステップにより算出された正規化アクティビティを用いて画像データを量子化する量子化のステップとを有することを特徴とする画像処理方法である。

また、この発明は、画像データを量子化する画像処理方法をコンピュータ装置に実行させる画像処理プログラムにおいて、画像処理方法は、入力された画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、平均アクティビティ算出のステップにより算出された平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、正規化範囲に基づき平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、正規化アクティビティ算出のステップにより算出された正規化アクティビティを用いて画像データを量子化する量子化のステップとを有することを特徴とする画像処理プログラムである。

また、この発明は、画像データを量子化する画像処理方法をコンピュータ装置に実行させる画像処理プログラムが記録された記録媒体において、画像処理方法は、入力された画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、平均アクティビティ算出のステップにより算出された平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、正規化範囲に基づき平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、正規化アクティビティ算出のステップにより算出された正規化アクティビティを用いて画像データを量子化する量子化のステップとを有することを特徴とする記録媒体である。
5
10

上述したように、この発明は、入力された画像データから算出された平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、正規化範囲に基づき平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出し、算出された正規化アクティビティを用いて画像データを量子化するようにな
15

図面の簡単な説明

第1図は、第2の例による正規化を表す式の一例の特性を示すグラフ、第2図は、MPEGのTM5による正規化の一例の特性を示すグラフ、
20 第3図は、全体的に平坦な絵柄から構成される一例の図、第4図は、複雑な絵柄と平坦な絵柄とが混在する一例の図、第5図は、全体的に平坦な絵柄から構成される画像に対してMPEGのTM5による正規化を用いた場合の正規化アクティビティの例を示す略線図、第6図は、全体的に平坦な絵柄から構成される画像に対してこの発明による正規化を用い
25 た場合の正規化アクティビティの例を示す略線図、第7図は、複雑な絵柄と平坦な絵柄とが混在する画像に対してMPEGのTM5による正規

化を用いた場合の正規化アクティビティの例を示す略線図、第 8 図は、複雑な絵柄と平坦な絵柄とが混在する画像に対してこの発明による正規化を用いた場合の正規化アクティビティの例を示す略線図、第 9 図 A および第 9 図 B は、この発明の実施の一形態が適用されたディジタル VTR の一例の構成を示すブロック図、第 10 図 A、第 10 図 B および第 10 図 C は、MPEG エンコーダの一例の構成をより具体的に示すブロック図、第 11 図 A、第 11 図 B および第 11 図 C は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 12 図 A、第 12 図 B および第 12 図 C は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 13 図 A および第 13 図 B は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 14 図 A および第 14 図 B は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 15 図 A、第 15 図 B および第 15 図 C は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 16 図 A、第 16 図 B および第 16 図 C は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 17 図は、MPEG エンコーダの各部において転送されるストリームの構成例を示す略線図、第 18 図は、この発明による正規化アクティビティを計算するための一例の構成を示すブロック図、第 19 図は、MPEG エンコーダの処理をソフトウェアで行う場合の一例のフローチャートである。

発明を実施するための最良の形態

以下、この発明の実施の一形態について説明する。この発明では、対象となる範囲の正規化アクティビティを、その対象範囲の画像の特性、例えば対象範囲の絵柄の平坦さや複雑さ、すなわち平均アクティビティ

に基づき正規化範囲を動的に変更して求める。こうして求められた正規化アクティビティに基づき、対象範囲の画像を量子化する。

一例として、対象範囲をフレームとすると、フレーム全体が平坦な絵柄の画像については、アクティビティの正規化の範囲を狭くする。これにより、画像全体で均一に近いアクティビティを用いて量子化を行なうことができ、画像全体で均一な平坦度を確保し、高画質を得ることが可能となる。逆に、1フレーム内に絵柄の複雑な領域と平坦領域が混在するような画像については、アクティビティの正規化の範囲を広くする。これにより、ノイズの目立ちやすい絵柄の平坦な領域にはより大きい符号量を割り当てて精細な量子化を行ない、ノイズの目立ちにくい、絵柄の複雑な領域には粗い量子化を行なうことにより、視覚的に良質な画像を得ることができる。

より具体的には、第1の例として、1フレームの平均アクティビティをavg_act、マクロブロックアドレスmのマクロブロックのアクティビティをact[m]とした場合、正規化アクティビティnorm_act[m]を、以下に示す式(6)および式(7)により算出する。

$$\text{norm_gain} = \text{att} \times \text{avg_act} + 1 \quad \dots \quad (6)$$

$$\text{norm_act}[m] = \frac{\{\text{norm_gain} \times \text{act}[m] + \text{avg_act}\}}{\{\text{act}[m] + \text{norm_gain} \times \text{avg_act}\}} \quad \dots \quad (7)$$

なお、式(6)および式(7)において、act[m]およびavg_actが共に0になると、分母が0になってしまうので、この場合は、norm_act[m]=1として扱うものとする。また、attは、パラメータであり、例えばatt=0.125を与える。

ここで、式(7)は、従来技術で既に説明した、MPEGのTM5による正規化アクティビティの算出方法における式(4)の係数「2」を、

値norm_gainに置き換えたものである。式(7)によれば、アクティビティact[m]=0であれば、正規化アクティビティnorm_act[m]=1/norm_gainとなる。一方、アクティビティact[m]が平均アクティビティavg_actに対して非常に大きな値であれば、正規化アクティビティnorm_act[m]は、値norm_gainに近づく。すなわち、マクロブロック毎の正規化アクティビティnorm_act[m]は、1/norm_gainからnorm_gainの範囲に正規化されることになる。

値norm_gainは、式(6)に示されるように、平均アクティビティavg_actに比例する。したがって、平均アクティビティavg_actの小さい、10 絵柄の平坦なフレームは、正規化の範囲が狭くなり、マクロブロック間の量子化値にあまり差を付けず、フレームで均一的に量子化が行われる。一方、平均アクティビティavg_actの大きい、絵柄の複雑なフレームは、正規化の範囲が広くなり、マクロブロック間の量子化値に対して積極的に差を付けられ、平坦なマクロブロックでは細かな量子化がなされ、複15 雜なマクロブロックでは粗く量子化がなされる。

第2の例として、上述の第1の例による式(7)における被除数側のアクティビティact[m]および除数側の平均アクティビティavg_actをそれぞれ二乗した式を用いることもできる。この第2の例によるマクロブロック毎の正規化アクティビティnorm_act[m]の算出方法を、式(8)20 および式(9)に示す。なお、式(8)および式(9)において、各値の意味は、上述の式(6)および式(7)と同一である。

$$\text{norm_gain} = \text{att} \times \text{avg_act} + 1 \quad \dots \\ (8)$$

$$\text{norm_act}[m] = \frac{\{(\text{norm_gain} \times \text{act}[m]) \times \text{act}[m]\} + (\text{avg_act} \times \text{avg_act})}{\{(\text{act}[m] \times \text{act}[m]) + (\text{norm_gain} \times \text{avg_act} \times \text{avg_act})\}} \quad \dots$$

(9)

なお、式(8)および式(9)において、 $act[m]$ および avg_act が共に0になると、分母が0になってしまうので、この場合は、 $norm_act[m] = 1$ として扱うものとする。また、 att は、パラメータであり、例えば $att=0.125$ を与える。

この第2の例の式(8)および式(9)によっても、上述した第1の例による式(6)および式(7)と同様に、マクロブロック毎の正規化アクティビティ $norm_act[m]$ は、 $1/norm_gain$ から $norm_gain$ の範囲に正規化されることになる。したがって、上述の第1の例と同様に、平均アクティビティ avg_act の小さい、絵柄の平坦な画像では、均一的に量子化が行われ、平均アクティビティ avg_act の大きい、絵柄の複雑な画像では、マクロブロック間の量子化値に対して積極的に差を付けられる。

この第2の例では、上述の第1の例に対して被除数側のアクティビティ $act[m]$ および除数側の平均アクティビティ $avg_act[m]$ がそれぞれ二乗されている。そのため、第1の例による結果よりも、平均アクティビティ avg_act の値およびマクロブロック毎のアクティビティ $act[m]$ の値の変化に対する正規化アクティビティ $norm_act[m]$ の差を顕著にすることでき、より好ましい結果が得られる。以下では、この第2の例を中心に説明する。

第1図は、上述した第2の例による正規化を表す式(8)および式(9)の一例の特性を示すグラフである。また、第2図は、従来の技術で説明したMPEGのTM5による正規化の式(4)の一例の特性を示すグラフである。第1図および第2図において、X軸、Y軸、Z軸は、それぞれ平均アクティビティ avg_act 、アクティビティ $act[m]$ 、正規化アクティビティ $norm_act[m]$ を示す。また、第1図および第2図中に示される範囲「女性」、「NOISE」、「羊」および「芝」は、それぞ

れ第3図および第4図に示されるサンプル画像の、対応する部分における正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の範囲を示す。

なお、第3図は、全体的に平坦な絵柄から構成される画像の例である。特に、背景に掲げられる絵柄は、それぞれが单一若しくは数色により塗り潰された図形より構成され、画像としては簡単な構成であるといえる。
「芝」および「羊」部分は、共に背景の絵の一部である。一方、第4図は、複雑な絵柄と平坦な絵柄とが混在する画像の例である。中央部に円で縁取りされて表示される「女性」と、周囲の「NOISE」部分からなる。「女性」部分は、第3図と同様に、比較的平坦な絵柄であるが、周囲の「NOISE」部分は、画素レベルで見たときの部隣接との相関性が低く、複雑な絵柄である。

第1図において、平均アクティビティ $\text{avg_act} = 0$ では、正規化アクティビティ $\text{norm_act} = 1$ であり、平均アクティビティ $\text{avg_act} = 1.6$ のとき $\text{norm_gain} = 3$ となり、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ は、 $1/3 < \text{norm_act}[m] < 3$ の範囲に分布することが分かる。なお、第1図では、 norm_gain は、rateとして記述されている。

一方、第2図では、アクティビティ $\text{act}[m]$ が64までしか表示されていないので、わかりにくいか、平均アクティビティ avg_act がどのような値をとっても、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ は、 $1/2 < \text{norm_act}[m] < 2$ の正規化範囲に分布するのが分かる。

第1図と第2図とを対比させると、この発明が適用された第1図では、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ は、同一画像内の複雑な絵柄である「NOISE」には広い範囲が、比較的平坦な絵柄である「女性」には狭い範囲が割り当てられているのが分かる。これに対して、MPEGのTM5が適用された第2図では、「NOISE」および「女性」に対して、それぞれ同程度の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の範囲が割り

当てられている。一方、平坦な絵柄である「羊」および「芝」に対しては、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の範囲は、MPEGのTM5による第2図に比して、この発明による第1図の方が小さく抑えられている。

5 第5図～第8図は、上述の第3図および第4図に示すサンプル画像のそれぞれにおける、MPEGのTM5による正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ と、この発明による正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の画像内での分布を示す。これら第5図～第8図において、図中の「●（黒丸）」は、その直径が、画像内の対応する位置（マクロブロック）の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の値を相対的に示す。また、第5図および第6図が上述の第3図に対応し、第7図および第8図が上述の第4図に対応する。

なお、上述した第3図に示される画像の平均アクティビティ avg_act は、 $\text{avg_act} = 3$ 程度である。また、上述した第4図に示される画像の平均アクティビティ avg_act は、 $\text{avg_act} = 1.6$ 程度である。

第5図は、上述の第3図に示される画像について、従来の技術であるMPEGのTM5による正規化を用いた場合の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の例を示す。平坦な画像（例えばカレンダーの文字の無い部分、列車の手前側の部分）を含むマクロブロックは、小さな値の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ となり、複雑な画像（例えばカレンダーの絵の部分、左上部の木の部分）を含むマクロブロックは大きな値の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ として求められ、画像全体としては、マクロブロック毎に正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ が大きく変化していることが分かる。

25 これは、特に圧縮率が低く、符号量に比較的余裕がある場合には、マクロブロック間の量子化値に大きな差が生じてしまう。そのため、画像

全体が高画質になった分、マクロブロック間の画質の差が顕著に観測されることになる。

第6図は、上述の第3図に示される画像について、この発明による正規化を用いた場合の正規化アクティビティnorm_act[m]の例を示す。上述5の第5図と比べて、「●（黒丸）」の大きさのバラツキが少なく、正規化アクティビティnorm_act[m]の値が画像全体で比較的に均一化されていることが分かる。すなわち、平坦な画像を含むマクロブロックも、複雑な画像を含むマクロブロックも、第5図の例に比べて、正規化アクティビティnorm_act[m]の値にそれ程、差が付けられていないことが分かる。適応量子化は、正規化アクティビティnorm_act[m]の値に比例した量子化値で量子化されるため、画像全体が比較的均一に量子化されることになる。

平均アクティビティavg_actが大きい第4図の例について説明する。

第7図は、上述の第4図の画像について、従来の技術であるMPEGの15TM5による正規化を用いた場合の正規化アクティビティnorm_act[m]の例を示す。なお、この第7図は、上述の第5図に対して、正規化アクティビティnorm_act[m]の値を示す「●（黒丸）」の直径の比率が変更されている。

第7図では上述の第5図と同様に、平坦な画像（例えば「女性」の部分）を含むマクロブロックは、小さな値の正規化アクティビティnorm_act[m]となり、複雑な画像（「NOISE」の部分）を含むマクロブロックは、大きな値の正規化アクティビティnorm_act[m]として求められ、マクロブロック毎に正規化アクティビティnorm_act[m]が変化していることが分かる。

25 しかしながら、第7図の例では、ノイズ（NOISE）部分のように非常に複雑な画像を含むマクロブロックに符号量をとられて、相対的に、

平坦な画像を含むマクロブロックの符号量が制限されてしまう。そのため、視覚的に劣化の目立ち易い平坦な画像を含むマクロブロックの画質が劣化してしまう。

第8図は、上述の第4図に示される画像について、この発明による正規化を用いた場合の正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の例を示す。この発明では、画像の平均アクティビティ avg_act に応じて正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の正規化範囲を動的に変更している。そのため、第4図のように、画像が複雑で、平均アクティビティ avg_act の値が大きい（第4図の例では $\text{act_avg} = 1.6$ 程度）場合には、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の範囲は、例えば $1/3 < \text{norm_act}[m] < 3$ というように、平均アクティビティ avg_act が小さい画像に比して大きくされ、広い正規化範囲とされる。

そのため、平坦な画像を含むマクロブロックは、より小さな正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ とされ、ノイズ部分のように非常に複雑な画像を含むマクロブロックは、より大きな正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の値とされる。第8図の例では、平坦な画像を含む部分と非常に複雑な画像を含む部分とで、正規化アクティビティ $\text{norm_act}[m]$ の値に大きな差が付けられていることが分かる。

このように、この発明を用いることにより、絵柄などの画像の特性に応じて適応量子化が変更され、視覚特性上その画像の特性に最適な画質を達成することが可能とされる。

次に、この発明の実施の一形態を実際の構成に適用した例について説明する。第9図Aおよび第9図Bは、この発明の実施の一形態が適用されたディジタルVTRの一例の構成を示す。このディジタルVTRは、MPEG方式により圧縮符号化されたディジタルビデオ信号を記録媒体に直接的に記録することができるようにしたものである。

先ず、このデジタルVTRにおける記録系の構成および処理動作について説明する。この記録系に外部より入力される信号は、SDI (Serial Data Interface) 信号およびSDTI (Serial Data Transport Interface) 信号の2種類のシリアルディジタルインターフェイス信号、アナログインターフェイス信号および制御信号である外部基準信号REFである。

なお、SDIは、(4:2:2)コンポーネントビデオ信号とディジタルオーディオ信号と付加的データとを伝送するために、SMPTEによって規定されたインターフェイスである。また、SDTIは、ディジタルビデオ信号がMPEG方式で圧縮符号化されたストリームであるMPEGエレメンタリストリーム（以下、MPEG ESと称する）が伝送されるインターフェイスである。ESは、4:2:2のコンポーネントであり、また、上述したように、全てIピクチャのストリームであり、 $1\text{ GOP} = 1\text{ ピクチャ}$ の関係を有する。SDTI-CP (Content Package) のフォーマットでは、MPEG ESがアクセスユニットへ分離され、また、フレーム単位のパケットにパッキングされている。SDTI-CPでは、十分な伝送帯域（クロックレートで27MHzまたは36MHz、ストリームビットレートで270Mbpsまたは360Mbps）を使用しており、1フレーム期間で、バースト的にESを送ることが可能である。

SDIにより伝送されるSDI信号は、SDI入力部101に入力される。また、アナログビデオ信号からなるアナログ入力信号がアナログ入力部120に入力される。アナログ入力部120では、入力されたアナログ入力信号をデジタル信号に変換し、例えば上述のSDIフォーマットにマッピングして出力する。アナログ入力信号が変換されSDIフォーマットにマッピングされたこのSDI信号は、SDI入力部10

1 に供給される。

S D I 入力部 1 0 1 では、供給された S D I 信号をシリアル信号からパラレル信号に変換して出力すると共に、S D I 信号に含まれる入力の位相基準である入力同期信号を抽出し、タイミングジェネレータ T G 1
5 0 2 に出力する。

また、S D I 入力部 1 0 1 は、変換したパラレル信号からビデオ信号とオーディオ信号とを分離する。分離されたビデオ入力信号とオーディオ入力信号は、それぞれ M P E G エンコーダ 1 0 3 とディレイ回路 1 0 4 に出力される。

10 15 タイミングジェネレータ T G 1 0 2 は、入力された外部基準信号 R E F から基準同期信号を抽出する。タイミングジェネレータ T G では、この基準同期信号と S D I 入力部 1 0 1 から供給された入力同期信号とのうち、所定に指定された基準信号に同期して、このデジタル V T R で必要なタイミング信号を生成し、タイミングパルスとして各ブロックに供給する。

M P E G エンコーダ 1 0 3 は、入力されたビデオ入力信号を、D C T 変換して係数データに変換し、係数データを量子化した後、可変長符号化する。M P E G エンコーダ 1 0 3 から出力される可変長符号化（V L C）データは、M P E G 2 に準拠したエレメンタリストリーム（E S）
20 である。この出力は、記録側のマルチフォーマットコンバータ（以下、記録側 M F C と称する） 1 0 6 の一方の入力端に供給される。

ディレイ回路 1 0 4 は、入力されたオーディオ入力信号を、非圧縮データのままで、M P E G エンコーダ 1 0 3 でのビデオ信号に対する処理のディレイに合わせるためのディレイラインの働きをするものである。
25 このディレイ回路 1 0 4 で所定に遅延されたオーディオ信号は、E C C エンコーダ 1 0 7 に出力される。これは、この実施の一形態によるディ

ジタルVTRにおいて、オーディオ信号が非圧縮信号として扱われるためである。

外部からSDTIにより伝送され供給されたSDTI信号は、SDTI入力部105に入力される。SDTI信号は、SDTI入力部105で同期検出される。そして、バッファに一旦溜め込まれ、エレメンタリストリームが抜き出される。抜き出されたエレメンタリストリームは、記録側MFC106の他方の入力端に供給される。同期検出されて得られた同期信号は、上述したタイミングジェネレータTG102に供給される（図示しない）。

なお、SDTI入力部105では、さらに、入力されたSDTI信号からディジタルオーディオ信号を抽出する。抽出されたディジタルオーディオ信号は、ECCエンコーダ107に供給される。

このように、この実施の一形態によるディジタルVTRは、SDI入力部101から入力されるベースバンドのビデオ信号と独立して、MPEG-ESを直接的に入力することができる。

記録側MFC回路106は、ストリームコンバータとセレクタとを有し、SDI入力部101およびSDTI入力部105から供給されたMPEG-ESのうち、何れかが選択され、選択されたMPEG-ESのDCT係数を、1マクロブロックを構成する複数のDCTブロックを通して周波数成分毎にまとめ、まとめた周波数成分を低周波数成分から順に並び替える。MPEG-ESの係数が並べ替えられたストリームを、以下、変換エレメンタリストリームと称する。このようにMPEG-ESを再配置することにより、サーチ再生時にもなるべく多くのDC係数と低次のAC係数を拾い、サーチ画の品位向上に貢献している。変換エレメンタリストリームは、ECCエンコーダ107に供給される。

ECCエンコーダ107は、大容量のメインメモリが接続され（図示

しない）、パッキングおよびシャフリング部、オーディオ用外符号エンコーダ、ビデオ用外符号エンコーダ、内符号エンコーダ、オーディオ用シャフリング部およびビデオ用シャフリング部などを内蔵する。また、ECCエンコーダ109は、シンクブロック単位でIDを付加する回路や、同期信号を付加する回路を含む。なお、実施の第1の形態では、ビデオ信号およびオーディオ信号に対するエラー訂正符号としては、積符号が使用される。積符号は、ビデオ信号またはオーディオ信号の2次元配列の縦方向に外符号の符号化を行い、その横方向に内符号の符号化を行い、データシンボルを2重に符号化するものである。外符号および内符号としては、リードソロモンコード(Reed-Solomon code)を使用できる。

ECCエンコーダ107には、MFC回路106から出力された変換エレメンタリストリームが供給されると共に、SDTI入力部105およびディレイ回路104から出力されたオーディオ信号が供給される。ECCエンコーダ107では、供給された変換エレメンタリストリーム及びオーディオ信号に対してシャフリング及びエラー訂正符号化を施し、シンクブロック毎にIDおよび同期信号を付加し記録データとして出力する。

ECCエンコーダ107から出力された記録データは、記録アンプを含むイコライザEQ108で記録RF信号に変換される。記録RF信号は、回転ヘッドが所定に設けられた回転ドラム109に供給され、磁気テープ110上に記録される。回転ドラム109には、実際には、隣接するトラックを形成するヘッドのアジマスが互いに異なる複数の磁気ヘッドが取り付けられている。

記録データに対して必要に応じてスクランブル処理を行っても良い。また、記録時にデジタル変調を行っても良く、さらに、パーシャル・

レスポンスクラス4とビタビ符号を使用しても良い。なお、イコライザ108は、記録側の構成と再生側の構成とを共に含む。

次に、このデジタルVTRにおける再生系の構成および処理動作について説明する。再生時には、磁気テープ110から回転ドラム109で再生された再生信号が再生アンプなどを含むイコライザ108の再生側の構成に供給される。イコライザ108では、再生信号に対して、等化や波形整形などがなされる。また、デジタル変調の復調、ビタビ復号等が必要に応じてなされる。イコライザ108の出力は、ECCデコーダ111に供給される。

ECCデコーダ111は、上述したECCエンコーダ107と逆の処理を行うもので、大容量のメインメモリと、内符号デコーダ、オーディオ用およびビデオ用それぞれのデシャフリング部ならびに外符号デコーダを含む。さらに、ECCデコーダ111は、ビデオ用として、デシャフリングおよびデパッキング部、データ補間部を含む。同様に、オーディオ用として、オーディオAUX分離部とデータ補間部を含む。

ECCデコーダ111では、再生データに対して同期検出を行い、シンクブロックの先頭に付加されている同期信号を検出してシンクブロックを切り出す。再生データは、シンクブロック毎の内符号のエラー訂正がなされ、その後、シンクブロックに対してID補間処理がなされる。

IDが補間された再生データは、ビデオデータとオーディオデータとに分離される。ビデオデータおよびオーディオデータは、それぞれデシャフリング処理され、記録時にシャフリングされたデータ順が元に戻される。デシャフリングされたデータは、それぞれ外符号のエラー訂正が行われる。

ECCデコーダ111において、エラー訂正能力を超え、訂正できないエラーがあるデータに関しては、エラーフラグがセットされる。ここ

で、ビデオデータのエラーに関しては、エラーを含むデータを指し示す信号 E R R が出力される。

エラー訂正された再生オーディオデータは、S D T I 出力部 1 1 5 に供給されると共に、ディレイ回路 1 1 4 で所定の遅延を与えられて S D I 出力部 1 1 6 に供給される。ディレイ回路 1 1 4 は、後述する M P E G デコーダ 1 1 3 でのビデオデータの処理による遅延を吸収するために設けられる。

一方、エラー訂正されたビデオデータは、再生変換エレメンタリストリームとして再生側 M F C 回路 1 1 2 に供給される。上述した信号 E R R も、再生側 M F C 回路 1 1 2 に供給される。再生側 M F C 1 1 2 は、上述した記録側 M F C 1 0 6 と逆の処理を行うものであって、ストリームコンバータを含む。ストリームコンバータでは、記録側のストリームコンバータと逆の処理がなされる。すなわち、D C T ブロックに跨がつて周波数成分毎に並べられていた D C T 係数を、D C T ブロック毎に並び替える。これにより、再生信号が M P E G 2 に準拠したエレメンタリストリームに変換される。このとき、E C C デコーダ 1 1 1 から信号 E R R が供給された場合は、対応するデータを M P E G 2 に完全に準拠する信号に置き換えて出力する。

再生側 M F C 回路 1 1 2 から出力された M P E G E S は、M P E G デコーダ 1 1 3 および S D T I 出力部 1 1 5 に供給される。M P E G デコーダ 1 1 3 は、供給された M P E G E S を復号し、非圧縮の元のビデオ信号に戻す。すなわち、M P E G デコーダ 1 1 3 は、供給された M P E G E S に対して逆量子化処理と、逆 D C T 処理とを施す。復号されたビデオ信号は、S D I 出力部 1 1 6 に供給される。

上述したように、S D I 出力部 1 1 6 には、E C C デコーダ 1 1 1 でビデオデータと分離されたオーディオデータがディレイ 1 1 4 を介して

供給されている。S D I 出力部 116 では、供給されたビデオデータとオーディオデータとを、S D I のフォーマットにマッピングし、S D I フォーマットのデータ構造を有する S D I 信号へ変換される。この S D I 信号が外部に出力される。

一方、S D T I 出力部 115 には、上述したように、E C C デコーダ 111 でビデオデータと分離されたオーディオデータが供給されている。S D T I 出力部 115 では、供給された、エレメンタリストリームとしてのビデオデータと、オーディオデータとを S D T I のフォーマットにマッピングし、S D T I フォーマットのデータ構造を有する S D T I 信号へ変換されるこの S D T I 信号が外部に出力される。

なお、システムコントローラ 117（第 9 図 A および第 9 図 B 中では、シスコン 117 と略記する）は、例えばマイクロコンピュータからなり、信号 S Y_I O により各ブロックと通信を行うことにより、このデジタル VTR の全体の動作を制御する。サーボ 118 は、信号 S Y_S V によりシステムコントローラ 117 と互いに通信を行いながら、信号 S V_I O により、磁気テープ 110 の走行制御や回転ドラム 109 の駆動制御などを行う。

第 10 図 A、第 10 図 B および第 10 図 C は、上述した M P E G エンコーダ 103 の一例の構成を、より具体的に示す。また、第 10 図 A、第 10 図 B および第 10 図 C の各部において転送されるストリームの構成例を、第 11 図 A、第 11 図 B および第 11 図 C、第 12 図 A、第 12 図 B および第 12 図 C、第 13 図 A および第 13 図 B、第 14 図 A および第 14 図 B、第 15 図 A、第 15 図 B および第 15 図 C、第 16 図 A、第 16 図 B および第 16 図 C、ならびに、第 17 図にそれぞれ示す。

M P E G エンコーダ 103 は、入力フィールドアクティビティ平均化処理部 103A、プリエンコード処理部 103B およびエンコード部 1

03C からなる。入力フィールドアクティビティ平均化処理部 103A では、入力されたビデオデータのアクティビティの平均値が求められてプリエンコード処理部 103B に渡される。プリエンコード処理部 103B では、このアクティビティの平均値を用いて入力ビデオデータの量子化による発生符号量が見積もられる。この見積もり結果に基づき、エンコード部 103C において、符号量制御しながら入力ビデオデータに対する実際の量子化が行われ、量子化されたビデオデータに対しさらに可変長符号化がなされ、MPEG-ES とされて出力される。

なお、タイミングジェネレータ TG220 は、例えば第 9 図 A および第 9 図 B のタイミングジェネレータ TG103 から供給された水平同期信号 HD、垂直同期信号 VD およびフィールド同期信号 FLD に基づき、MPEG エンコーダ 103 内で必要とされるタイミング信号を生成し出力する。また、CPU-I/F ブロック 221 は、第 9 図 A および第 9 図 B のシステムコントローラ 117 とのインターフェイスであり、CPU-I/F ブロック 221 を介してやりとりされた制御信号やデータにより、MPEG エンコーダ 103 における動作が制御される。

先ず、入力フィールドアクティビティ平均化処理部 103A の処理について説明する。SDI 入力部 101 から出力され MPEG エンコーダ 103 に入力されたビデオデータは、入力部 201 に供給され、メインメモリ 203 に格納するのに適したインターフェイスに変換されると共に、パリティチェックがなされる。入力部 201 から出力されたビデオデータは、ヘッダ作成部 202 に供給され、垂直ブランкиング区間などをを利用して MPEG における、sequence_header、quantizer_matrix、gop_header などの各ヘッダが抽出される。抽出された各ヘッダは、メインメモリ 203 に格納される。これらのヘッダは、主に、CPU-I/F ブロック 221 から指定される。また、ヘッダ作成部 202 におい

て、垂直プランギング区間以外では、入力部 201 から供給されたビデオデータがメインメモリ 203 に格納される。

メインメモリ 203 は、画像のフレームメモリであり、ビデオデータの再配列やシステムディレイの吸収などが行われる。ビデオデータの再配列は、例えば図示されないアドレスコントローラによりメインメモリ 203 からの読み出しアドレスを制御されることによりなされる。なお、図中、メインメモリ 203 のブロック中に記載される 8 ライン、0.5 フレームおよび 1 フレームは、ディレイ値であり、メインメモリ 203 からのリードタイミングが示される。これらは、タイミングジェネレータ T G 220 の指令に基づき適切に制御される。

ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 204 は、ライン毎にメインメモリ 203 に格納されたビデオデータを、M P E G で扱うマクロブロック毎に切り出して後段のアクティビティ部 205 に送る。この実施の一形態では、第 1 フィールドだけを用いてアクティビティの計算を行うため、ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 204 から出力されるマクロブロックは、第 1 フィールド分のビデオデータにより構成される。

ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 204 から出力データとして出力されたストリームは、第 11 図 A に一例が示されるように、垂直および水平方向のマクロブロックのアドレス情報が先頭に配され、所定サイズの空き領域の後に、1 マクロブロック分の画像データが格納される。

なお、ストリームは、例えば 8 ビットを 1 ワードとして、576 ワードのデータ長を有し、後半の 512 ワード（データ部と称する）が 1 マクロブロック分の画像データを格納する領域に割り当てられている。前半の 64 ワード（ヘッダ部と称する）は、先頭に上述のマクロブロック

のアドレス情報が格納され、その他の部分は、後段の各部にて埋め込まれるデータやフラグなどのため空き領域とされる。

MPEGで扱うマクロブロックは、16画素×16ラインのマトリクスである。一方、このMPEGエンコーダ103では、第3図を用いて5 上述したように、第1フィールドだけによるアクティビティを求める処理を行う。そのため、第1フィールドの8ラインまでがメインメモリ203に格納された時点で処理を開始することができる。なお、実際には、タイミングジェネレータTG220からの指令にて処理が適切に開始される。

10 アクティビティ部205は、マクロブロック毎のアクティビティを計算する。このMPEGエンコーダ103においては、第1フィールドだけからアクティビティが計算され、その計算結果がフィールドアクティビティ信号field_actとして出力される。信号field_actは、平均化部206に供給され、1フィールド分が積算され、その平均値avg_actが求められる。平均値avg_actは、後述するプリエンコード処理部103Bのアクティビティ部209に供給される。アクティビティ部209では、第1および第2フィールドの平均値avg_actを共に用いてプリエンコード処理が行われる。

したがって、第1フィールドにおけるアクティビティの平均値avg_actが判明した後、その平均値を用いて、適応量子化を考慮したプリエンコード処理を行うことが可能となる。

次に、プリエンコード処理部103Bについて説明する。ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部207Aは、上述したラスタスキャン／ブロックスキャン変換部204と基本的には同様の処理を行う。但し、25 このラスタスキャン／ブロックスキャン変換部207Aは、符号量の見積もりを行うプリエンコード処理のために行われるため、第1フィール

ドおよび第 2 フィールドのビデオデータが共に必要とされる。そのため、ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 207A では、第 2 フィールドの 8 ラインまでがメインメモリ 203 に格納された時点で、MPEG で扱う 16 画素×16 ラインのサイズのマクロブロックを構成することが可能となり、この時点で処理を開始することができる。なお、実際には、タイミングジェネレータ TG220 からの指令によって、処理が適切に開始される。

ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 207A から出力されたビデオデータは、DCT モード部 208 に供給される。DCT モード部 210 08 は、フィールド DCT 符号化モードおよびフレーム DCT 符号化モードの何れを用いて符号化するかを決める。

ここでは、実際に符号化するのではなく、垂直方向に隣接した画素間差分値の絶対値和をフィールド DCT 符号化モードで計算したものと、フレーム DCT 符号化モードで計算したものとが比較され、その値が小さい符号化モードが選択される。選択結果は、DCT モードタイプデータ *dct_typ* としてストリーム中に一時的にフラグとして挿入され、後段に伝えられる。DCT モードタイプデータ *dct_typ* は、第 11 図 B に示されるように、ヘッダ部中の空き領域の後端側に格納される。

アクティビティ部 209 は、上述したアクティビティ部 205 と、基本的には同様の処理を行う。ただし、このアクティビティ部 209 では、上述のように、プリエンコード処理を行うためのもので、第 1 フィールドおよび第 2 フィールドのデータが共に用いられて、マクロブロック毎のアクティビティが計算される。

アクティビティ部 209 により、先ず、アクティビティ *act* が求められ、第 11 図 C に示されるように、ヘッダ部のマクロブロックアドレスに続けて格納される。次に、このアクティビティ *act* と上述した平均化

部 206 から得られるフィールドアクティビティの平均値 avg_act を用いて、上述した式（8）および式（9）に基づき、この発明による正規化アクティビティ norm_act が求められる。このアクティビティ部 209 における、この発明による正規化アクティビティ norm_act を計算する構成については、後述する。

求められた正規化アクティビティ norm_act は、第 12 図 A に示されるように、ストリーム中のヘッダ部に一時的にフラグとして挿入され、後段に伝えられる。なお、上述のアクティビティ act は、ストリーム中で、正規化アクティビティデータ norm_act に上書きされる。

10 アクティビティ部 209 の出力は、DCT 部 210A に供給される。DCT 部 210A では、供給されたマクロブロックを 8 画素 × 8 画素からなる DCT ブロックに分割し、DCT ブロックに対して 2 次元 DCT が行われ、DCT 係数が生成される。DCT 係数は、第 12 図 B に示されるように、ストリームのデータ部に格納され、量子化テーブル部 211A に供給される。

量子化テーブル部 211A では、DCT 部 210A で変換された DCT 係数に対して量子化マトリクス (quantizer_matrix) による量子化が行われる。量子化テーブル部 211A で量子化された DCT 係数は、第 12 図 C に示されるように、ストリームのデータ部に格納され、出力される。量子化テーブル部 211A の出力は、複数の Q_n (量子化) 部 212、212、…、VLC 部 213、213、…、積算部 Σ 214、214、…、ならびに、積算部 Σ 215、215、… とからなる多段階の量子化部に供給される。量子化テーブル部 211A で量子化された DCT 係数は、この多段階ステップの量子化部で多段階に量子化される。

DCT 係数は、Q_n 部 212、212、…において、それぞれ

異なった量子化スケール(quantizer_scale)Qを用いて量子化される。なお、量子化スケールQの値は、例えばM P E G 2 の規格によって予め決められており、Q_n部212、212、・・・は、この規格に基づき、例えば31個の量子化器で構成される。このとき、n = 31 であつて、Q_n部212、212、・・・は、Q_1部、Q_2部、・・・、Q_31部である。そして、各量子化器がそれぞれに割り振られた量子化スケールQ_nを用いて、D C T係数の量子化が合計で31ステップ、行われる。以下では、Q_n部212、212、・・・のそれぞれに対応する量子化スケール値を量子化スケールQ_n値とする。

10 Q_n部212、212、・・・において、それぞれの量子化スケールQ_n値により量子化が行われる。このとき、上述のアクティビティ部209で得られた正規化アクティビティデータnorm_actを用いてmqau nt = Q_n × norm_actにより求めた、視覚特性を考慮した量子化スケールであるmqau ntにより適応量子化が行われる。

15 Q_n部212、212、・・・において適応量子化された、量子化スケールQ_n毎のD C T係数は、それぞれ第13図Aに示されるようにストリーム中のデータ部に格納され、V L C部213、213、・・・にそれぞれ供給される。量子化スケールQ_n毎のD C T係数は、V L C部213、213、・・・において、ジグザグスキャンなどのスキヤニングが施され、2次元ハフマンコードなどに基づくV L Cテーブルが参照されてそれぞれ可変長符号化される。

V L C部213、213、・・・で可変長符号化されたデータは、第13図Bに示されるようにストリーム中のデータ部に格納され、それぞれ出力される。V L C部213、213、・・・の出力は、それぞれ対応する積算部Σ214、214、・・・に供給される。

積算部Σ214、214、・・・では、それぞれマクロブロック毎に

発生符号量が積算される。上述のように 31 種類の量子化器を用いる場合には、それぞれに対応する 31 種類の発生符号量がマクロブロック毎に得られることになる。マクロブロック毎の発生符号量は、第 14 図 A に示されるように、積算部 $\Sigma_{214}, 214, \dots$ において積算された発生符号量がストリーム中のヘッダ部に、各々格納される。すなわち、 Q_1 部 $212 \sim Q_n$ 部 212 のそれぞれの量子化による発生符号量が、マクロブロック毎に、ストリームのヘッダ部に格納される。なお、ストリームのデータ部は、削除される。このマクロブロック毎のストリームは、メインメモリ 203 に供給される。

また、積算部 $\Sigma_{214}, 214, \dots$ から出力されたマクロブロック毎の発生符号量は、それぞれ積算部 $\Sigma_{215}, 215, \dots$ に供給される。積算部 $\Sigma_{215}, 215, \dots$ は、上述した視覚特性を考慮した `quantizer_scale (=mquant)` で量子化した場合のマクロブロック毎の発生符号量に対応する符号量を、積算部 Σ_{214} で求めたマクロブロック毎の発生符号量の中から選択し、それをフレーム分積算する。

積算部 $\Sigma_{215}, 215, \dots$ で量子化スケール Q_n 每にそれぞれフレーム分積算された値は、そのフレームにおける発生符号量（フレームデータレート）とされて、第 14 図 B に示されるように、 n ワードのストリームとして後述するレートコントロール部 217 に供給される。

なお、上述のように 31 種類の量子化器を用いる場合には、それぞれに対応する 31 種類の発生符号量がフレーム毎に得られることになる。

発生符号量を求める方法を、より具体的に説明する。例えば、「 Q_4 部 212 による発生符号量」は、次のようにして求められる。

例えば、

$norm_act[1]=1.3$
 $norm_act[2]=1.5$

norm_act[3]=0.8

norm_act[4]=1.0

...

である場合、

5 mqaunt[1]=4x1.3=5.2

: Q_5部212による発生符号量を、第14図Aのヘッダ部から求め
る。

mqaunt[2]=4x1.5=6.0

: Q_6部212による発生符号量を、第14図Aのヘッダ部から求め
る。

mqaunt[3]=4x0.8=3.2

: Q_3部212による発生符号量を、第14図Aのヘッダ部から求め
る。

mqaunt[4]=4x1.0=4.0

15 : Q_4部212による発生符号量を、第14図Aのヘッダ部から求め
る。

...

以上を、1フレーム分、積算する。これを、Q_1部212～Q_n部
212に対してそれぞれ行い、1フレーム分の発生符号量を求める。

20 次に、エンコード処理部103Cについて説明する。エンコード処理
部103Cでは、最終的なエンコード処理が行われる。上述したように、
プリエンコード処理部103Bにおいて、様々な量子化を行った場合の
1フレーム分の発生符号量が見積もられる。エンコード処理部103C
では、この1フレーム分で見積もられた発生符号量に基づき、予め設定
された目標発生符号量を絶対に超えないようにエンコードが行われ、M
PEG_ESが出力される。

エンコード処理部 103C で用いられるデータは、既にメインメモリ 203 に格納されているが、上述したように、プリエンコード処理部 103B により様々な量子化を行った場合の 1 フレームにおける発生符号量が見積もられた時点で処理を開始することができる。エンコード処理部 103C の各部における処理は、上述と同様に、タイミングジェネレータ TG220 からの指令に基づき適切に開始される。

メインメモリ 203 から読み出されたビデオデータは、ラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 207B において、上述のラスタスキャン／ブロックスキャン変換部 207A と同様の処理をされて 16 画素×1 6 ラインのマクロブロックが切り出される。切り出されたマクロブロックは、第 15 図 A に示されるように、上述した第 14 図 A に示されるヘッダ部に対応するデータ部に格納され、DCT モード部 216 に供給される。

DCT モード部 216 では、上述の DCT モード部 208 と同様に、フィールド DCT 符号化モードおよびフレーム DCT 符号化モードのうち何れを用いて符号化するかが決められる。このとき、既に DCT モード部 208 において符号化モードが決められ、その結果が DCT タイプデータ `dct_typ` としてストリーム中に一時的に挿入されている（第 15 図 A 参照）。DCT モード部 216 では、ストリームからこの DCT タイプデータ `dct_typ` を検出し、検出された DCT タイプデータ `dct_typ` に基づきフィールド符号化モードおよびフレーム符号化モードを切り換える。DCT モード部 216 の出力を第 15 図 B に示す。

DCT モード部 216 から出力されたマクロブロックは、DCT 部 210B に供給され、上述の DCT 部 210A と同様にして 8 画素×8 画素の DCT ブロック単位で 2 次元 DCT される。2 次元 DCT された DCT 係数は、第 15 図 C に示されるように、ストリーム中のデータ部に

格納されて、D C T 部 2 1 0 B から出力される。

量子化テーブル部 2 1 1 B は、上述の量子化テーブル部 2 1 1 A と同様に構成することができ、D C T 部 2 1 0 B で変換されたD C T 係数に對して量子化マトリクスによる量子化が行われる。量子化テーブル部 2 5 1 1 B で量子化されたD C T 係数は、第 1 6 図 A に示されるように、ストリーム中のデータ部に格納されてレートコントロール部 2 1 7 に供給される。

レートコントロール部 2 1 7 では、上述したプリエンコード処理部 1 0 3 Bにおいて積算部 Σ 2 1 5、2 1 5、…で得られた、各量子化 10 スケール Q_n 每のフレームデータレートの中から、システムコントローラ 1 1 7 により設定される 1 フレーム当たりの最大発生符号量を超えないもので、且つ、最も設定値に近いものが選択される。そして、選択されたフレームデータレートに対応する量子化器において用いられたマクロブロック每の量子化スケール($mquant$)が、ストリーム中に挿入された 15 正規化アクティビティデータ $norm_act$ から再度求められ、量子化部 2 1 8 に供給される。

マクロブロック每の量子化スケールは、第 1 6 図 B に示されるように、ストリーム中のヘッダ部の後端側に $qauntiser_scale$ として格納され、量子化部 2 1 8 に伝えられる。

20 なお、1 フレーム当たりの最大発生符号量は、例えばシステムコントローラ 1 1 7 により設定され、C P U I / F 2 2 1 を介してレートコントロール部 2 1 7 に伝えられる。

また、この際、システムコントローラ 1 1 7 で設定され C P U I / F 2 2 1 を介して伝えられる、1 フレームあたりの最大発生符号量と、 25 上述したストリーム中に挿入された正規化アクティビティデータ $norm_act$ から求められたマクロブロック每の量子化スケール($mquant$)による発

生符号量との差分を超えない範囲で、マクロブロック毎に量子化スケール(*mquant*)の値を1サイズ小さくするようにできる。これにより、システムコントローラ117で設定されC P U I／F 221を通して伝えられる1フレーム当たりの最大発生符号量に近付け、高画質を実現する
5 ことが可能である。

量子化部218では、レートコントロール部217により上述のようにして指定される量子化スケール(*quantizes_scale*)をストリーム中から取り出し、取り出された量子化スケールに基づき量子化テーブル部211Bで量子化されたD C T係数の量子化が行われる。このとき、
10 レートコントロール部217から与えられる量子化スケールは、正規化アクティビティデータ*norm_act*から求められた量子化スケール(*mquant*)の値であるため、視覚特性が考慮された適応量子化が行われることになる。

量子化部218で量子化されたD C T係数は、第16図Cに示されるようにストリーム中のデータ部に格納され、V L C部219に供給される。
15 量子化されV L C部219に供給されたD C T係数は、ジグザグスキヤンなどのスキャンニングが施され、2次元ハフマンコードに基づくV L Cテーブルが参照されてそれぞれ可変長符号化される。さらに、可変長符号に対して、バイト単位で整列するようにビットシフトが施され、M P E G E Sとされて出力される。

20 このとき、V L C部219までストリームの前半部を構成していたヘッダ部が第17図に示されるようにスライス層以下のM P E Gのヘッダ情報が格納されるM P E Gのヘッダ部にすげ替えられて出力される。可変長符号は、ストリームの後半側のデータ部に格納される。

第18図は、上述したアクティビティ部209における、この発明による正規化アクティビティ*norm_act*を計算するための一例の構成を示す。
25 なお、正規化アクティビティ*norm_act*は、上述の式(8)および式

(9) により計算されるものとする。

上述したように、アクティビティ部 209 により、先ず、アクティビティ act が求められる。このアクティビティ act が乗算器 301 の一方および他方の入力端に供給され、act×act が計算される。計算結果は、レジスタ 304 および 307 を介して乗算器 311 の一方の入力端に供給されると共に、レジスタ 315 をさらに介して加算器 318 の一方の入力端に供給される。
5

平均化部 206 から出力された平均アクティビティ avg_act が乗算器 302 の一歩および他方の入力端に供給され、avg_act×avg_act が計算 10 される。計算結果は、レジスタ 305 および 308 を介して乗算器 312 の一方の入力端に供給されると共に、レジスタ 313 をさらに介して加算器 317 の一方の入力端に供給される。

平均化部 206 から出力された平均アクティビティ avg_act は、乗算器 303 の一方の入力端にも供給される。乗算器 303 の他方の入力端 15 には、パラメータ att が供給される。なお、パラメータ att は、例えばシステムコントローラ 117 で設定され CPU_I / F 221 を介して供給される。乗算器 303 の計算結果は、レジスタ 306 を介して加算器 310 の一方の入力端に供給される。加算器 310 の他方の入力端には、定数「1」が供給される。乗算器 303 および加算器 310 により、att 20 ×avg_act + 1 が計算され、norm_gain が求められる。norm_gain は、レジスタ 309 を介して乗算器 311 および 312 それぞれの他方の入力端に供給される。

乗算器 311 では、norm_gain×(act×act) が計算され、計算結果がレジスタ 314 を介して加算器 317 の他方の入力端に供給される。加算器 25 317 では、avg_act×avg_act + norm_gain×(act×act) が計算される。計算結果は、レジスタ 319 を介して除算器 321 の被除数入力端に供

給される。

同様に、乗算器 312 では、 $\text{norm_gain} \times (\text{avg_act} \times \text{avg_act})$ が計算され、計算結果がレジスタ 316 を介して加算器 318 の他方の入力端に供給される。加算器 318 では、 $\text{norm_gain} \times (\text{avg_act} \times \text{avg_act}) + \text{act} \times 5 \text{ act}$ が計算される。計算結果は、レジスタ 320 を介して除算器 321 の除数入力端に供給される。

除算器 321 では、 $\{\text{avg_act} \times \text{avg_act} + \text{norm_gain} \times (\text{act} \times \text{act})\} \div \{\text{norm_gain} \times (\text{avg_act} \times \text{avg_act}) + \text{act} \times \text{act}\}$ が計算される。すなわち、この除算器 321 の出力がこの発明の実施の一形態による正規化アクティビティ norm_act とされる。除算器 321 から出力された正規化アクティビティ norm_act は、セレクタ 325 およびレジスタ 324 を介して出力される。そして、この正規化アクティビティ norm_act は、ストリームにおいて、上述の第 11C のアクティビティ act に上書きされ、第 12 図 A のようにストリーム中に埋め込まれて後段に伝えられる。

15 なお、比較部 322において、レジスタ 320 に供給された値（除数）が監視される。若し、除数が「0」であれば、例えばその旨示すフラグがレジスタ 326 を介してセレクタ 325 に供給される。セレクタ 325 は、一方の入力端に上述の除算器 321 の出力が供給され、他方の入力端には、定数「1」が供給される。比較器 322 から供給された 20 フラグにより、除数が「0」であることが示されると、セレクタにより定数「1」が選択され、正規化アクティビティ norm_act として出力される。

なお、上述では、MPEG エンコーダ 103 における処理がハードウェアにより行われるように説明したが、これはこの例に限定されない。 25 MPEG エンコーダ 103 の処理は、ソフトウェアによっても同様に実現可能なものである。例えば、コンピュータ装置にビデオ信号のアナロ

グおよびディジタルの入力インターフェイスを設け、コンピュータ上に搭載されたソフトウェアにより C P U およびメモリなどをを利用して実行することができる。また、上述のデジタル V T R の構成において、M P E G エンコーダ 1 0 3 を C P U およびメモリに置き換えたような構成 5 としてもよい。

このソフトウェアは、例えば C D - R O M (Compact Disc-Read Only Memory) といった記録媒体にプログラムデータとして記録されて提供される。このソフトウェアが記録された記録媒体をコンピュータ装置に装填し、所定の操作を行うことで当該ソフトウェアがコンピュータ装置に 10 インストールされ、当該ソフトウェアによる処理を実行することが可能な状態とされる。なお、コンピュータ装置の構成は、極めて周知であるため、ここでは説明を省略する。

第 1 9 図は、M P E G エンコーダ 1 0 3 の処理をソフトウェアで行う場合の一例のフローチャートである。このフローチャートによる処理は、 15 上述したハードウェアによる処理と同様なものであるので、以下では、上述したハードウェアにおける処理を考慮しながら、概略的に説明する。ステップ S 1 ~ S 7 は、上述の入力フィールドアクティビティ平均化処理部 1 0 3 A による処理に対応する。ステップ S 1 1 ~ S 2 1 は、上述のプリエンコード処理部 1 0 3 B に対応する。また、ステップ S 3 1 ~ 20 S 3 8 は、上述のエンコード処理部 1 0 3 C に対応する。

最初のステップ S 1 で、ビデオデータが取り込まれる。次のステップ S 2 で、取り込まれたビデオデータから、垂直プランギング区間で M P E G における各ヘッダが抽出されメモリに格納される。垂直プランギング区間以外では、取り込まれたビデオデータがメモリに格納される。

25 ステップ S 3 では、ビデオデータがラスタスキャンからブロックスキャンへと変換され、マクロブロックが切り出される。これは、例えばメ

- モリに格納されたビデオデータを読み出す際の読み出しあドレスを制御することでなされる。ステップS 4で、マクロブロックに切り出されたビデオデータに対して第1フィールドによるアクティビティ計算がなされ、計算結果のアクティビティActibity(act)がステップS 5で積算され、積算値sumとしてメモリに格納される。これらステップS 3～S 5までの処理は、ステップS 6において第1フィールドの最終マクロブロックの処理が終了したと判断されるまで繰り返される。すなわち、積算値sumは、1フィールド分のマクロブロックのアクティビティの合計となる。
- 10 ステップS 6において1フィールドの最終マクロブロックまで処理が終了したと判断されたら、ステップS 7で、メモリに格納された積算値sumが1フィールド分のマクロブロック数で除され、1フィールド分のアクティビティが平均化されたフィールドアクティビティの平均値Actibity(avg_act)が求められ、メモリに格納される。
- 15 フィールドアクティビティの平均値Actibity(avg_act)が求められると、処理はステップS 1 1に移行する。ステップS 1 1では、上述のステップS 3と同様に、メモリに格納されたビデオデータがラスタスキャンからブロックスキャンへと変換され、マクロブロックが切り出される。次のステップS 1 2で、D C TをフィールドD C T符号化モードおよび20 フレームD C T符号化モードの何れで行うかが選択され、選択結果がD C Tモードタイプデータdct_typとしてメモリに格納される。
- ステップS 1 3では、第1および第2フィールドが共に用いられて、先ず、マクロブロック毎のアクティビティactが計算される。そして、このアクティビティactと、上述のステップS 7で求められメモリに格納されたフィールドアクティビティの平均値Actibity(avg_act)とを用いて、上述した式（8）および（9）に基づきこの発明による正規化ア

クティビティActibity(norm_act)が求められる。求められた正規化アクティビティActibity(norm_act)は、メモリに格納される。

上述した式（8）および式（9）は、ソフトウェア的には、例えばプログラミング言語であるC言語的な表現を用いて次のように表すことができる。なお、「MB_num」は、1フレームのマクロブロックの総数である。また、パラメータattは、常数であって、例えばatt=0.125とする。

```

norm_gain = att×avg_act + 1
for ( m == 0; m < MB_num; m++ ){
    if (( act[m] == 0 ) && ( avg_act == 0 ))
10        norm_act[m] = 1
    else
        norm_act[m] = (( norm_gain×act[m]×act[m] ) + ( avg_act×
            avg_act))÷(( act[m]×act[m] ) + ( norm_gain×avg_act×avg_act ))
    }      /* next macroblock */

```

15 ステップS13では、例えばこのようなプログラムに基づき正規化アクティビティActibity(norm_act)が求められる。

次のステップS14で、上述のステップS11でビデオデータから切り出されたマクロブロックが8画素×8画素からなるDCTブロックに分割され、このDCTブロックに対して2次元DCTが行われる。2次元DCTによりDCTブロックが変換されたDCT係数は、ステップS15で量子化テーブル(quantizer_table)による量子化がなされ、処理はステップS16に移行される。

ステップS16～S20の処理を、量子化スケール(quantizer_scale)Qn値それぞれについて行うように繰り返すことで、上述のQ_n部212、212、・・・、VLC部213、213、・・・、積算部Σ214、214、・・・、ならびに、積算部Σ215、215、・・・

に相当する処理が行われる。すなわち、ステップ S 1 6 で、D C T 係数に対して量子化スケール $Q = 1$ での量子化が行われ、ステップ S 1 7 で、V L C テーブルが参照されて量子化された D C T 係数が可変長符号化される。そして、ステップ S 1 8 で可変長符号化によるマクロブロックに 5 おける発生符号量が計算され、ステップ S 1 9 で、ステップ S 1 8 で求められたマクロブロック毎の発生符号量が 1 フレーム分、積算される。ステップ S 2 0 で次の量子化スケール Q_n があるか否かが判断され、次の量子化スケール Q_n があると判断されたら、処理はステップ S 1 6 に 10 戻され、次の量子化スケール Q_n に基づく処理が行われる。量子化スケール Q_n 每の 1 フレーム分の発生符号量は、それぞれメモリに格納される。

ステップ S 2 0 で、全ての量子化スケール Q_n の値についてフレームにおける発生符号量の積算値が求められたとされれば、ステップ S 2 1 で、1 フレームの最終マクロブロック (M B) まで処理が終了したかどうかが判断され、最終マクロブロックまでの処理が終了していなければ、 15 処理がステップ S 1 1 に戻される。最終マクロブロックまでの処理が終了され 1 フレーム分の発生符号量が見積もられれば、ステップ S 3 1 に移行され、実際のエンコード処理が行われる。

ステップ S 3 1 では、上述のステップ S 1 1 と同様に、メモリに格納 20 されたビデオデータがラスタスキャンからプロックスキャンへと変換され、マクロブロックが切り出される。次のステップ S 3 2 では、上述のステップ S 1 2 でメモリに格納された D C T モードタイプデータ dct_ty p に基づき D C T 符号化モードが設定される。

ステップ S 3 3 では、ステップ S 3 1 でビデオデータから切り出され 25 たマクロブロックが 8 画素 × 8 画素からなる D C T ブロックに分割され、この D C T ブロックに対して次元 D C T が行われる。2 次元 D C T によ

りD C T ブロックが変換されたD C T 係数は、ステップS 3 4で量子化テーブル(quantizer_table)による量子化がなされ、処理はステップS 3 5に移行される。

ステップS 3 5では、上述したステップS 1 1～S 2 1において見積
5 もられた、量子化スケールQ n 每の1フレーム分の発生符号量に基づき、
実際のエンコード処理において発生される符号量の制御を行うために、
後述するステップS 3 6で用いられる量子化スケールQ n がマクロブロ
ック毎に設定される。

そして、処理はステップS 3 6に移行され、ステップS 3 5で設定さ
10 れた量子化スケールQ n を用いて、ステップS 3 4で量子化テーブルを
用いて量子化されたD C T 係数の量子化が行われる。ステップS 3 6で
量子化されたD C T 係数は、次のステップS 3 7でV L C テーブルが参
照され可変長符号化される。そして、ステップS 3 8で1フレームの最
終マクロブロックまで処理が行われたか否かが判断され、1フレームの
15 最終マクロブロックまで処理されていないと判断されれば、処理がステ
ップS 3 1に戻され、次のマクロブロックに対する量子化処理および可
変長符号化処理が行われる。一方、ステップS 3 7で、1フレームの最
終マクロブロックまで処理が行われたと判断されれば、1フレーム分の
エンコード処理が終了したとされる。

20 なお、上述では、ステップS 1 1～S 2 1までのプリエンコード処理
と、ステップS 3 1～S 3 8までのエンコード処理とを別々の処理とし
て説明したが、これはこの例に限定されない。例えば、ステップS 1 1
～S 2 1において発生符号量の見積もりにより得られたデータをメモリ
に格納し、そこから実際のエンコード処理により得られるデータを選択
25 して取り出すようとする。これにより、ステップS 3 1～S 3 8の処理
をステップS 1 1～S 2 1による処理に含まれるループとして組み込む

ことができる。

なお、上述では、パラメータattの値を「0. 125」としたが、これはこの例に限定されず、他の値とすることができます。このパラメータattの値を変更することで、様々な圧縮率に適した適応量子化に対応する5ことが可能とされる。

以上説明したように、この実施の一形態では、正規化アクティビティを算出する際に、対象となる画像の平坦さや複雑さといった特性、すなわち、当該画像の平均アクティビティに応じて正規化の範囲を変更するようにしている。

10 そのため、全体的に平坦な画像については、アクティビティの正規化の範囲を小さくし、画像全体で均一に近いアクティビティを用いて量子化を行うことができる。そのため、画像全体で均一な平坦度を確保し、高画質を得ることが可能となる。

一方、複雑な領域と平坦な領域とが混在するような画像については、
15 アクティビティの正規化の範囲を大きくし、複雑な領域にはより大きい符号量を割り当てて精細な量子化を行い、平坦な領域では粗い量子化を行うことにより、視覚的に良質な画像を得ることができる。

請求の範囲

1. 画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出手段と、

上記平均アクティビティ算出手段により算出された上記平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、該正規化範囲に基づき該平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出手段と、

上記正規化アクティビティ算出手段により算出された上記正規化アクティビティを用いて上記画像データを量子化する量子化手段と
10 を有することを特徴とする画像処理装置。

2. 請求の範囲第1項に記載の画像処理装置において、

上記正規化アクティビティ算出手段は、上記平均アクティビティが小さいときは、上記正規化範囲をより狭く設定し、上記平均アクティビティが大きいときは、上記正規化範囲をより広く設定するようにしたことを特徴とする画像処理装置。

3. 請求の範囲第1項に記載の画像処理装置において、

上記正規化アクティビティ算出手段は、上記画像データを分割したブロック毎に上記正規化アクティビティを算出するようにされ、

上記平均アクティビティに比例する係数に上記ブロック毎のアクティビティを乗じた結果に上記平均アクティビティを加算した値を、上記係数に上記平均アクティビティを乗じた結果に上記ブロック毎のアクティビティを加算した値で除した値を、上記ブロック毎の上記正規化アクティビティとすることを特徴とする画像処理装置。

4. 請求の範囲第3項に記載の画像処理装置において、

25 上記正規化アクティビティ算出手段は、上記ブロック毎のアクティビティの値および上記平均アクティビティの値が共に0であれば、上記正

規化アクティビティの値を 1 として算出するようにしたことを特徴とする画像処理装置。

5. 請求の範囲第 1 項に記載の画像処理装置において、

上記正規化アクティビティ算出手段は、上記画像データを分割したブ

5 ロック毎に上記正規化アクティビティを算出するようにされ、

上記平均アクティビティに比例する係数に上記ロック毎のアクティビティを二乗した値を乗じた結果に上記平均アクティビティを加算した値を、上記係数に上記平均アクティビティを二乗した値を乗じた結果に上記ロック毎のアクティビティを加算した値で除した値を、上記プロ
10 ック毎の上記正規化アクティビティとすることを特徴とする画像処理装置。

6. 請求の範囲第 5 項に記載の画像処理装置において、

上記正規化アクティビティ算出手段は、上記ロック毎のアクティビティの値および上記平均アクティビティの値が共に 0 であれば、上記正
15 規化アクティビティの値を 1 として算出するようにしたことを特徴とする画像処理装置。

7. 請求の範囲第 1 項に記載の画像処理装置において、

上記正規化アクティビティ算出手段は、1 フレームの上記平均アクティビティを、該 1 フレームの第 1 フィールドの画像データから算出する
20 ようにしたことを特徴とする画像処理装置。

8. 画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、

上記平均アクティビティ算出のステップにより算出された上記平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、該正規化範囲に基づ
25 き該平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、

上記正規化アクティビティ算出のステップにより算出された上記正規化アクティビティを用いて上記画像データを量子化する量子化のステップと

を有することを特徴とする画像処理方法。

- 5 9. 画像データを量子化する画像処理方法をコンピュータ装置に実行させる画像処理プログラムにおいて、

上記画像処理方法は、

入力された画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、

- 10 上記平均アクティビティ算出のステップにより算出された上記平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、該正規化範囲に基づき該平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、

- 15 上記正規化アクティビティ算出のステップにより算出された上記正規化アクティビティを用いて上記画像データを量子化する量子化のステップと

を有することを特徴とする画像処理プログラム。

10. 画像データを量子化する画像処理方法をコンピュータ装置に実行させる画像処理プログラムが記録された記録媒体において、

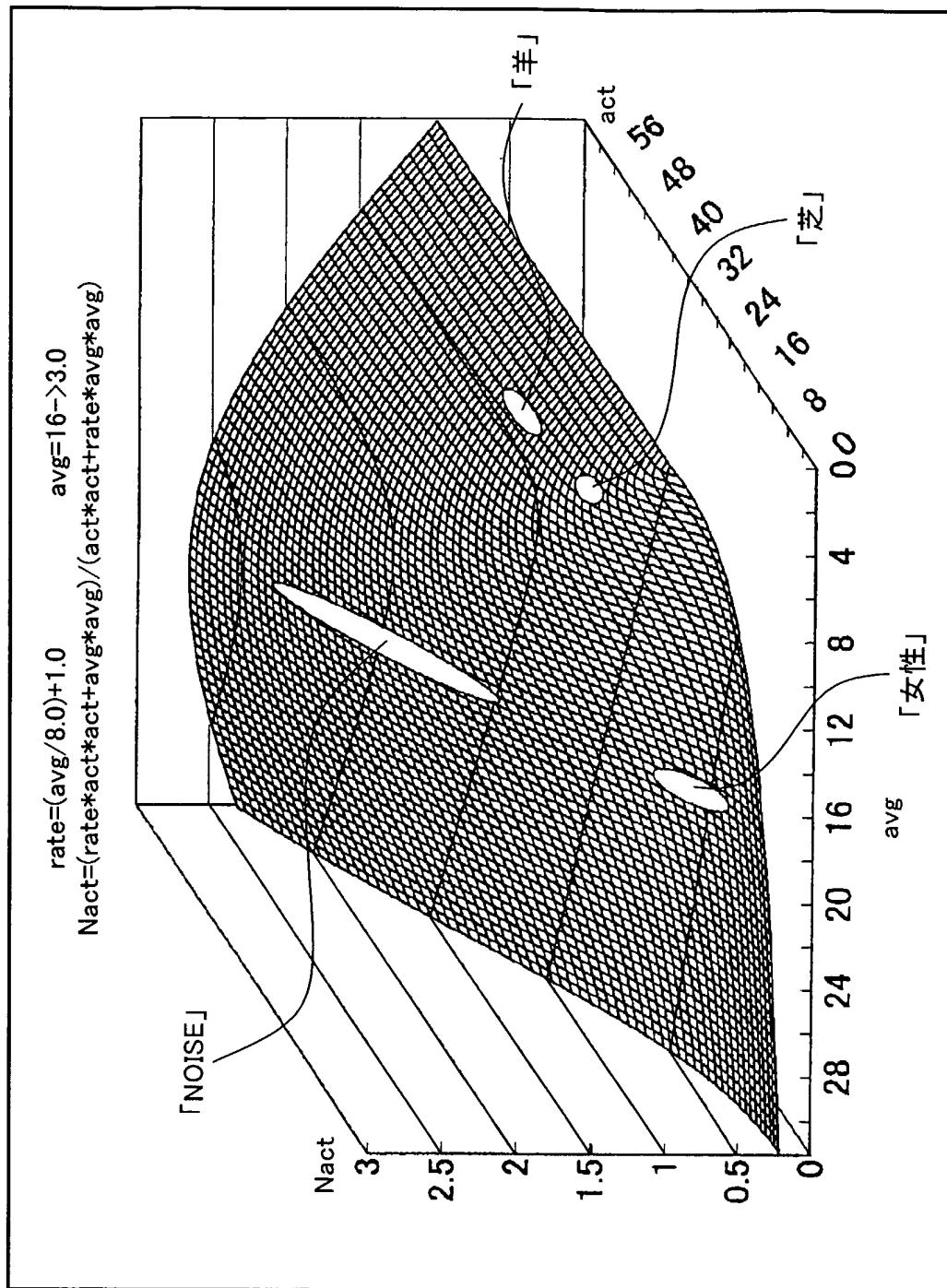
- 20 上記画像処理方法は、

入力された画像データから平均アクティビティを算出する平均アクティビティ算出のステップと、

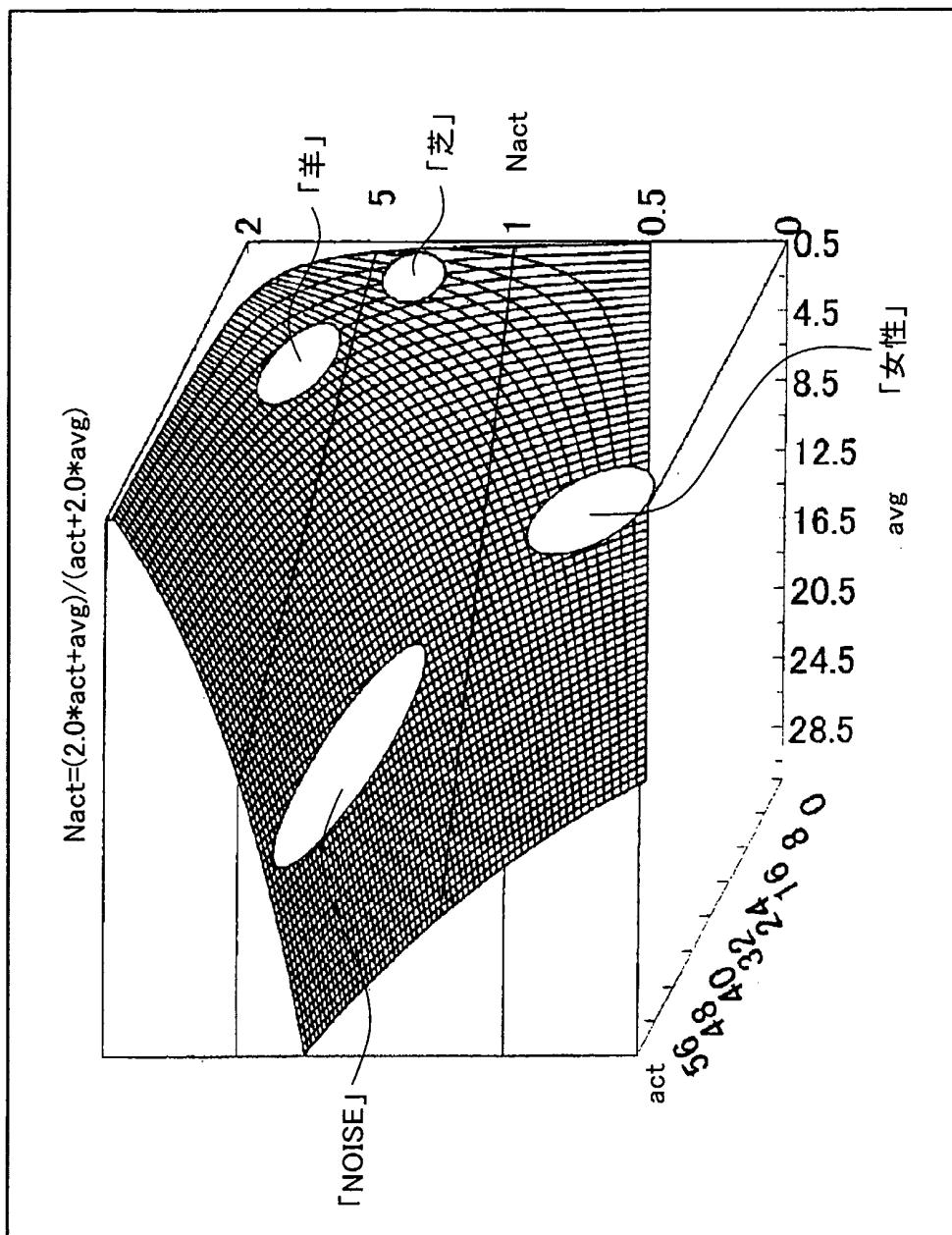
- 上記平均アクティビティ算出のステップにより算出された上記平均アクティビティに応じて正規化範囲を動的に設定し、該正規化範囲に基づき該平均アクティビティを用いて正規化アクティビティを算出する正規化アクティビティ算出のステップと、

上記正規化アクティビティ算出のステップにより算出された上記正規化アクティビティを用いて上記画像データを量子化する量子化のステップと
を有することを特徴とする記録媒体。

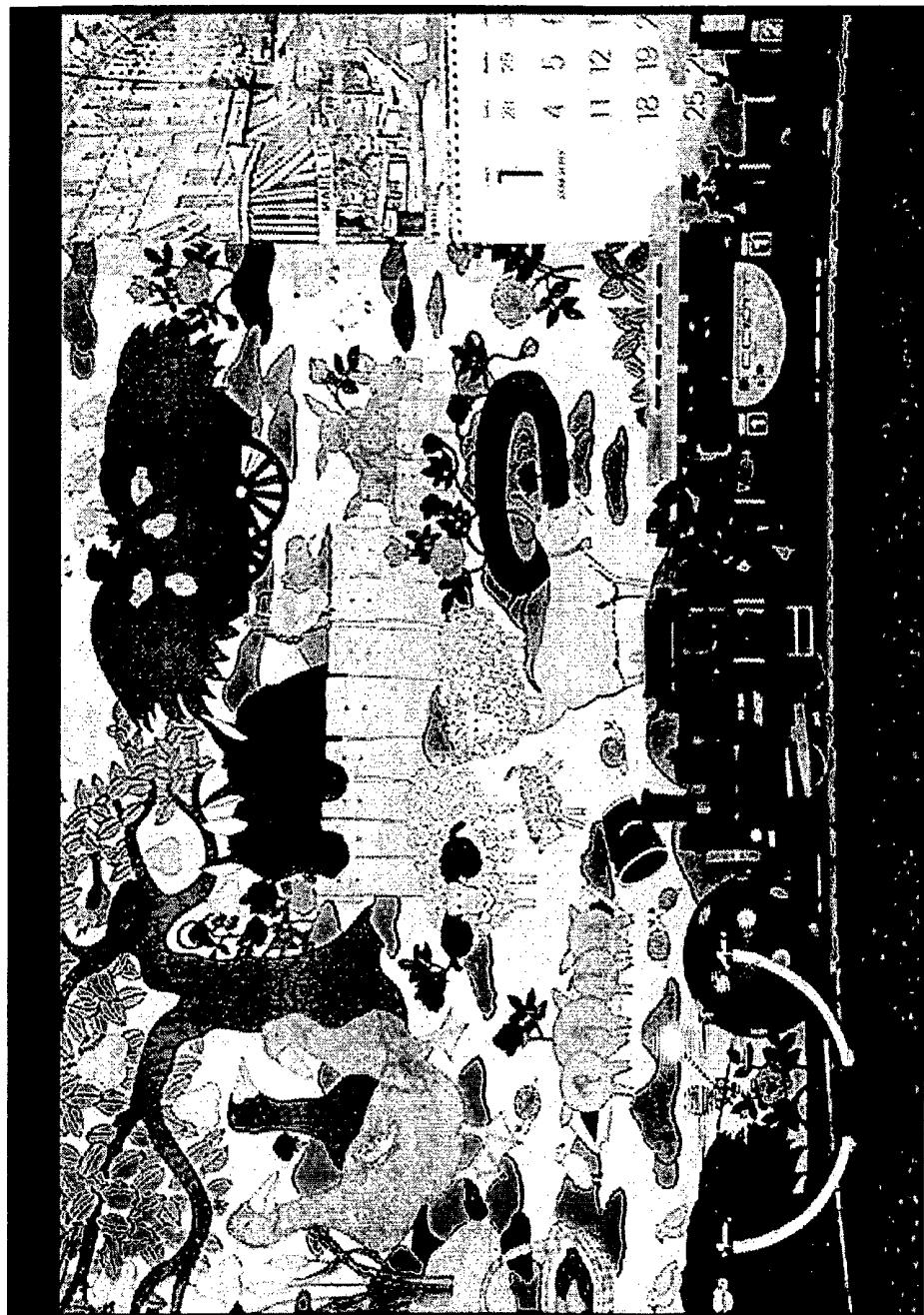
第1図



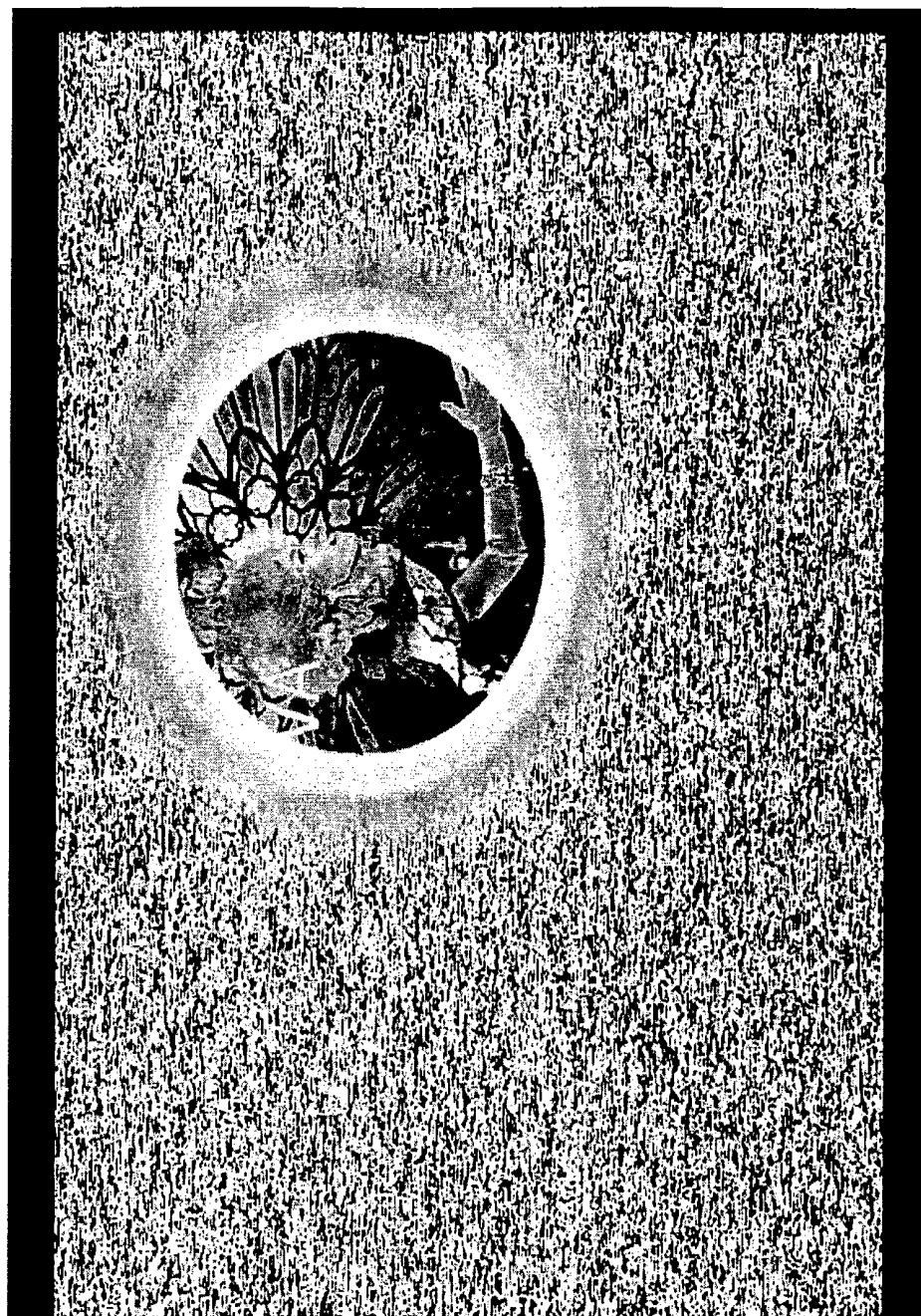
第2図



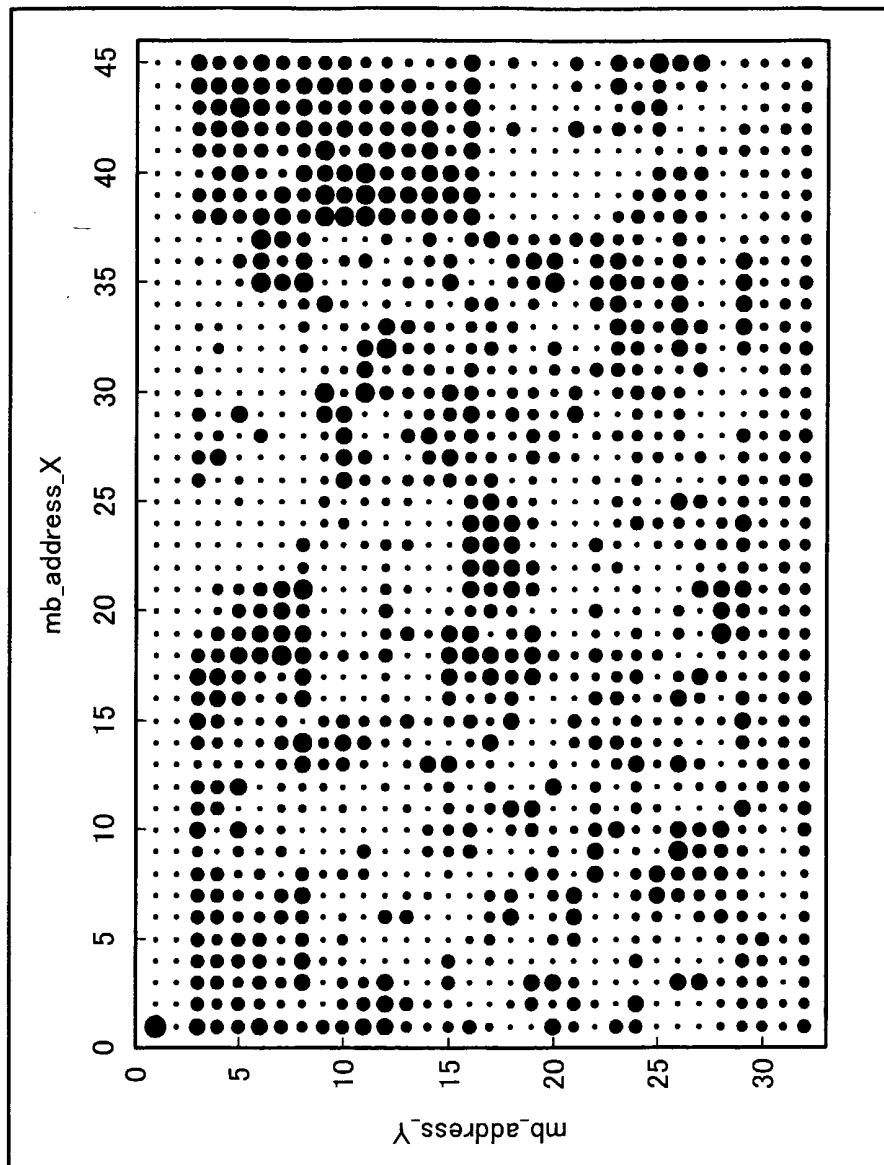
第3図



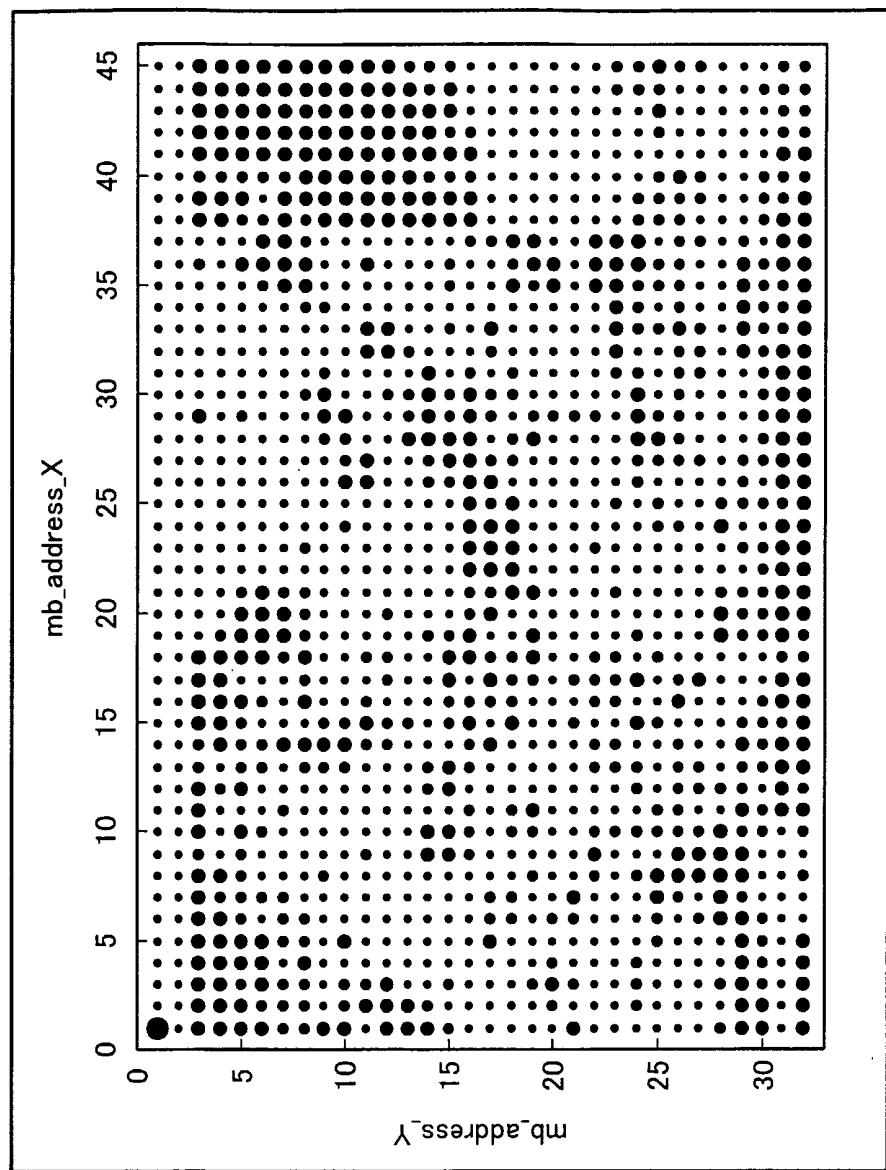
第4図



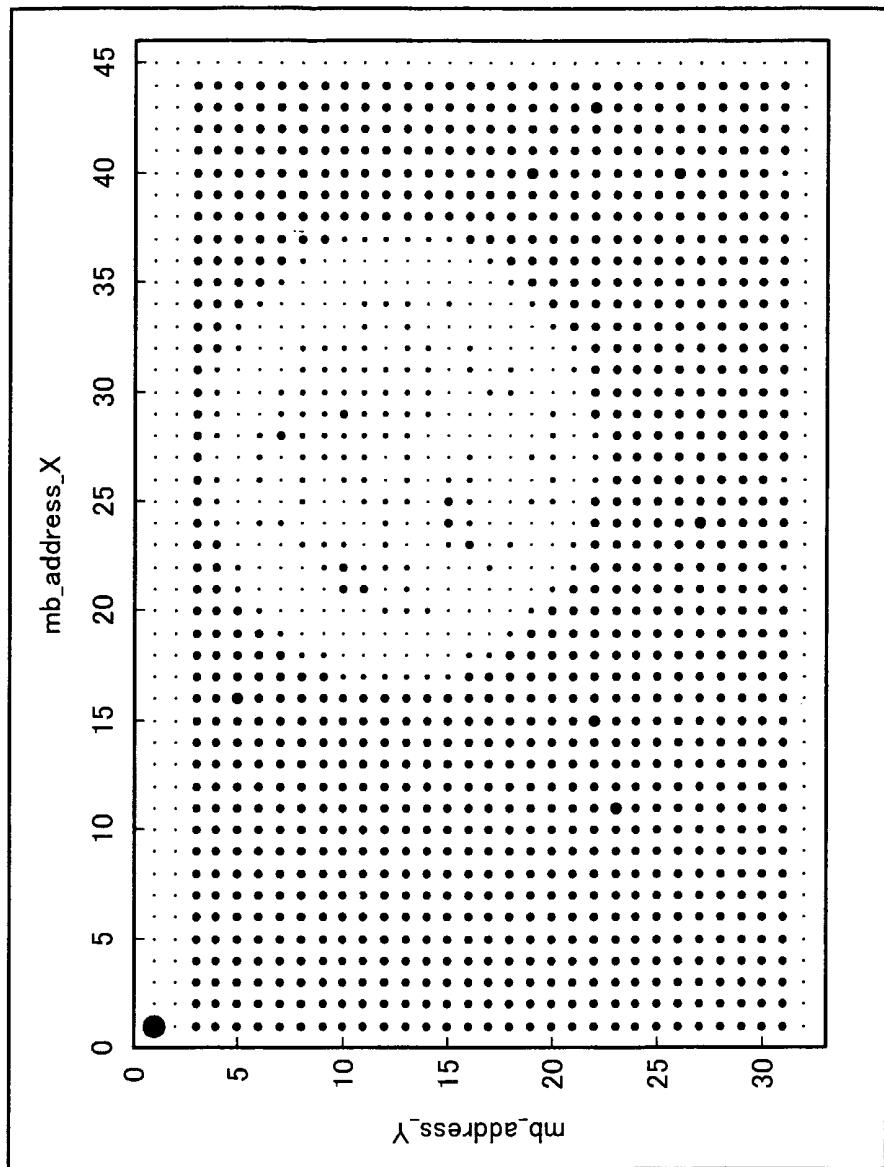
第5図



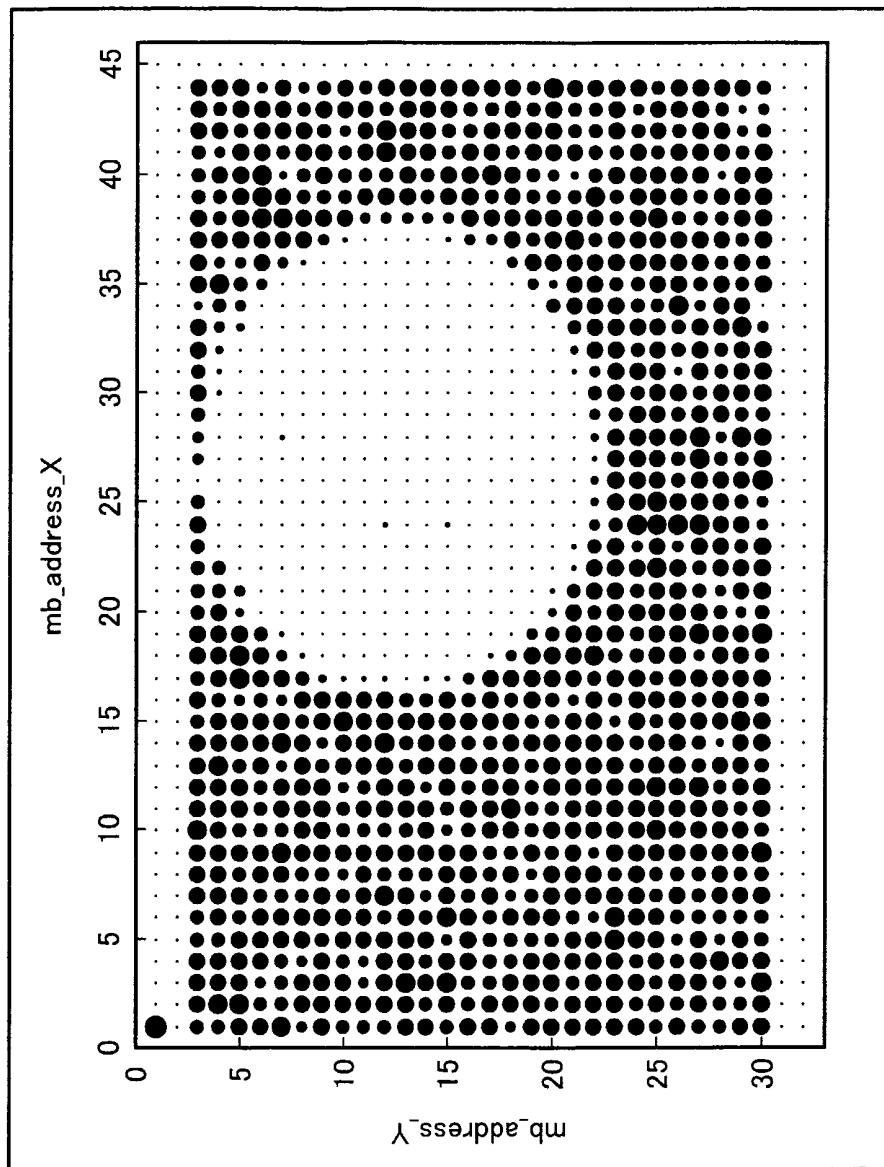
第6図



第7図



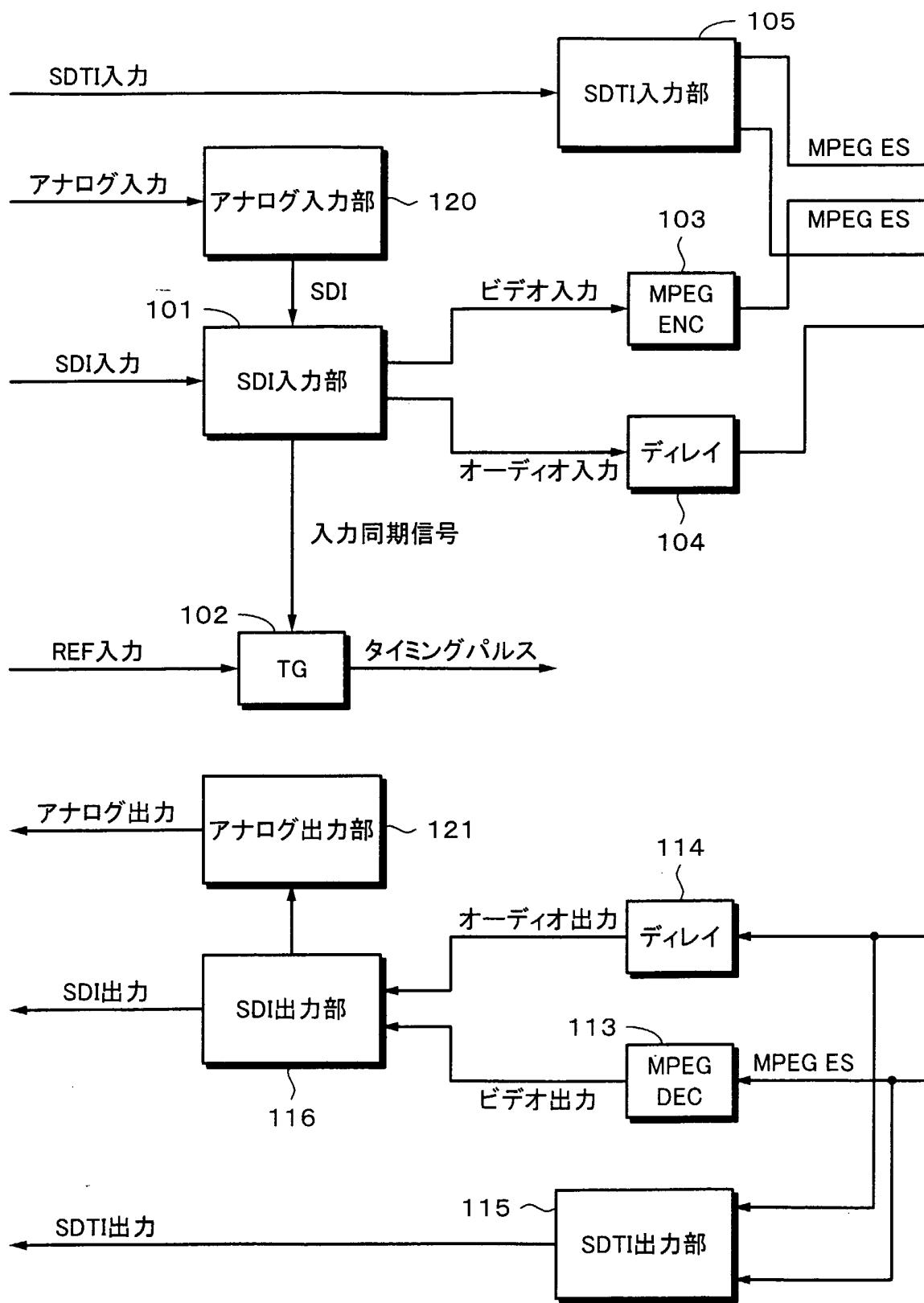
第8図



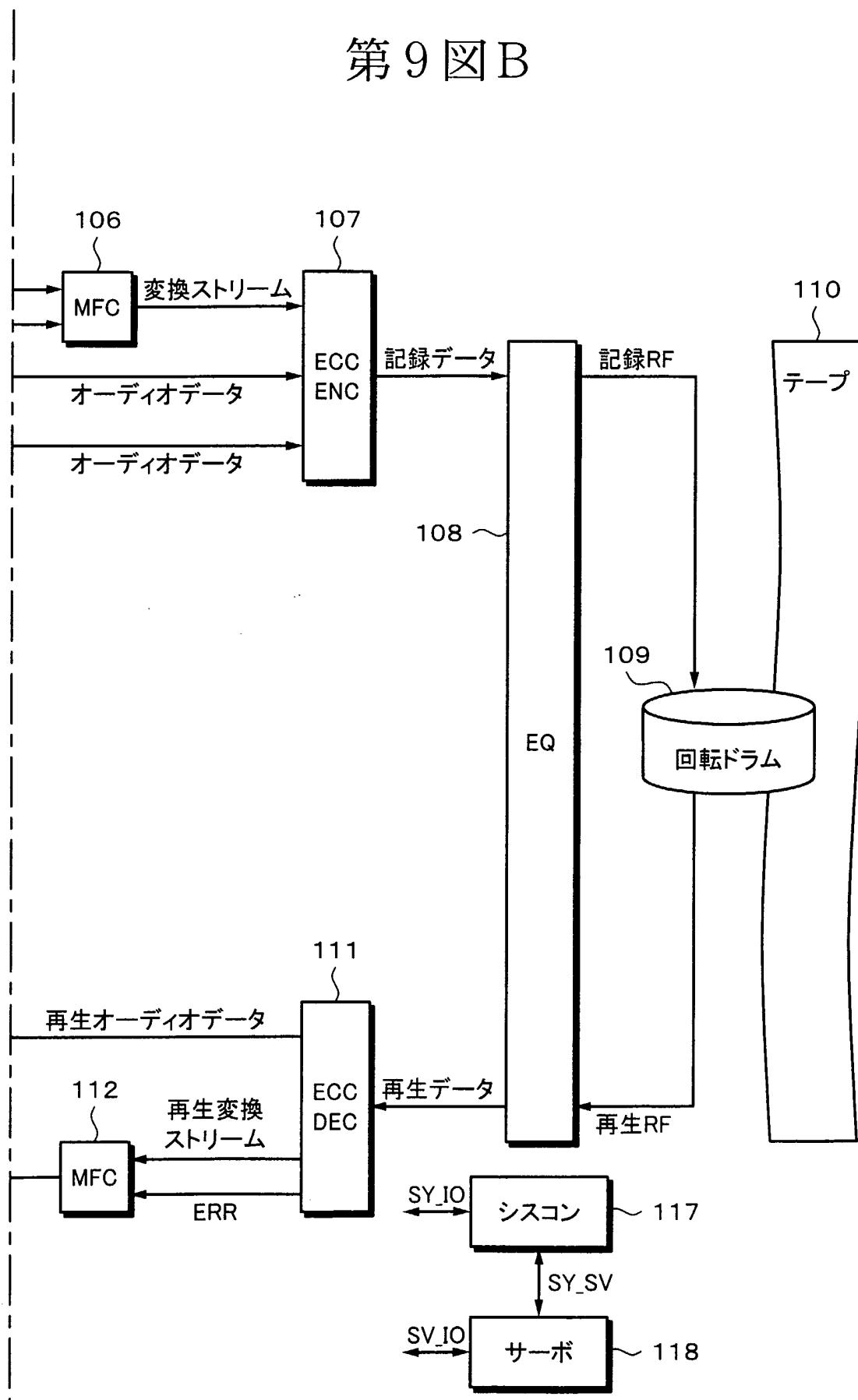
第9図A

第9図

第9図A 第9図B



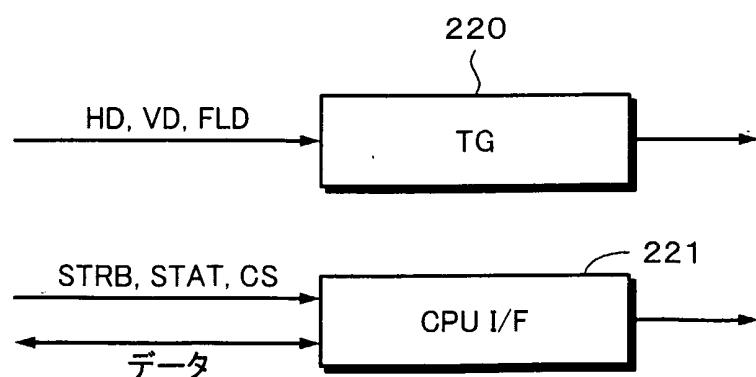
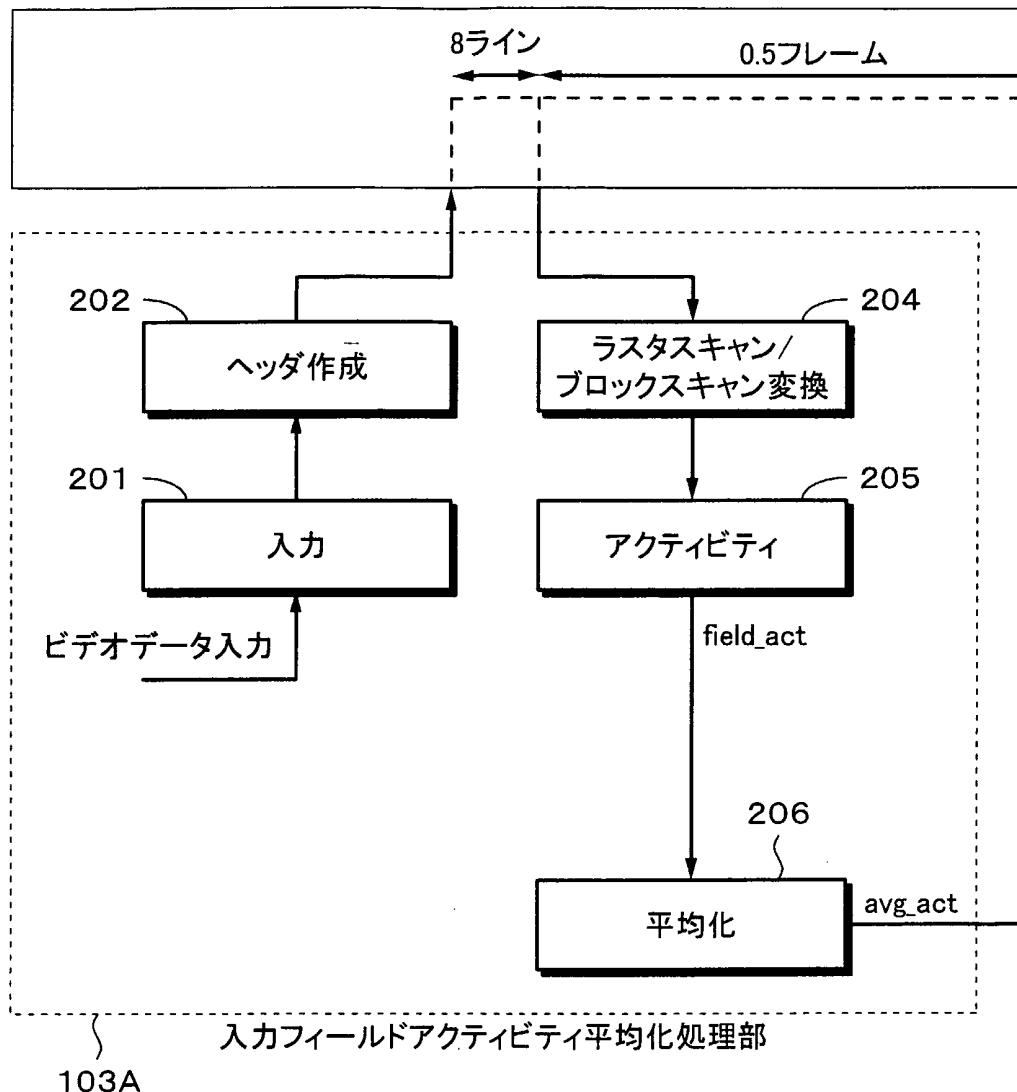
第9図B



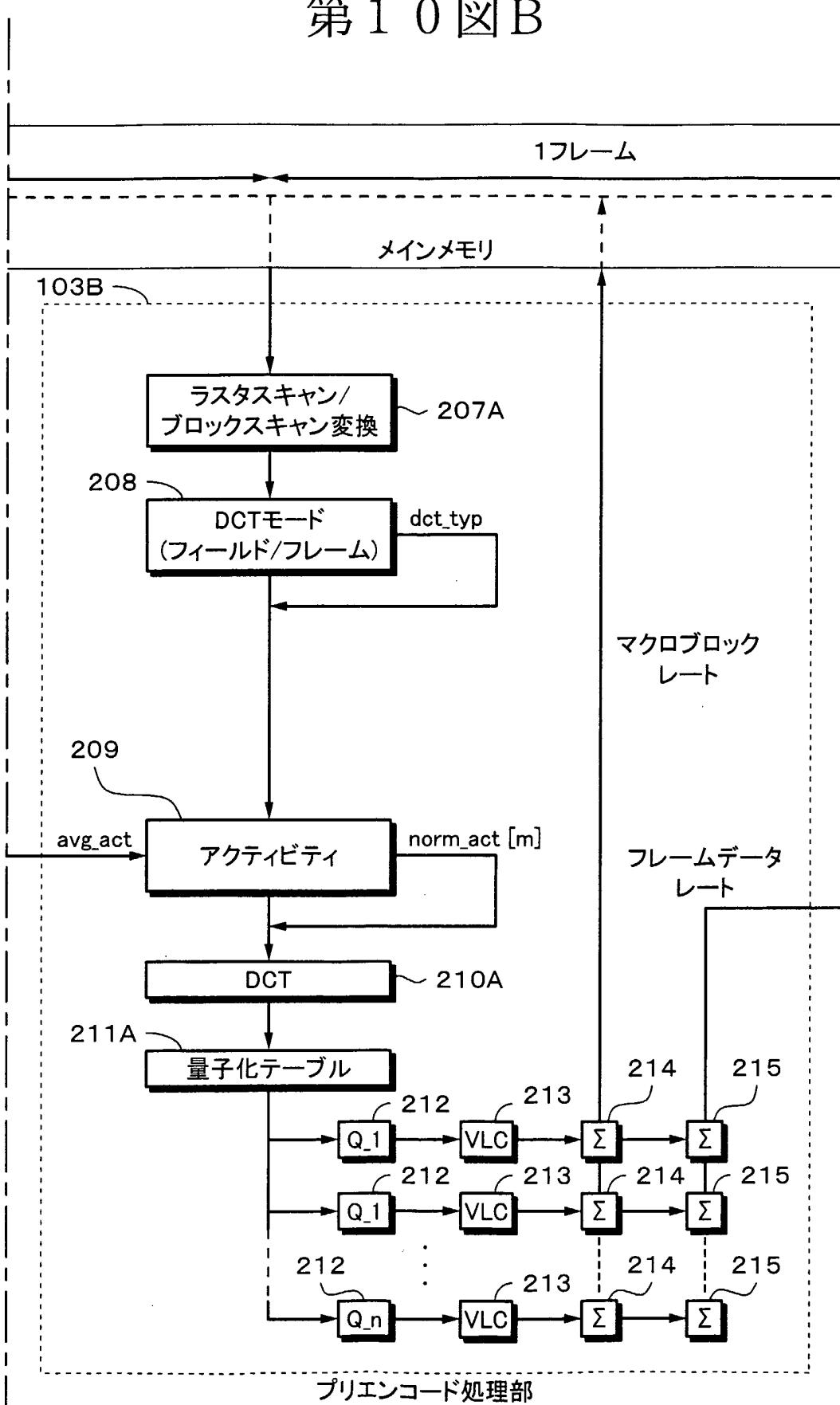
第10図A

第10図

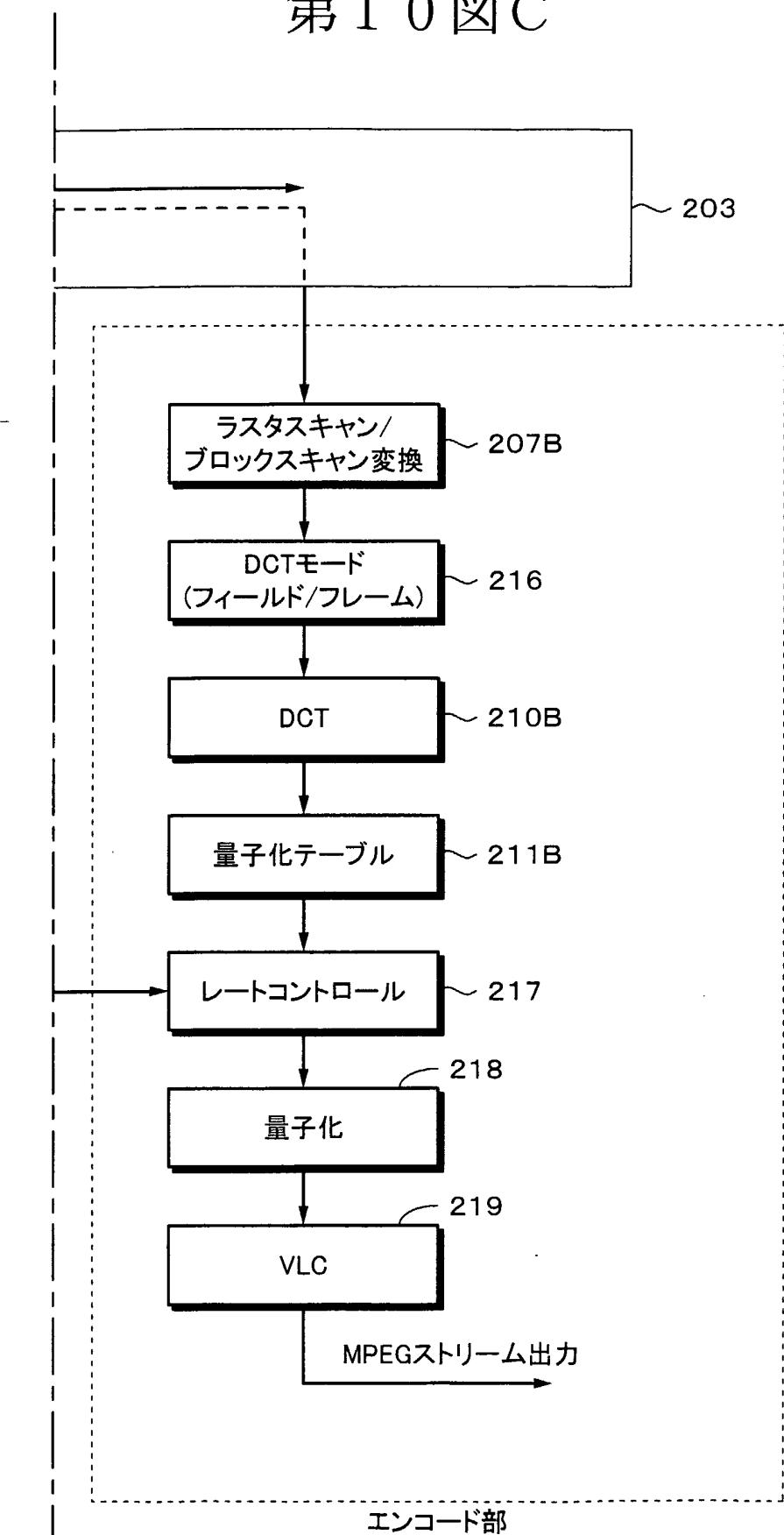
第10図A 第10図B 第10図C



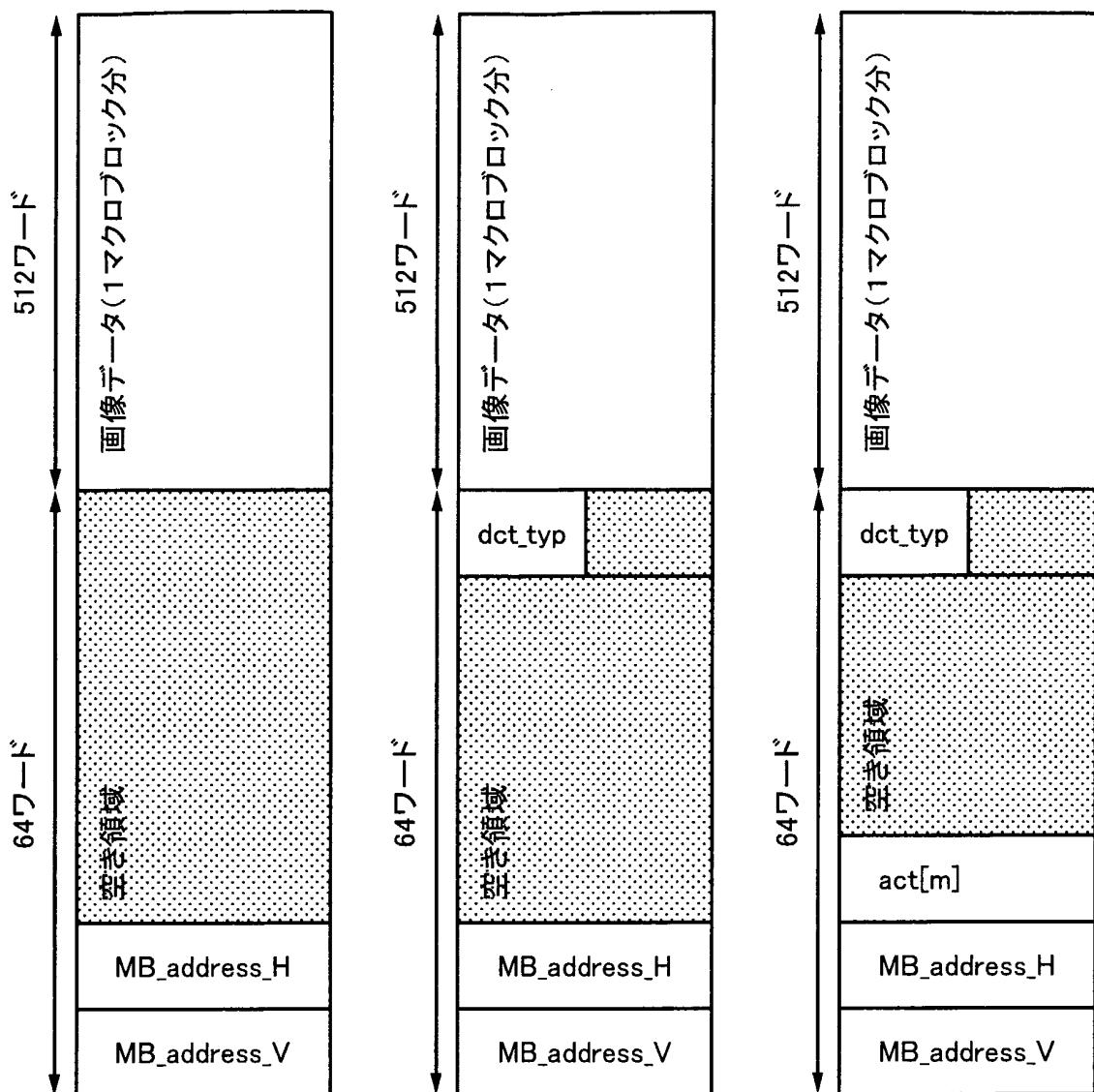
第10図B



第10図C



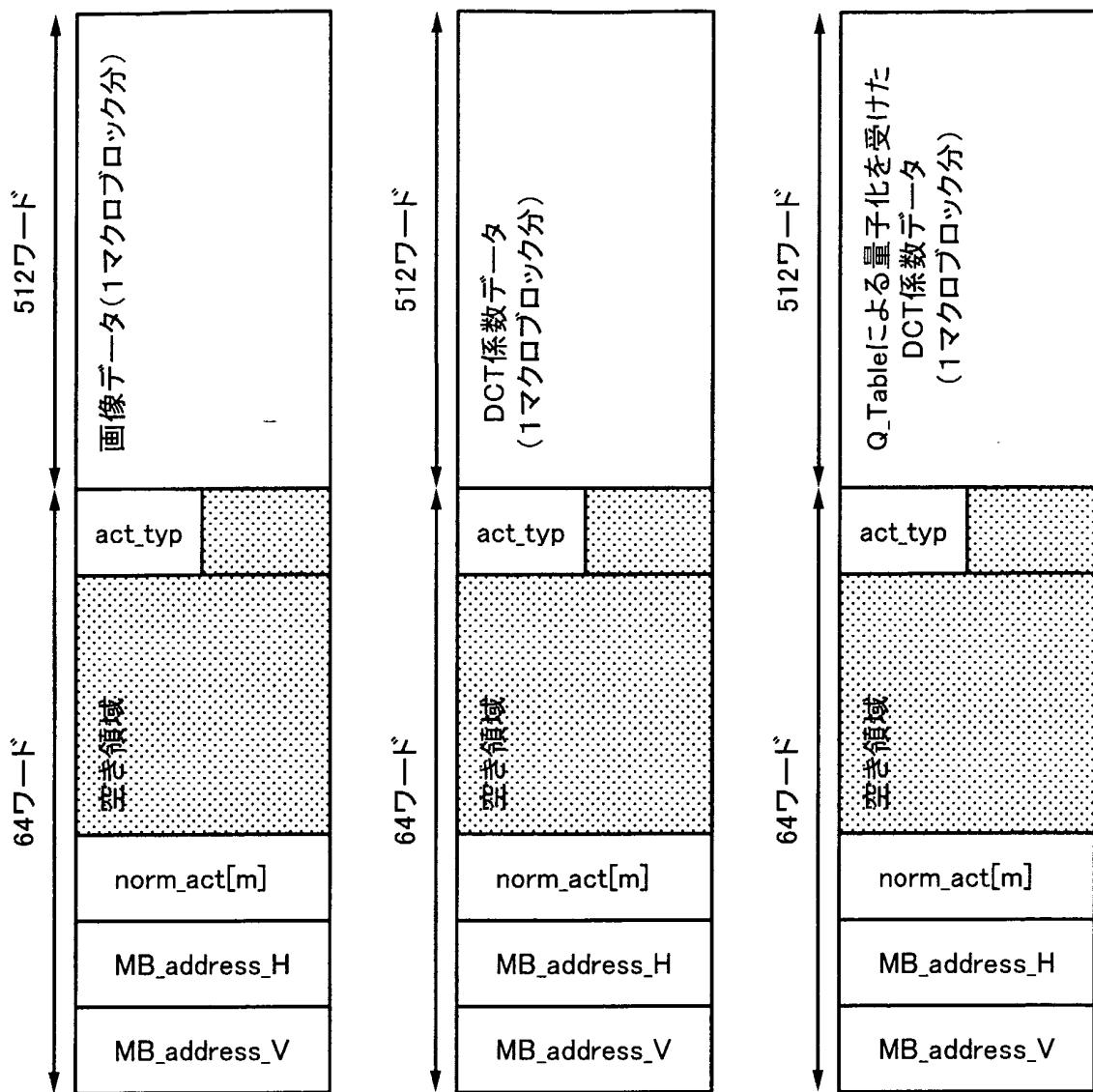
エンコード部



第11図A

第11図B

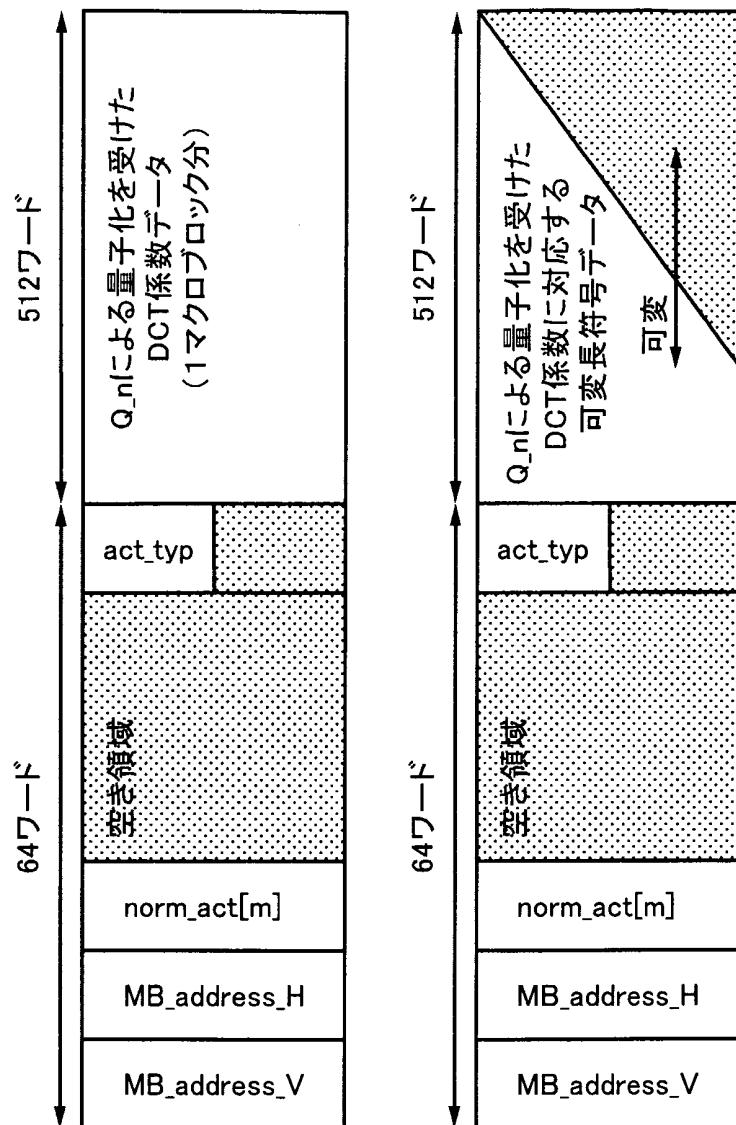
第11図C



第12図A

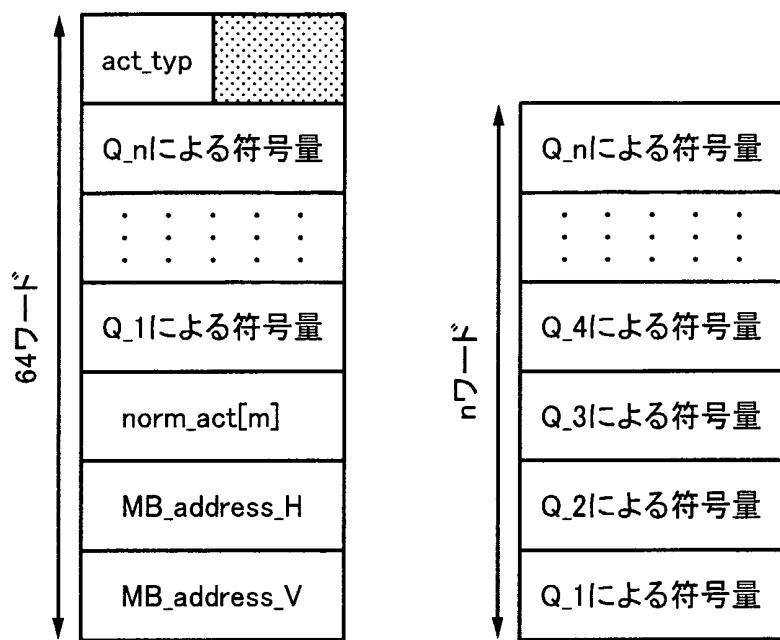
第12図B

第12図C



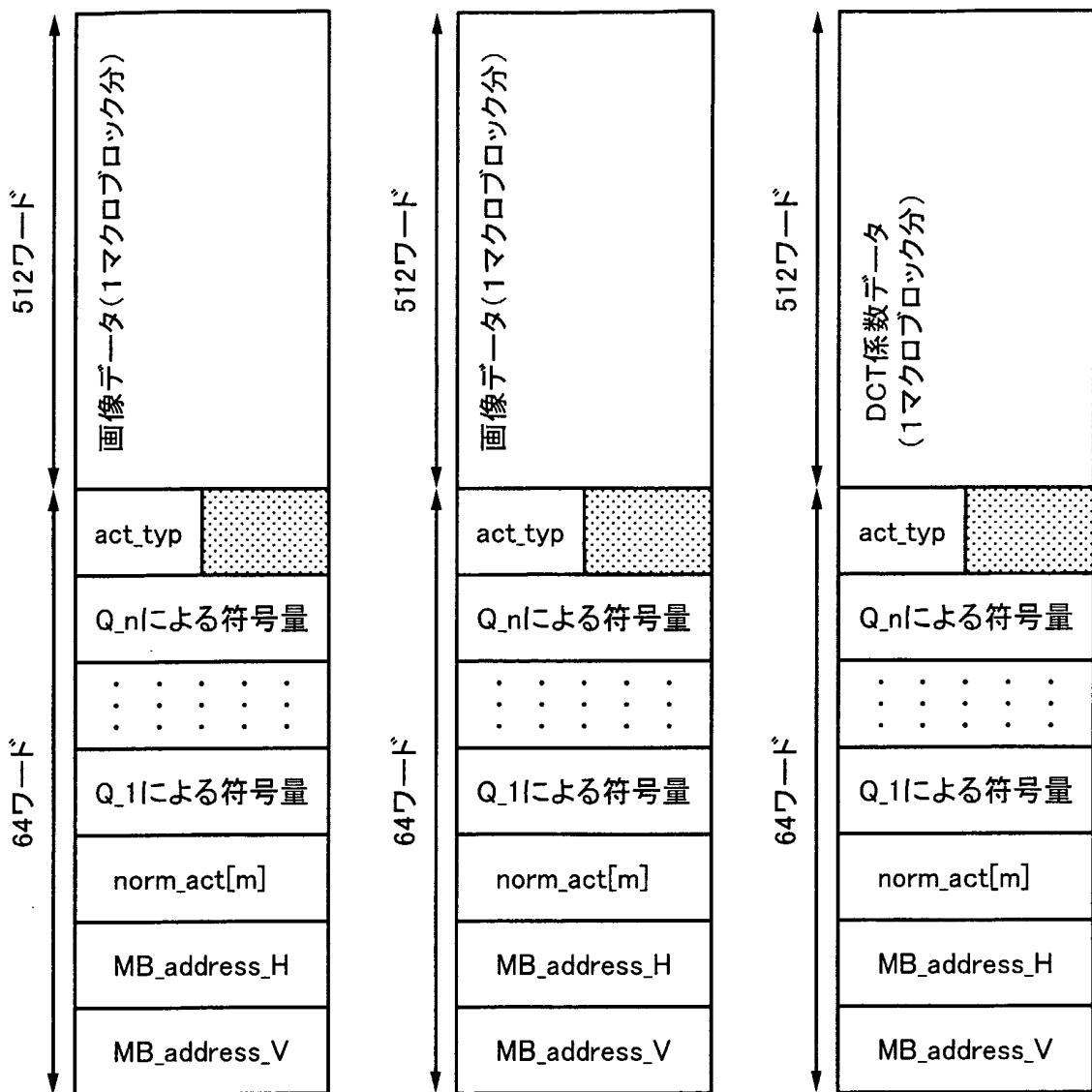
第13図A

第13図B



第14図A

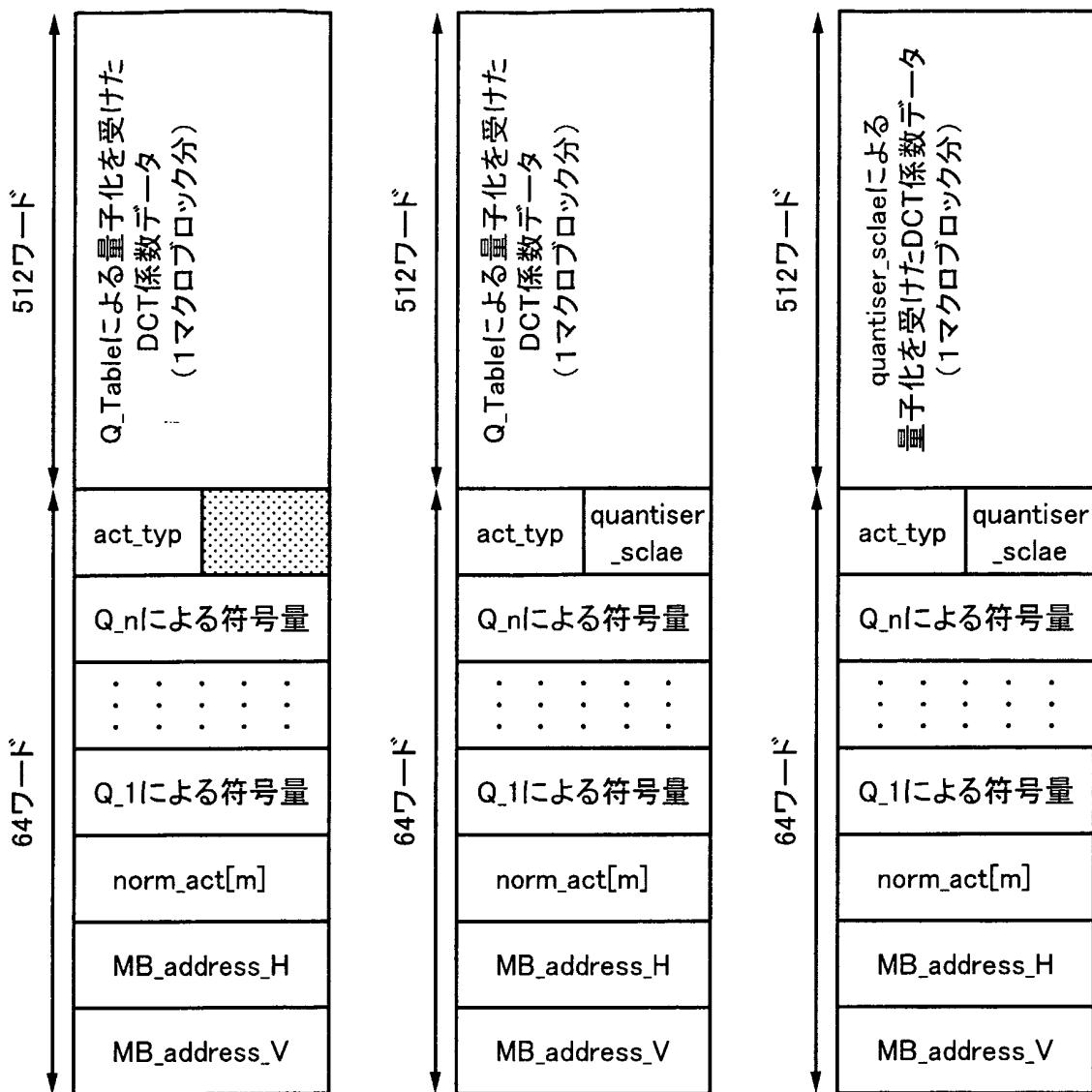
第14図B



第15図A

第15図B

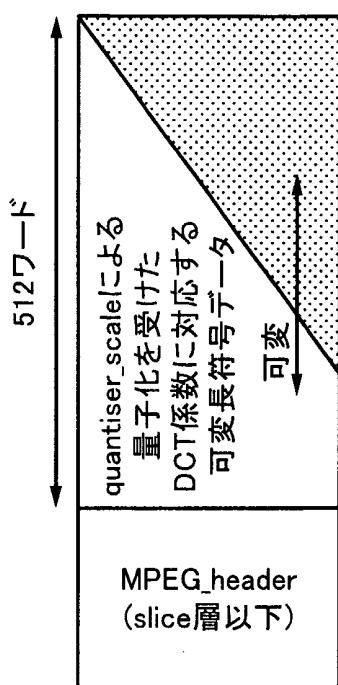
第15図C



第16図A

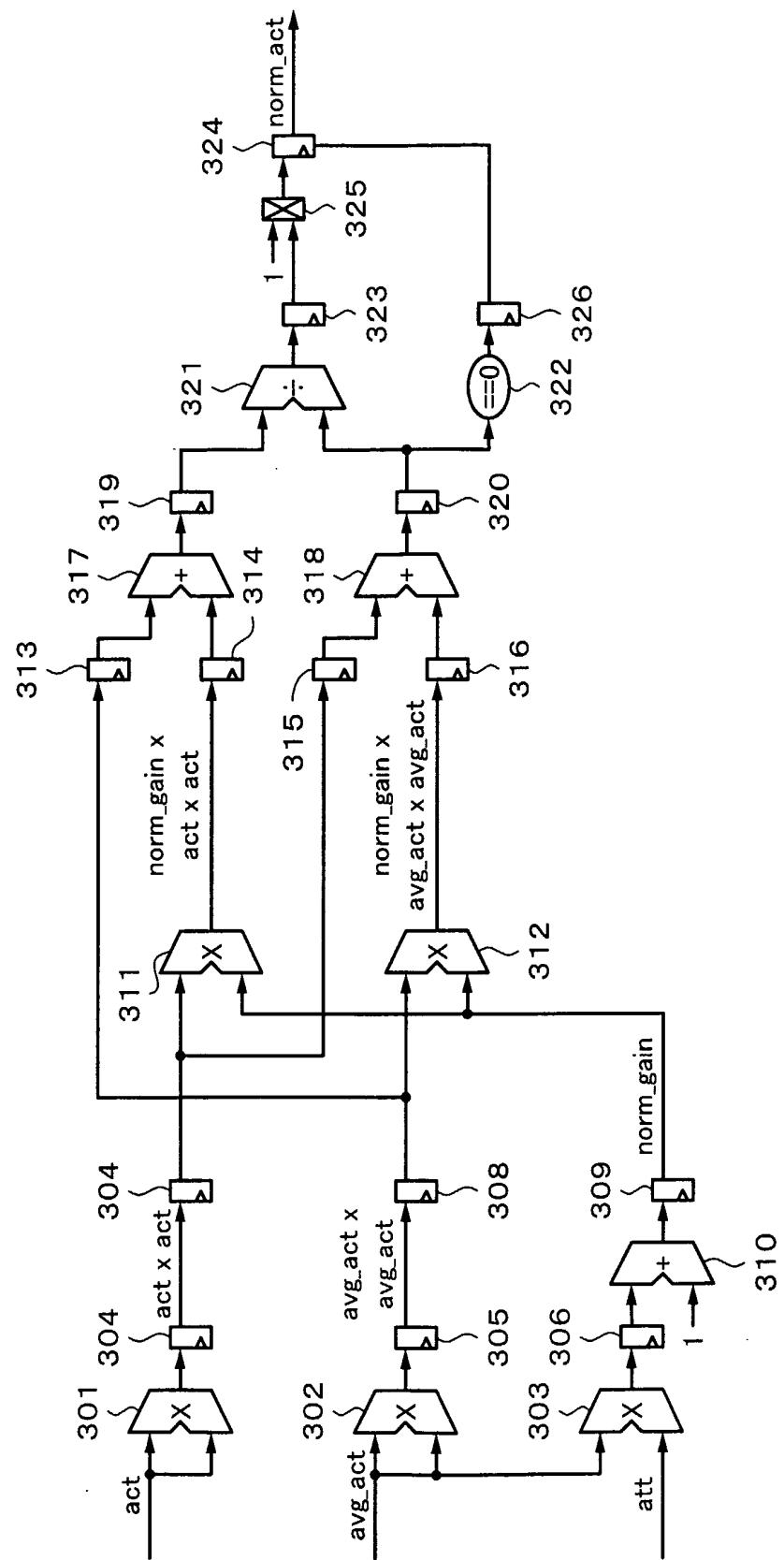
第16図B

第16図C

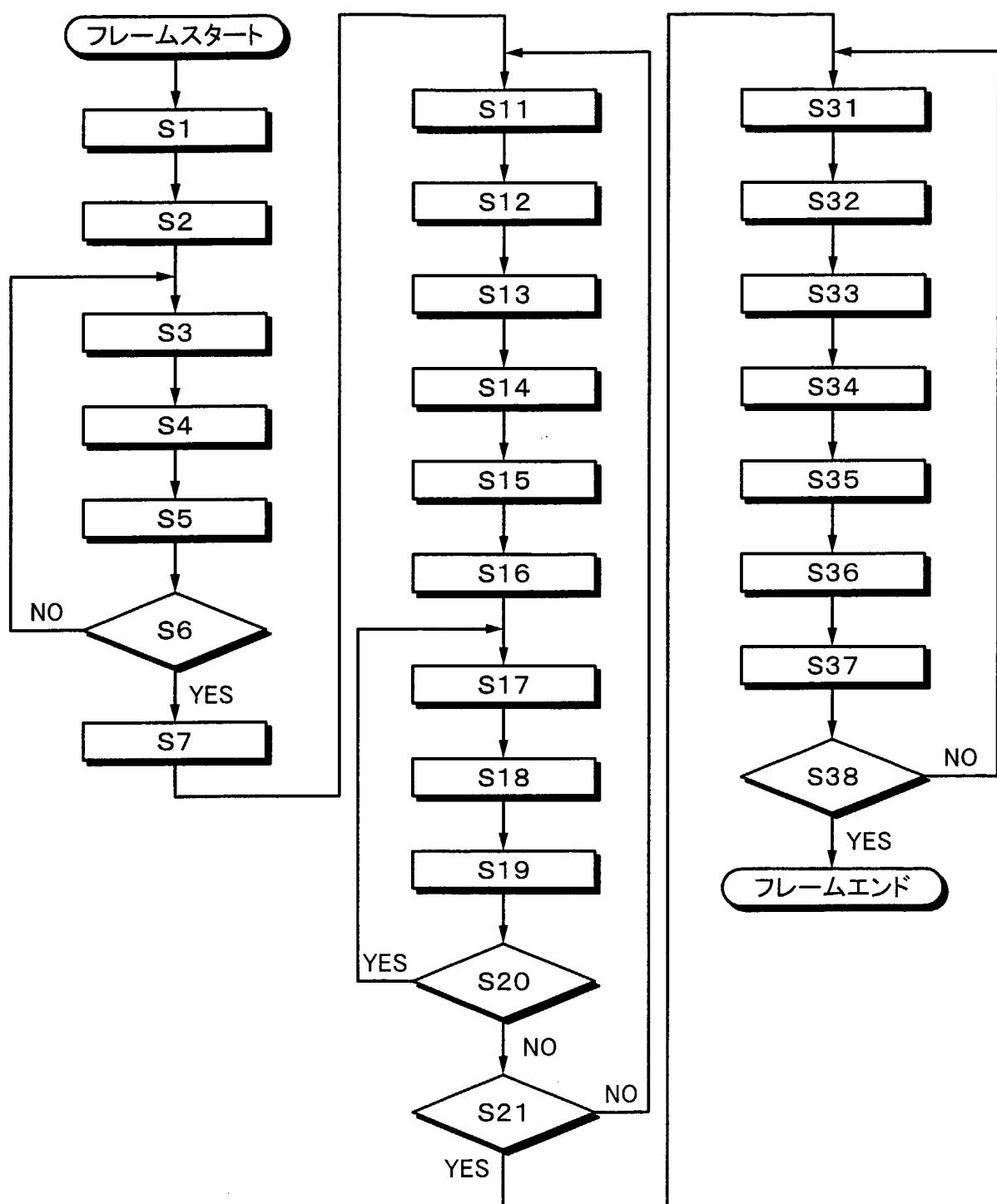


第17図

第18回



第19図



符号の説明

- 1 0 2 タイミングジェネレータ T G
- 1 0 3 M P E G エンコーダ
- 1 1 7 システムコントローラ
- 2 0 3 メインメモリ
- 2 0 4, 2 0 7 A, 2 0 7 B ラスタスキャン／ブロックス
キャン変換部
- 2 0 5, 2 0 9 アクティビティ部
- 2 0 6 平均化部
- 2 0 8, 2 1 6 D C T モード部
- 2 1 0 A, 2 1 0 B D C T 部
- 2 1 1 A, 2 1 1 B 量子化テーブル部
- 2 1 2 量子化部
- 2 1 3 V L C 部
- 2 1 4, 2 1 5 積算部 Σ
- 2 1 7 レートコントロール部
- 2 1 8 量子化部
- 2 1 9 V L C 部
- S 1 画像の取り込み
- S 2 ヘッダの付加
- S 3 ラスタスキャン→ブロックスキャン変換
- S 4 第1フィールドによるアクティビティ (act) 計算
- S 5 アクティビティ (act) の積算
- sum = sum + act
- S 6 第1フィールドの最終M Bか？

S 7 第1フィールドの平均アクティビティ (avg_act) の
計算

$$\text{avg_act} = \text{sum}/\text{MB 数}$$

S 1 1 ラスタスキャン→ブロックスキャン変換

S 1 2 D C T モードの決定 (field_dct/frame_dct)

S 1 3 アクティビティ (norm_act) の計算

S 1 4 D C T の計算

S 1 5 Q_tableによる量子化

S 1 6 Q_scaleによる量子化

S 1 7 V L C による可変長符号化

S 1 8 M B における発生符号量の計算

S 1 9 フレームにおける発生符号量の積算
(Q_scaleの種類毎)

S 2 0 他のQ_scaleがあるか？

S 2 1 最終M B か？

S 3 1 ラスタスキャン→ブロックスキャン変換

S 3 2 D C T モードの選択
(field_dct/frame_dct)

S 3 3 D C T の計算

S 3 4 Q_tableによる量子化

S 3 5 符号量の制御 (Q_scaleの設定)

S 3 6 Q_scaleによる量子化

S 3 7 V L C による可変長符号化

S 3 8 最終M B か？

INTERNATIONAL SEARCH REPORT

International application No.

PCT/JP02/03063

A. CLASSIFICATION OF SUBJECT MATTER

Int.Cl⁷ H04N7/50

According to International Patent Classification (IPC) or to both national classification and IPC

B. FIELDS SEARCHED

Minimum documentation searched (classification system followed by classification symbols)

Int.Cl⁷ H04N7/24-7/68

Documentation searched other than minimum documentation to the extent that such documents are included in the fields searched

Jitsuyo Shinan Koho	1922-1996	Toroku Jitsuyo Shinan Koho	1994-2002
Kokai Jitsuyo Shinan Koho	1971-2002	Jitsuyo Shinan Toroku Koho	1996-2002

Electronic data base consulted during the international search (name of data base and, where practicable, search terms used)

C. DOCUMENTS CONSIDERED TO BE RELEVANT

Category*	Citation of document, with indication, where appropriate, of the relevant passages	Relevant to claim No.
X A	JP 2000-138938 A (Sony Corp.), 16 May, 2000 (16.05.00), Par. Nos. [0039] to [0053]; Fig. 2 (Family: none)	1, 8 2-7, 9, 10
A	JP 7-95564 A (Toshiba Corp.), 07 April, 1995 (07.04.95), Claim 4; Par. Nos. [0059] to [0061] (Family: none)	1-10
A	JP 8-18959 A (Matsushita Electric Industrial Co., Ltd.), 19 January, 1996 (19.01.96), Full text (Family: none)	1-10

Further documents are listed in the continuation of Box C. See patent family annex.

* Special categories of cited documents:	"T"	later document published after the international filing date or priority date and not in conflict with the application but cited to understand the principle or theory underlying the invention
"A" document defining the general state of the art which is not considered to be of particular relevance	"X"	document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered novel or cannot be considered to involve an inventive step when the document is taken alone
"E" earlier document but published on or after the international filing date	"Y"	document of particular relevance; the claimed invention cannot be considered to involve an inventive step when the document is combined with one or more other such documents, such combination being obvious to a person skilled in the art
"L" document which may throw doubts on priority claim(s) or which is cited to establish the publication date of another citation or other special reason (as specified)	"&"	document member of the same patent family
"O" document referring to an oral disclosure, use, exhibition or other means		
"P" document published prior to the international filing date but later than the priority date claimed		

Date of the actual completion of the international search 12 June, 2002 (12.06.02)	Date of mailing of the international search report 25 June, 2002 (25.06.02)
Name and mailing address of the ISA/ Japanese Patent Office	Authorized officer
Facsimile No.	Telephone No.

A. 発明の属する分野の分類（国際特許分類（IPC））

Int. C17 H04N7/50

B. 調査を行った分野

調査を行った最小限資料（国際特許分類（IPC））

Int. C17 H04N7/24-7/68

最小限資料以外の資料で調査を行った分野に含まれるもの

日本国実用新案公報 1922-1996年

日本国公開実用新案公報 1971-2002年

日本国登録実用新案公報 1994-2002年、日本国実用新案登録公報 1996-2002年

国際調査で使用した電子データベース（データベースの名称、調査に使用した用語）

C. 関連すると認められる文献

引用文献の カテゴリー*	引用文献名 及び一部の箇所が関連するときは、その関連する箇所の表示	関連する 請求の範囲の番号
X A	JP 2000-138938 A (ソニー株式会社) 2000.05.16 【0039】 - 【0053】、図2 (ファミリーなし)	1、8 2-7, 9, 10
A	JP 7-95564 A (株式会社東芝) 1995.04.07 請求項4, 【0059】 - 【0061】 (ファミリーなし)	1-10
A	JP 8-18959 A (松下電器産業株式会社) 1996.01.19 全文 (ファミリーなし)	1-10

 C欄の続きにも文献が列挙されている。 パテントファミリーに関する別紙を参照。

* 引用文献のカテゴリー

「A」特に関連のある文献ではなく、一般的技術水準を示すもの

「E」国際出願日前の出願または特許であるが、国際出願日以後に公表されたもの

「L」優先権主張に疑義を提起する文献又は他の文献の発行日若しくは他の特別な理由を確立するために引用する文献（理由を付す）

「O」口頭による開示、使用、展示等に言及する文献

「P」国際出願日前で、かつ優先権の主張の基礎となる出願

の日の後に公表された文献

「T」国際出願日又は優先日後に公表された文献であって出願と矛盾するものではなく、発明の原理又は理論の理解のために引用するもの

「X」特に関連のある文献であって、当該文献のみで発明の新規性又は進歩性がないと考えられるもの

「Y」特に関連のある文献であって、当該文献と他の1以上の文献との、当業者にとって自明である組合せによって進歩性がないと考えられるもの

「&」同一パテントファミリー文献

国際調査を完了した日 12.06.02	国際調査報告の発送日 25.06.02		
国際調査機関の名称及びあて先 日本国特許庁 (ISA/JP) 郵便番号 100-8915 東京都千代田区霞が関三丁目4番3号	特許庁審査官 (権限のある職員) 松永隆志	5P	4228

電話番号 03-3581-1101 内線 3543