



KOMISI BANDING PATEN

REPUBLIK INDONESIA

Gedung Direktorat Jenderal Kekayaan Intelektual Lt.9
Jln. H.R. Rasuna Said, Kav. 8-9, Kuningan, Jakarta Selatan 12940

17 September 2024

Nomor : 105/KBP/IX/2024
Lampiran : Satu Berkas
Hal : Penyampaian Salinan Putusan Komisi Banding Paten Permohonan Banding atas Koreksi Paten Nomor IDP000088058 yang berjudul "Pengkodean dan Pendekodean Video"

Yth.

Arifia Jauharia Fajra, S.T., S.H.
PT Rouse Consulting International
Suite 701, Pondok Indah Office Tower 2
Jl. Sultan Iskandar Muda Kav. V-TA Pondok Indah
Jakarta 12310

Sehubungan dengan telah selesainya Majelis Komisi Banding memeriksa dan menelaah Banding atas Koreksi Paten yang diajukan oleh Pemohon pada 2 September 2023 kepada Komisi Banding Paten, dengan data Permohonan sebagai berikut:

Nomor Registrasi Banding : 25/KBP/IX/2023
Nomor Paten : IDP000088058
Judul Inovasi : Pengkodean dan Pendekodean Video
Pemohon Banding : Hangzhou Hikvision Digital Technology Co., Ltd.
Nomor Putusan Banding : 025.1.K/KBP-25/2024

Bersama dengan surat ini, kami sampaikan salinan Putusan Komisi Banding Paten terhadap Permohonan Banding dimaksud (terlampir).

Atas perhatian dan kerjasamanya diucapkan terima kasih.



Ketua
Komisi Banding Paten

Ir. Fazilu, M.Si., CGCAE.



KOMISI BANDING PATEN REPUBLIK INDONESIA

Gedung Direktorat Jenderal Kekayaan Intelektual Lantai 9,
Jln. H.R. Rasuna Said, Kav. 8-9, Kuningan, Jakarta Selatan

PUTUSAN

KOMISI BANDING PATEN

Nomor 025.1.K/KBP-25/2024

Majelis Banding Paten Komisi Banding Paten Republik Indonesia telah memeriksa dan memutuskan Permohonan Banding terhadap Koreksi atas Deskripsi, Klaim, dan/atau Gambar Paten Nomor IDP000088058 yang berjudul Pengkodean dan Pendekodean Video dengan Nomor Registrasi 25/KBP/IX/2023 yang diajukan melalui Kuasa Pemohon Banding Arifia Jauharia Fajra, S.T., S.H. dari Kantor PT Rouse Consulting International, kepada Komisi Banding Paten tanggal 2 September 2023 dan telah diterima Permohonan Bandingnya dengan data sebagai berikut.

Pemohon Banding	:	Hangzhou Hikvision Digital Technology Co., Ltd.
Alamat Pemohon Banding	:	No. 555 Qianmo Road, Binjiang District, Hangzhou, Zhejiang 310051, China
Kuasa Pemohon Banding	:	Arifia Jauharia Fajra, S.T., S.H.
Alamat Kuasa Pemohon Banding	:	PT Rouse Consulting International Suite 701, Pondok Indah Office Tower 2, Jl. Sultan Iskandar Muda Kav. V-TA, Pondok Indah, Jakarta 12310

untuk selanjutnya disebut sebagai Pemohon.

Majelis Banding Paten telah membaca dan mempelajari serta menelaah berkas Permohonan Banding Koreksi atas Pemberian Paten Nomor IDP000088058 serta surat-surat yang berhubungan dengan Permohonan Banding tersebut.

DUDUK PERMASALAHAN

I. Berdasarkan data dan fakta yang diajukan oleh Pemohon dalam dokumen Permohonan Banding sebagai berikut.

- a. Bahwa pada tanggal 2 September 2023 Pemohon menyampaikan Permohonan Banding Koreksi atas Paten Nomor IDP000088058, dengan melampirkan
- 1) Surat Kuasa tanggal 15 Agustus 2023, Arifia Jauharia Fajra, S.T., S.H. bertindak untuk dan atas nama pemberi kuasa Hangzhou Hikvision Digital Technology Co., Ltd. dalam permohonan bandingnya [Bukti Lampiran 1];
 - 2) Salinan formulir permohonan pendaftaran paten No. P00202105720 tanggal 26 Juli 2021 berikut pembayaran kelebihan halaman dan klaim [Bukti Lampiran 2];
 - 3) Salinan formulir permohonan pemeriksaan substantif paten tanggal 26 Juli 2021 [Bukti Lampiran 3];
 - 4) Salinan surat Pemberitahuan Dapat Diberi Paten No. HKI-3.KI.05.01.08-DP-P00202105720 tanggal 16 Juni 2023 [Bukti Lampiran 4];
 - 5) Salinan deskripsi, klaim, abstrak dan gambar yang diajukan awal sebagai berikut.
Deskripsi (51 halaman), Klaim (1-22), Abstrak, dan Gambar (1-9) [Bukti Lampiran 5];
 - 6) Salinan Sertifikat Paten dan dokumen paten untuk Paten No. IDP000088058 dengan lampiran spesifikasi paten sebagai berikut.
Deskripsi (51 halaman), Klaim (1-22), Abstrak, dan Gambar (1-9) [Bukti Lampiran 6];
 - 7) Salinan bukti pembayaran permohonan banding tanggal 2 September 2023 [Bukti Lampiran 7];
 - 8) Salinan dokumen Publikasi PCT No. WO2020/135033 A1 dari permohonan paten No. P00202105720 tanggal 26 Juli 2021 [Bukti Lampiran 8];
 - 9) Salinan pengajuan amandemen berikut salinan pengajuan perubahan data tanggal 6 Agustus 2021 dengan lampiran spesifikasi paten sebagai berikut.
Deskripsi (51 halaman), Klaim (1-20), Abstrak, dan Gambar (1-9) [Bukti Lampiran 9];
 - 10) Salinan surat Pemberitahuan Perubahan Data Sudah Diproses untuk nomor permohonan P00202105720 tanggal 23 Agustus 2021 [Bukti Lampiran 10];
 - 11) Salinan tangkapan layar (*screenshot*) dari data klaim pada *website* SAKI [Bukti Lampiran 11];
 - 12) Salinan dokumen paten Australia nomor AU 2019416266 B2 [Bukti Lampiran 12];
 - 13) Salinan pengajuan Permohonan Koreksi Dokumen Dapat Diberi Paten tanggal 26 Juni 2023 [Bukti Lampiran 13].

b. Bahwa alasan-alasan Permohonan Banding tersebut adalah sebagai berikut.

- 1) *Bahwa, permohonan paten ini diajukan di Indonesia pada tanggal 26 Juli 2021 dengan tanggal penerimaan 11 Desember 2019 dan pemeriksaan substantifnya diajukan bersamaan dengan pengajuan permohonan paten ini. Permohonan paten ini adalah permohonan paten fase nasional dari permohonan PCT No. PCT/CN2019/124453 (Publikasi PCT Nomor WO 2020/135033 A1), dengan tanggal penerimaan internasional 11 Desember 2019, dengan judul "PENGENKODEAN DAN PENDEKODEAN VIDEO" (Video Encoding and Decoding) atas nama pemohon paten HANGZHOU HIKVISION DIGITAL TECHNOLOGY CO., LTD. Permohonan PCT ini mengklaim prioritas dokumen Paten Cina No. CN 201811628695.2 dengan tanggal Prioritas 28 Desember 2018. Salinan dokumen publikasi PCT tersebut kami lampirkan dalam Lampiran 8.*
- 2) *Bahwa, terhadap permohonan paten ini dilakukan pengajuan perubahan permohonan atas inisiatif pemohon yang, sesuai Pasal 38 Undang-Undang No. 13 tahun 2016 tentang Paten, diajukan sebelum permohonan diberi keputusan persetujuan paten. Perubahan permohonan tersebut berupa amandemen terhadap klaim-klaim invensi, dimana jumlah klaim invensi berubah menjadi 20 klaim, dari semula 22 klaim. Pengajuan amandemen terhadap klaim-klaim invensi berikut perubahan data permohonan paten terkait jumlah klaim dilakukan melalui website e-filing pada tautan <https://paten.dgip.go.id/> pada tanggal 6 Agustus 2021. Salinan pengajuan amandemen berikut lampiran-lampirannya spesifikasi permohonan paten dan gambar dan salinan pengajuan perubahan data kami lampirkan dalam Lampiran 9.*
- 3) *Bahwa, amandemen terhadap klaim-klaim invensi di atas dilakukan untuk memperjelas lingkup klaim dan membatasi lingkup invensi menjadi lebih spesifik dengan menambahkan fitur-fitur teknis pembatas. Amandemen tersebut sepenuhnya didukung oleh deskripsi sehingga tidak memperluas invensi sebagaimana diajukan semula sesuai dipersyaratkan dalam ketentuan pada Pasal 39 ayat (2) Undang-Undang No. 13 tahun 2016 tentang Paten. Perbandingan antara klaim awal dan setelah amandemen dapat terlihat dalam tabel di bawah ini:*

Klaim awal	Klaim amandemen
<i>1. Suatu metode pengkodean dan pendekodean video, yang dilakukan oleh suatu pengkode video atau suatu pendekode video, metode tersebut mencakup: memartisi suatu blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua ketika blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi</i>	<i>1. Suatu metode pendekodean, yang mencakup: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana</i>

spesifik untuk mengaktifkan suatu mode pemartisian geometris dengan partisi triangular dan ditentukan untuk mengaktifkan mode pemartisian geometris dengan partisi triangular; memperoleh informasi gerakan target pertama dari sub-blok triangular pertama dan informasi gerakan target kedua dari sub-blok triangular kedua, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu pemrosesan pengkodean atau suatu pemrosesan pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.

informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

	<p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>2. Metode dari klaim 1, dimana menentukan apakah blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik untuk mengaktifkan mode pemartisian geometris dengan partisi triangular berdasarkan pada suatu jenis slice dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan/atau informasi ukuran dari blok saat ini.</p>	<p>2. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini, ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi.</p>
<p>3. Metode dari klaim 2, dimana menentukan bahwa jenis slice memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika jenis slice tersebut adalah suatu slice B atau suatu slice non-I, atau jenis slice tersebut memungkinkan salinan blok intra.</p>	<p>3. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; atau memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>4. Metode dari klaim 2, dimana menentukan bahwa mode informasi gerakan memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika mode informasi gerakan</p>	<p>4. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$, dan</p>

<p>adalah suatu mode penggabungan umum.</p>	<p>suatu penjumlahan dari koefisien bobot pertama dan koefisien bobot kedua sama dengan 1.</p>
<p>5. Metode dari klaim 2, dimana menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai pertama, dan suatu ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kedua; atau menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketiga, atau ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai keempat; atau menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kelima dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keenam, dan ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketujuh dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedelapan; atau menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kesembilan dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kesepuluh, atau ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kesebelas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedua belas; atau menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketiga belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keempat belas, ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kelima belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keenam belas, dan suatu area dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketujuh belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedelapan belas.</p>	<p>5. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen luma, untuk komponen luma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen luma; dimana suatu set dari nilai-nilai dari suatu koefisien bobot untuk komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}.</p>
<p>6. Metode dari klaim 1, dimana memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua mencakup:</p>	<p>6. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen kroma,</p>

<p>memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama; atau memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua.</p>	<p>untuk komponen kroma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, koefisien bobot pertama, dan koefisien bobot kedua.</p>
<p>7. Metode dari klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dari sub-blok triangular pertama dan informasi gerakan target kedua dari sub-blok triangular kedua mencakup: mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat pertama tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat pertama sebagai informasi gerakan target pertama; mengecualikan informasi gerakan target pertama dari daftar informasi gerakan kandidat pertama, dan memilih satu informasi gerakan kandidat dari informasi gerakan kandidat tersisa dalam daftar informasi gerakan kandidat pertama sebagai informasi gerakan target kedua; atau mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama, mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat ketiga yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua, daftar informasi gerakan kandidat kedua tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat, daftar informasi gerakan kandidat ketiga tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat kedua sebagai informasi gerakan target pertama; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat ketiga sebagai informasi gerakan target kedua.</p>	<p>7. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga, ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah lebih kecil daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu garis partisi, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.</p>
<p>8. Metode dari klaim 7, yang lebih jauh mencakup: menentukan suatu metode partisi dari blok saat ini, dimana ketika blok saat ini dipartisi menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan</p>	<p>8. Metode pendekodean menurut klaim 3, dimana menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal pertama berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup:</p>

<p>suatu metode diagonal pertama, daftar informasi gerakan kandidat pertama dikonstruksikan; ketika blok saat ini dipartisi menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua, daftar informasi gerakan kandidat kedua dan daftar informasi gerakan kandidat ketiga dikonstruksikan.</p>	<p>memperoleh informasi indikasi pertama yang dikonstruksikan untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi pertama, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal pertama; dan menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal kedua berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup: memperoleh informasi indikasi kedua yang dikonstruksikan untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi kedua, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal kedua.</p>
<p>9. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama mencakup: memperoleh suatu blok kandidat yang bersesuaian dengan blok saat ini; dan menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat pertama, dimana ketika blok kandidat tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat; ketika blok kandidat tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dan informasi gerakan kedua.</p>	<p>9. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua, mencakup: ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi pertama, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45°, dimana informasi indikasi pertama tersebut dikonstruksikan untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 45°; atau ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi kedua, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135°, dimana informasi indikasi kedua tersebut dikonstruksikan untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 135°; dimana partisi 45° tersebut mencakup suatu metode diagonal pertama, dan partisi 135° tersebut mencakup suatu metode diagonal kedua; memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45° tersebut, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; dan memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135° tersebut, mencakup:</p>

	<p>memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>10. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat kedua yang bersesuaian dengan subblok triangular pertama mencakup: memperoleh suatu blok kandidat pertama yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama; menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat kedua, dimana ketika blok kandidat pertama tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat pertama tersebut; ketika blok kandidat pertama tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat pertama tersebut dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat pertama tersebut, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dari blok kandidat pertama tersebut dan informasi gerakan kedua dari blok kandidat pertama tersebut; mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat ketiga yang bersesuaian dengan subblok triangular kedua mencakup: memperoleh suatu blok kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua; dan menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat ketiga, dimana ketika blok kandidat kedua tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat kedua tersebut; ketika blok kandidat kedua tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat kedua tersebut dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat kedua tersebut, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dari blok kandidat kedua tersebut dan informasi</p>	<p>10. Metode pendekodean menurut klaim 1, yang lebih jauh mencakup: untuk blok saat ini, menyimpan informasi gerakan dalam suatu unit dari blok 4*4; dimana untuk area sub-blok pertama, jika (MV1) dipilih sebagai informasi gerakan target pertama, menyimpan (MV1) untuk area subblok pertama, dimana (MV1) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan suatu daftar kandidat dari blok saat ini mencakup (MV1); untuk area sub-blok kedua, jika (MV2) dipilih sebagai informasi gerakan target kedua, menyimpan (MV2) untuk area sub-blok kedua, dimana (MV2) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan daftar kandidat tersebut mencakup (MV2).</p>

<p><i>gerakan kedua dari blok kandidat kedua tersebut.</i></p> <p><i>11. Metode dari klaim 10, dimana ketika blok saat ini dipartisi menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua, sub-blok triangular pertama adalah suatu sub-blok triangular kanan atas, dan sub-blok triangular kedua adalah suatu sub-blok triangular kiri bawah; blok kandidat pertama yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama mencakup: blok-blok berdekatan pada suatu sisi atas dari blok saat ini, dan blok-blok kandidat domain waktu dalam gambar-gambar selain daripada suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak; blok kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua mencakup: blok-blok berdekatan pada suatu sisi kiri dari blok saat ini, dan blok-blok kandidat domain- waktu dalam gambar-gambar selain daripada slice saat ini dimana blok saat ini terletak.</i></p> <p><i>12. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana ketika mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat kedua, atau daftar informasi gerakan kandidat ketiga, setiap kali ketika informasi gerakan ditambahkan pada daftar informasi gerakan kandidat, menentukan apakah sejumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat telah mencapai suatu batas atas, jika jumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat tersebut telah mencapai batas atas, menolak penambahan informasi gerakan, dan jika jumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat tersebut belum mencapai batas atas, berlanjut untuk menambahkan informasi gerakan; dan/atau, ketika mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat</i></p>	<p><i>11. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, mencakup: mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; memilih informasi gerakan kandidat lain dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target kedua; atau mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi ketiga, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; dan memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi keempat, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target kedua.</i></p> <p><i>12. Suatu metode pengkodean, yang mencakup: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan</i></p>
---	--

<p>kedua, atau daftar informasi gerakan kandidat ketiga, setiap kali ketika informasi gerakan dari suatu blok kandidat dari blok saat ini akan dikumpulkan, tidak diperlukan untuk menentukan apakah informasi gerakan dari blok kandidat tersebut konsisten dengan informasi gerakan yang telah dikumpulkan untuk blok saat ini.</p>	<p>kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>13. Metode dari klaim 1, yang lebih jauh mencakup:</p>	<p>13. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan</p>

<p>melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, setelah informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut diperoleh.</p>	<p>target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini; ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup: mengkode informasi indikasi yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan suatu metode partisi dari blok saat ini, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua.</p>
<p>14. Metode dari klaim 13, dimana melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup: menentukan sejumlah sub-blok yang tercakup dalam blok saat ini, dimana suatu lebar dari masing-masing sub-blok adalah lebih besar daripada atau sama dengan 2, dan suatu ketinggian dari masing-masing sub-blok adalah lebih besar daripada atau sama dengan 2; untuk masing-masing sub-blok, ketika subblok tersebut terletak dalam sub-blok triangular pertama, melakukan kompensasi gerakan pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular kedua, melakukan kompensasi gerakan pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua, melakukan kompensasi terbobot pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.</p>	<p>14. Metode pengkodean menurut klaim 13, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi digunakan untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua, mencakup: ketika informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal pertama, informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk menspesifikkan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan subblok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; atau ketika informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal kedua, informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan subblok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>15. Metode dari klaim 13, dimana melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup: menentukan suatu area sub-blok pertama, suatu area sub-blok kedua dan suatu area sub-blok ketiga yang tercakup dalam blok saat ini, dimana area sub-blok pertama terletak dalam sub-blok triangular pertama, area</p>	<p>15. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$, dan suatu penjumlahan dari koefisien bobot pertama dan koefisien bobot kedua sama dengan 1.</p>

<p>subblok kedua terletak dalam sub-blok triangular kedua, dan suatu jarak di antara suatu pusat dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga dan suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua adalah kurang daripada suatu ambang yang diset-sebelumnya;</p> <p>melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;</p> <p>melakukan kompensasi terbobot pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.</p>	
<p>16. Metode dari klaim 15, dimana melakukan kompensasi terbobot pada masing-masing subblok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;</p> <p>melakukan kompensasi terbobot pada subblok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</p> <p>dimana ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah kurang daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada diagonal, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.</p>	<p>16. Suatu alat pendekodean, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:</p> <p>memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;</p> <p>dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;</p> <p>dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;</p>

	<p>dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>17. Metode dari klaim 13, dimana melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup:</p>	<p>17. Suatu alat pengkodean, yang mencakup: suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang dipanggil</p>

<p>menentukan suatu area sub-blok pertama, suatu area sub-blok kedua dan suatu area sub-blok ketiga yang tercakup dalam blok saat ini, dimana area sub-blok pertama terletak dalam sub-blok triangular pertama, area subblok kedua terletak dalam sub-blok triangular kedua, dan suatu jarak di antara suatu pusat dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga dan suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua adalah kurang daripada suatu ambang yang diset-sebelumnya;</p> <p>melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;</p> <p>melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama atau informasi gerakan target kedua.</p>	<p>oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:</p> <p>memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;</p> <p>dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;</p> <p>dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;</p> <p>dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,</p> <p>memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan</p>
--	--

	<p>kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>18. Metode dari klaim 17, dimana melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama atau informasi gerakan target kedua tersebut mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama ketika informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi suatu kondisi pertama; melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target kedua ketika informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi suatu kondisi kedua.</p>	<p>18. Suatu pendekode, yang dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;</p>

	<p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel $1*1$, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>19. Metode dari klaim 1, yang lebih jauh mencakup: menyimpan informasi gerakan target pertama untuk sub-blok triangular pertama ketika suatu blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target pertama adalah suatu blok prediksi satu-arah; menyimpan informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target ketiga untuk sub-blok triangular pertama ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target pertama adalah suatu blok</p>	<p>19. Suatu pengkode, yang dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada</p>

prediksi dua-arah, dimana informasi gerakan target ketiga adalah informasi gerakan lain dari blok prediksi dua-arah tersebut;
menyimpan informasi gerakan target kedua untuk sub-blok triangular kedua ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target kedua adalah suatu blok prediksi satu-arah;
menyimpan informasi gerakan target kedua dan informasi gerakan target keempat untuk sub-blok triangular kedua ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target kedua adalah suatu blok prediksi dua-arah, dimana informasi gerakan target keempat adalah informasi gerakan lain dari blok prediksi dua-arah tersebut.

informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;
dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;
dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;
dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;
dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan
dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,
memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:
untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,
menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;
menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan
memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang

	<p>bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>
<p>20. Suatu pendekode video, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dapat dieksekusi oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.</p>	<p>20. Suatu media penyimpanan yang dapat dibaca-mesin yang memiliki instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang tersimpan padanya, dimana instruksi-instruksi tersebut dipanggil oleh suatu prosesor untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-15.</p>
<p>21. Suatu pendekode video, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dapat dieksekusi oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.</p>	
<p>22. Suatu media penyimpanan yang dapat dibaca-mesin yang memiliki instruksi-instruksi komputer yang tersimpan di dalamnya, dan ketika instruksi-instruksi komputer tersebut dipanggil oleh suatu prosesor, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.</p>	

- 4) *Bahwa, Direktorat Paten mengeluarkan keputusan dapat diberi paten melalui surat Pemberitahuan dapat diberi Paten No. HKI-3.KI.05.01.08-DP-P00202105720 pada tanggal 16 Juni 2023, dengan jumlah klaim yang diterima adalah 22 klaim yang merupakan jumlah klaim awal. Tidak terdapat indikasi yang merujuk pada pengajuan amandemen klaim tanggal 6 Agustus 2021. Terhadap surat pemberitahuan dapat diberi paten ini, kami telah mengajukan Permohonan Koreksi Dokumen Dapat Diberi Paten melalui website SAKI pada tanggal 26 Juni 2023. Salinan permohonan koreksi terlampir dalam Lampiran 13.*



- 5) *Bahwa, sertifikat paten dan dokumen paten yang diterbitkan Direktorat Paten yang kami terima tanggal 7 Juli 2023 masih mencantumkan klaim-klaim invensi awal (vide Lampiran 6).*
- 6) *Bahwa, berdasarkan alasan-alasan, bukti-bukti dan fakta-fakta tersebut di atas, Pemohon Banding berpendapat bahwa paten nomor IDP000088058 sepatutnya diberikan terhadap invensi ini dengan klaim-klaim sebagaimana diajukan melalui amandemen klaim tanggal 6 Agustus 2021 dan memohon agar Komisi Banding mengabulkan permohonan koreksi terhadap klaim-klaim dari paten nomor IDP000088058 berdasarkan hal tersebut. Pemohon Banding juga menyampaikan kesediaannya apabila diperlukan untuk dilakukan amandemen lebih lanjut terhadap klaim-klaim invensi ini agar sepenuhnya sama dengan paten padanan Australia nomor AU 2019416266 B.*
- 7) *Bahwa, berdasarkan hal-hal tersebut di atas, dengan ini Pemohon Banding memohon kepada Ketua Komisi Banding Paten beserta Anggota Komisi Banding Paten yang memeriksa dan memutus Permohonan Banding ini untuk berkenan memberi keputusan sebagai berikut:*
 - (1) *MENGABULKAN Permohonan Banding terhadap Koreksi atas Klaim Setelah Permohonan Diberi Paten untuk seluruhnya;*
 - (2) *MEMERINTAHKAN kepada Direktorat Paten, DTLST dan Rahasia Dagang, Direktorat Jenderal Hak Kekayaan Intelektual, Kementerian Hukum dan Hak Asasi Manusia untuk melakukan koreksiterhadap paten nomor IDP000088058 dengan tanggal pemberian paten 16 Juni 2023 dan menerbitkan kembali Sertifikat Paten dan Dokumen Paten dengan data klaim yang telah diperbaiki sesuai amandemen yang diajukan tanggal 6 Agustus 2021.*
- 8) *Bahwa pada tanggal 19 Maret 2024 telah dilakukan dengar pendapat (hearing) antara Komisi Banding Paten dengan Pemohon agar memperbaiki urutan lampiran-lampiran kelengkapan dokumen Permohonan Banding terhadap Koreksi atas Klaim Paten Nomor IDP000088058, dan melengkapi salinan terjemahan dalam bahasa Indonesia dokumen paten padanan Australia Nomor AU 2019416266 B2 [Bukti Lampiran 12].*
- 9) *Bahwa pada tanggal 28 Maret 2024 Pemohon telah menyampaikan hasil dengar pendapat (hearing) berupa perbaikan urutan lampiran-lampiran pada kelengkapan dokumen Permohonan Banding terhadap Koreksi atas Klaim Paten Nomor IDP000088058, dan salinan terjemahan dalam bahasa Indonesia dokumen paten padanan Australia Nomor AU 2019416266 B2 dengan Klaim 1 sampai dengan Klaim 18.*

PERTIMBANGAN HUKUM

1. Bahwa Permohonan Paten Nomor P00202105720 telah diberi Paten pada tanggal 16 Juni 2023 dengan Nomor IDP000088058 dengan judul invensi Pengenkodean dan Pendekodean Video dan Permohonan Banding terhadap Koreksi atas Klaim Paten Nomor IDP000088058 ini diajukan pada tanggal 2 September 2023 sehingga Permohonan Banding ini masih dalam jangka waktu pengajuan banding terhadap Koreksi sebagaimana dimaksud dalam Pasal 69 ayat (1) Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 13 Tahun 2016 tentang Paten.
2. Bahwa Paten Nomor IDP000088058 yang diberi Paten pada tanggal 16 Juni 2023 adalah Deskripsi halaman 1 sampai dengan halaman 51, Klaim 1 sampai dengan Klaim 22, dan Gambar 1 sampai dengan Gambar 9, dan masa perlindungan Paten untuk invensi tersebut diberikan selama 20 tahun terhitung sejak Tanggal Penerimaan 28 Maret 2019 sebagaimana dimaksud dalam Pasal 22 Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 13 Tahun 2016 tentang Paten.
3. Bahwa Deskripsi dan klaim-klaim yang menjadi objek banding terhadap Koreksi atas Klaim Paten Nomor IDP000088058 adalah Deskripsi halaman 1 sampai dengan halaman 51, Klaim 1 sampai dengan Klaim 22, dan Gambar 1 sampai dengan Gambar 9 dengan rincian klaim-klaim sebagai berikut.

Klaim

1. *Suatu metode pengenkodean dan pendekodean video, yang dilakukan oleh suatu pengenkode video atau suatu pendekode video, metode tersebut mencakup:*

memartisi suatu blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua ketika blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik untuk mengaktifkan suatu mode pemartisian geometris dengan partisi triangular dan ditentukan untuk mengaktifkan mode pemartisian geometris dengan partisi triangular;

memperoleh informasi gerakan target pertama dari sub-blok triangular pertama dan informasi gerakan target kedua dari sub-blok triangular kedua, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

melakukan suatu pemrosesan pengenkodean atau suatu pemrosesan pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.

2. Metode dari klaim 1, dimana

menentukan apakah blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik untuk mengaktifkan mode pemartisian geometris dengan partisi triangular berdasarkan pada suatu jenis slice dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan/atau informasi ukuran dari blok saat ini.

3. Metode dari klaim 2, dimana

menentukan bahwa jenis slice memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika jenis slice tersebut adalah suatu slice B atau suatu slice non-I, atau jenis slice tersebut memungkinkan salinan blok intra.

4. Metode dari klaim 2, dimana

menentukan bahwa mode informasi gerakan memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika mode informasi gerakan adalah suatu mode penggabungan umum.

5. Metode dari klaim 2, dimana

menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika suatu lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai pertama, dan suatu ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kedua; atau

menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketiga, atau ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai keempat; atau

menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kelima dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keenam, dan ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketujuh dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedelapan; atau

menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kesembilan dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kesepuluh, atau ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kesebelas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedua belas; atau

menentukan bahwa informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik ketika lebar dari blok saat ini adalah lebih

besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketiga belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keempat belas, ketinggian dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai kelima belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai keenam belas, dan suatu area dari blok saat ini adalah lebih besar daripada atau sama dengan suatu nilai ketujuh belas dan kurang daripada atau sama dengan suatu nilai kedelapan belas.

6. Metode dari klaim 1, dimana

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua mencakup:

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama; atau

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua.

7. Metode dari klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dari sub-blok triangular pertama dan informasi gerakan target kedua dari sub-blok triangular kedua mencakup:

mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat pertama tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat pertama sebagai informasi gerakan target pertama; mengecualikan informasi gerakan target pertama dari daftar informasi gerakan kandidat pertama, dan memilih satu informasi gerakan kandidat dari informasi gerakan kandidat tersisa dalam daftar informasi gerakan kandidat pertama sebagai informasi gerakan target kedua; atau

mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama, mengonstruksikan suatu daftar informasi gerakan kandidat ketiga yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua, daftar informasi gerakan kandidat kedua tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat, daftar informasi gerakan kandidat ketiga tersebut mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat kedua sebagai informasi gerakan target pertama; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar informasi gerakan kandidat ketiga sebagai informasi gerakan target kedua.

8. Metode dari klaim 7, yang lebih jauh mencakup: menentukan suatu metode partisi dari blok saat ini,

dimana ketika blok saat ini dipartisi menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama, daftar informasi gerakan kandidat pertama dikonstruksikan; ketika blok saat ini dipartisi menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua, daftar informasi gerakan kandidat kedua dan daftar informasi gerakan kandidat ketiga dikonstruksikan.

9. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana

mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama mencakup:

memperoleh suatu blok kandidat yang bersesuaian dengan blok saat ini; dan

menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat pertama,

dimana ketika blok kandidat tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat; ketika blok kandidat tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dan informasi gerakan kedua.

10. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana

mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat kedua yang bersesuaian dengan subblok triangular pertama mencakup:

memperoleh suatu blok kandidat pertama yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama;

menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat kedua,

dimana ketika blok kandidat pertama tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat pertama tersebut; ketika blok kandidat pertama tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat pertama tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat pertama tersebut dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat pertama tersebut, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dari blok kandidat pertama tersebut dan informasi gerakan kedua dari blok kandidat pertama tersebut;

mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat ketiga yang bersesuaian dengan subblok triangular kedua mencakup:

memperoleh suatu blok kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua; dan

menambahkan informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut pada daftar informasi gerakan kandidat ketiga,

dimana ketika blok kandidat kedua tersebut adalah suatu blok prediksi satu-arah, informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut mencakup informasi gerakan satu-arah dari blok kandidat kedua tersebut; ketika blok kandidat kedua tersebut adalah suatu blok prediksi dua-arah, informasi gerakan dari blok kandidat kedua tersebut mencakup informasi gerakan pertama dari blok kandidat kedua tersebut dan/atau informasi gerakan kedua dari blok kandidat kedua tersebut, tetapi tidak mencakup informasi gerakan terbobot dari informasi gerakan pertama dari blok kandidat kedua tersebut dan informasi gerakan kedua dari blok kandidat kedua tersebut.

11. Metode dari klaim 10, dimana

ketika blok saat ini dipartisi menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua, sub-blok triangular pertama adalah suatu sub-blok triangular kanan atas, dan sub-blok triangular kedua adalah suatu sub-blok triangular kiri bawah;

blok kandidat pertama yang bersesuaian dengan sub-blok triangular pertama mencakup: blok-blok berdekatan pada suatu sisi atas dari blok saat ini, dan blok-blok kandidat domain waktu dalam gambar-gambar selain daripada suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak;

blok kandidat kedua yang bersesuaian dengan sub-blok triangular kedua mencakup: blok-blok berdekatan pada suatu sisi kiri dari blok saat ini, dan blok-blok kandidat domain- waktu dalam gambar-gambar selain daripada slice saat ini dimana blok saat ini terletak.

12. Metode dari klaim 7 atau 8, dimana

ketika mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat kedua, atau daftar informasi gerakan kandidat ketiga,

setiap kali ketika informasi gerakan ditambahkan pada daftar informasi gerakan kandidat, menentukan apakah sejumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat telah mencapai suatu batas atas, jika jumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat tersebut telah mencapai batas atas, menolak penambahan informasi gerakan, dan jika jumlah informasi gerakan kandidat dalam daftar informasi gerakan kandidat tersebut belum mencapai

batas atas, berlanjut untuk menambahkan informasi gerakan; dan/atau,

ketika mengonstruksikan daftar informasi gerakan kandidat pertama, daftar informasi gerakan kandidat kedua, atau daftar informasi gerakan kandidat ketiga,

setiap kali ketika informasi gerakan dari suatu blok kandidat dari blok saat ini akan dikumpulkan, tidak diperlukan untuk menentukan apakah informasi gerakan dari blok kandidat tersebut konsisten dengan informasi gerakan yang telah dikumpulkan untuk blok saat ini.

13. Metode dari klaim 1, yang lebih jauh mencakup:

melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, setelah informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut diperoleh.

14. Metode dari klaim 13, dimana

melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup:

menentukan sejumlah sub-blok yang tercakup dalam blok saat ini, dimana suatu lebar dari masing-masing sub-blok adalah lebih besar daripada atau sama dengan 2, dan suatu ketinggian dari masing-masing sub-blok adalah lebih besar daripada atau sama dengan 2;

untuk masing-masing sub-blok, ketika subblok tersebut terletak dalam sub-blok triangular pertama, melakukan kompensasi gerakan pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular kedua, melakukan kompensasi gerakan pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua, melakukan kompensasi terbobot pada sub-blok tersebut berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.

15. Metode dari klaim 13, dimana

melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup:

menentukan suatu area sub-blok pertama, suatu area sub-blok kedua dan suatu area sub-blok ketiga yang tercakup dalam blok saat ini, dimana area sub-blok pertama terletak dalam sub-blok triangular pertama, area subblok kedua terletak dalam sub-blok triangular kedua, dan suatu jarak di antara suatu pusat dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga dan suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua adalah kurang daripada suatu ambang yang diset-sebelumnya;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;

melakukan kompensasi terbobot pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua.

16. Metode dari klaim 15, dimana melakukan kompensasi terbobot pada masing-masing subblok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,

menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;

melakukan kompensasi terbobot pada subblok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

dimana ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah kurang daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada diagonal, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.

17. Metode dari klaim 13, dimana

melakukan kompensasi gerakan pada subblok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada informasi gerakan

target pertama dan informasi gerakan target kedua tersebut mencakup:

menentukan suatu area sub-blok pertama, suatu area sub-blok kedua dan suatu area sub-blok ketiga yang tercakup dalam blok saat ini, dimana area sub-blok pertama terletak dalam sub-blok triangular pertama, area subblok kedua terletak dalam sub-blok triangular kedua, dan suatu jarak di antara suatu pusat dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga dan suatu diagonal yang memisahkan sub-blok triangular pertama dari sub-blok triangular kedua adalah kurang daripada suatu ambang yang diset-sebelumnya;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama atau informasi gerakan target kedua.

18. Metode dari klaim 17, dimana

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama atau informasi gerakan target kedua tersebut mencakup:

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama ketika informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi suatu kondisi pertama;

melakukan kompensasi gerakan pada masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target kedua ketika informasi ukuran dari blok saat ini memenuhi suatu kondisi kedua.

19. Metode dari klaim 1, yang lebih jauh mencakup:

menyimpan informasi gerakan target pertama untuk sub-blok triangular pertama ketika suatu blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target pertama adalah suatu blok prediksi satu-arah;

menyimpan informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target ketiga untuk sub-blok triangular pertama ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target pertama adalah suatu blok prediksi dua-arah, dimana informasi

gerakan target ketiga adalah informasi gerakan lain dari blok prediksi dua-arah tersebut;

menyimpan informasi gerakan target kedua untuk sub-blok triangular kedua ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target kedua adalah suatu blok prediksi satu-arah;

menyimpan informasi gerakan target kedua dan informasi gerakan target keempat untuk sub-blok triangular kedua ketika blok kandidat yang bersesuaian dengan informasi gerakan target kedua adalah suatu blok prediksi dua-arah, dimana informasi gerakan target keempat adalah informasi gerakan lain dari blok prediksi dua-arah tersebut.

20. *Suatu pendekode video, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dapat dieksekusi oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.*
 21. *Suatu pendekode video, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dapat dieksekusi oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.*
 22. *Suatu media penyimpanan yang dapat dibaca-mesin yang memiliki instruksi-instruksi komputer yang tersimpan di dalamnya, dan ketika instruksi-instruksi komputer tersebut dipanggil oleh suatu prosesor, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-19.*
4. Bahwa pemeriksaan yang dilakukan oleh Majelis Banding terhadap koreksi atas Klaim dari spesifikasi Paten Nomor IDP000088058 sebagaimana dimohonkan oleh Pemohon sebagai berikut.
 - a. Bahwa Pemohon telah mengajukan amandemen atas klaim-klaim invensi yang diajukan semula dari Klaim 1 sampai dengan Klaim 22 menjadi Klaim 1 sampai dengan Klaim 20 pada tanggal 6 Agustus 2021 sebelum permohonan diberi keputusan diberi paten. Namun Direktorat Paten, Desain Tata Letak Sirkuit Terpadu dan Rahasia Dagang mengeluarkan surat Pemberitahuan Dapat Diberi Paten Nomor HKI-3.KI.05.01.08-DP-P00202105720 pada tanggal 16 Juni 2023 dengan jumlah 22

klaim yang merupakan klaim permohonan awal. Klaim-klaim invensi yang diberi paten tersebut tidak merujuk pada pengajuan klaim-klaim amandemen tanggal 6 Agustus 2021 dengan jumlah 20 klaim.

- b. Bahwa Pemohon menyampaikan kesediaannya untuk dilakukan amandemen lebih lanjut terhadap Klaim Amandemen 1 sampai dengan Klaim 20 agar sepenuhnya sama dengan klaim-klaim paten padanan Australia Nomor AU 2019416266 B2 dengan jumlah 18 klaim (klaim koreksi) yang disampaikan pada tanggal 2 September 2023 dengan rincian klaim-klaim sebagai berikut.

Klaim amandemen	Klaim koreksi
<p>1. Suatu metode pendekodean, yang mencakup: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan</p>	<p>1. Suatu metode pendekodean, yang mencakup: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan</p>

<p>target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1×1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1 \cdot a + P2 \cdot b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>	<p>target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1×1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1 \cdot a + P2 \cdot b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b; dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.</p>
<p>2. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini, ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi.</p>	<p>2. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini, ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi.</p>
<p>3. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama ketika metode partisi yang</p>	<p>3. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama ketika metode partisi yang</p>

<p>diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; atau memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua.</p>	<p>diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; atau memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>4. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$, dan suatu penjumlahan dari koefisien bobot pertama dan koefisien bobot kedua sama dengan 1.</p>	<p>4. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen luma, untuk komponen luma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen luma.</p>
<p>5. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen luma, untuk komponen luma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen luma; dimana suatu set dari nilai-nilai dari suatu koefisien bobot untuk komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.</p>	<p>5. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen kroma, untuk komponen kroma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, koefisien bobot pertama, dan koefisien bobot kedua.</p>
<p>6. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area subblok ketiga mencakup suatu komponen kroma, untuk komponen kroma tersebut, nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen kroma yang ditentukan</p>	<p>6. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga, ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah lebih kecil daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu garis partisi, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.</p>

<p>berdasarkan pada nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, koefisien bobot pertama, dan koefisien bobot kedua.</p>	
<p>7. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga, ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak dalam subblok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah lebih kecil daripada koefisien bobot kedua; ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu garis partisi, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.</p>	<p>7. Metode pendekodean menurut klaim 3, dimana menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal pertama berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup: memperoleh informasi indikasi pertama yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi pertama, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal pertama; dan menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal kedua berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup: memperoleh informasi indikasi kedua yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi kedua, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal kedua.</p>
<p>8. Metode pendekodean menurut klaim 3, dimana menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal pertama berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup: memperoleh informasi indikasi pertama yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi pertama, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal pertama; dan menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal kedua berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup: memperoleh informasi indikasi kedua yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua; menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi kedua, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal kedua.</p>	<p>8. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua, mencakup: ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi pertama, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45°, dimana informasi indikasi pertama tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 45°; atau ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi kedua, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135°, dimana informasi indikasi kedua tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 135°; dimana partisi 45° tersebut mencakup suatu metode diagonal pertama, dan partisi 135° tersebut mencakup suatu metode diagonal kedua; memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45° tersebut, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; dan memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135° tersebut, mencakup:</p>

	<p>memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>9. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua, mencakup: ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi pertama, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45°, dimana informasi indikasi pertama tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 45°; atau ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi kedua, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135°, dimana informasi indikasi kedua tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 135°; dimana partisi 45° tersebut mencakup suatu metode diagonal pertama, dan partisi 135° tersebut mencakup suatu metode diagonal kedua; memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45° tersebut, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; dan memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135° tersebut, mencakup: memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>	<p>9. Metode pendekodean menurut klaim 1, yang lebih jauh mencakup: untuk blok saat ini, menyimpan informasi gerakan dalam suatu unit dari blok 4*4; dimana untuk area sub-blok pertama, jika (MV1) dipilih sebagai informasi gerakan target pertama, menyimpan (MV1) untuk area subblok pertama, dimana (MV1) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan suatu daftar kandidat dari blok saat ini mencakup (MV1); untuk area sub-blok kedua, jika (MV2) dipilih sebagai informasi gerakan target kedua, menyimpan (MV2) untuk area sub-blok kedua, dimana (MV2) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan daftar kandidat tersebut mencakup (MV2).</p>
<p>10. Metode pendekodean menurut klaim 1, yang lebih jauh mencakup: untuk blok saat ini, menyimpan informasi gerakan dalam suatu unit dari blok 4*4; dimana untuk area sub-blok pertama, jika (MV1) dipilih sebagai informasi gerakan target pertama, menyimpan (MV1) untuk area subblok pertama, dimana (MV1) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan suatu daftar kandidat dari blok saat ini mencakup (MV1); untuk area sub-blok kedua, jika (MV2) dipilih sebagai informasi gerakan target kedua, menyimpan (MV2) untuk area sub-blok kedua, dimana (MV2) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan daftar kandidat tersebut mencakup (MV2).</p>	<p>10. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, mencakup: mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; memilih informasi gerakan kandidat lain dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target kedua; atau mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi ketiga, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi</p>

	<p>gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; dan</p> <p>memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi keempat, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target kedua.</p>
<p>11. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, mencakup: mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; memilih informasi gerakan kandidat lain dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target kedua; atau mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat; memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi ketiga, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; dan memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi keempat, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target kedua.</p>	<p>11. Suatu metode pengkodean, yang mencakup:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga,</p>

	<p>dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:</p> <p>untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</p> <p>dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b; dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}.</p>
<p>12. Suatu metode pengkodean, yang mencakup:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:</p> <p>memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;</p> <p>dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;</p> <p>dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;</p> <p>dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari</p>	<p>12. Metode pengkodean menurut klaim 11, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini;</p> <p>ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup:</p> <p>mengkode informasi indikasi yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan suatu metode partisi dari blok saat ini, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua.</p>

<p>suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1×1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:</p> <p>untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</p> <p>dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1 \cdot a + P2 \cdot b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>	
<p>13. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini;</p> <p>ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup:</p> <p>mengkode informasi indikasi yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan suatu metode partisi dari blok saat ini,</p>	<p>13. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi digunakan untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua, mencakup:</p> <p>ketika informasi indikasi tersebut menspesifikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal pertama,</p> <p>informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk menspesifikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan</p>

<p>dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua.</p>	<p>subblok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; atau ketika informasi indikasi tersebut menspesifikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal kedua, informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan subblok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>
<p>14. Metode pengkodean menurut klaim 13, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi digunakan untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua, mencakup: ketika informasi indikasi tersebut menspesifikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal pertama, informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk menspesifikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan subblok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; atau ketika informasi indikasi tersebut menspesifikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal kedua, informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan subblok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.</p>	<p>14. Suatu alat pendekodean, yang mencakup: suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan</p>

	<p>kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b; dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}.</p>
<p>15. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}, dan suatu penjumlahan dari koefisien bobot pertama dan koefisien bobot kedua sama dengan 1.</p>	<p>15. Suatu alat pengkodean, yang mencakup: suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;</p>

dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1×1 ,

memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,

menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1 \cdot a + P2 \cdot b$ ketika nilai

	<p>prediksi pertama adalah P_1, nilai prediksi kedua adalah P_2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b; dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.</p>
<p>16. Suatu alat pendekodean, yang mencakup suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan</p>	<p>16. Suatu pendekode, yang dikonfigurasi untuk:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel $1*1$, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi</p>

<p>target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>	<p>terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b; dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}.</p>
<p>17. Suatu alat pengkodean, yang mencakup: suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target</p>	<p>17. Suatu pengkode, yang dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari</p>

<p>pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;</p> <p>dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:</p> <p>untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</p> <p>dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>	<p>suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:</p> <p>untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</p> <p>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan</p> <p>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</p> <p>dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b;</p> <p>dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok pada area sub-blok ketiga adalah {7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8}.</p>
<p>18. Suatu pendekode, yang dikonfigurasi untuk:</p> <p>ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:</p>	<p>18. Suatu media penyimpanan yang dapat dibaca-mesin yang memiliki instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang tersimpan padanya, dimana instruksi-instruksi tersebut dipanggil oleh suatu</p>

memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama; menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

prosesor untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-13.

<p>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua, dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah P1, nilai prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</p>	
<p>19. Suatu pengencode, yang dikonfigurasi untuk: ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut: memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu slice saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini; dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini; dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga; dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi</p>	

<p><i>dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1, memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:</i></p> <p><i>untuk masing-masing sub-blok di area subblok ketiga,</i></p> <p><i>menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;</i></p> <p><i>menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan</i></p> <p><i>memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,</i></p> <p><i>dimana nilai prediksi terbobot dari subblok tersebut adalah $P1*a+ P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b.</i></p>	
<p><i>20. Suatu media penyimpanan yang dapat dibaca-mesin yang memiliki instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang tersimpan padanya, dimana instruksi-instruksi tersebut dipanggil oleh suatu prosesor untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari klaim 1-15.</i></p>	

Majelis Banding menilai bahwa koreksi atas Klaim 1 sampai dengan Klaim 18 sebagaimana tabel di atas adalah untuk memperjelas lingkup klaim dan membatasi lingkup invensi menjadi lebih spesifik dengan menambahkan fitur-fitur teknis pembatas. Koreksi tersebut didukung oleh deskripsi sehingga tidak memperluas lingkup invensi yang telah diajukan dalam Permohonan terdahulu sebagaimana dimaksud dalam Pasal 39 ayat (2) Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 13 Tahun 2016 tentang Paten.

5. Bahwa berdasarkan data dan fakta yang telah diuraikan pada Angka 1 sampai dengan Angka 4 di atas, Majelis Banding berkesimpulan Permohonan Banding Nomor Registrasi 25/KBP/IX/2023 terhadap Koreksi atas Klaim 1 sampai dengan Klaim 18 dari Paten Nomor IDP000088058 yang diajukan oleh Pemohon telah memenuhi ketentuan Pasal 25 ayat (4), Pasal 39 ayat (2), Pasal 69 ayat (1), ayat (4) huruf a, dan ayat (5) Undang-Undang Republik Indonesia Nomor 13 Tahun 2016 tentang Paten.

MEMUTUSKAN

Bahwa berdasarkan pertimbangan hukum dari data dan fakta tersebut di atas, Majelis Banding Paten Komisi Banding Paten Republik Indonesia memutuskan

1. Menerima Permohonan Banding Koreksi dengan Nomor Registrasi 25/KBP/IX/2023 atas Klaim 1 sampai dengan Klaim 18 dari Paten Nomor IDP000088058 dengan judul invensi Pengenkodean dan Pendekodean Video sebagaimana terlampir dan merupakan bagian yang tidak terpisahkan dari putusan ini;
2. Meminta Menteri Hukum dan Hak Asasi Manusia Republik Indonesia untuk menindaklanjuti dengan mengubah lampiran sertifikat;
3. Meminta Menteri Hukum dan Hak Asasi Manusia Republik Indonesia untuk mencatat dan mengumumkan hasil Putusan Majelis Banding ini melalui media elektronik dan/atau non-elektronik.

Demikian diputuskan dalam musyawarah Majelis Banding Komisi Banding Paten pada Sidang Terbuka untuk umum hari Selasa tanggal 3 September 2024 dengan Ketua Majelis Banding M. Adril Husni, S.T., M.M. dan Anggota Majelis Banding sebagai berikut: Ir. Hotman Togatorop, Prof. Ir. Warjito, M.Sc., Ph.D., Dr. Bambang Widiyatmoko, M.Eng., dan Adi Supanto S.H., M.H., dengan dibantu oleh Sekretaris Komisi Banding Maryeti Pusporini, S.H., M.Si. serta dihadiri oleh Pemohon dan Termohon.



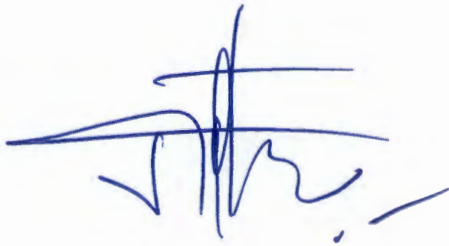
Jakarta, 3 September 2024

Ketua Majelis

A handwritten signature in blue ink is written over a yellow revenue stamp. The stamp features the Garuda Pancasila emblem and the text 'SEPULEH RIBU RUPIAH', '10000', 'METERAN TEMPEL', and the serial number 'A3000ALX120662525'.

M. Adril Husni, S.T., M.M.

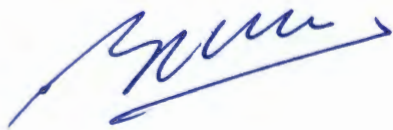
Anggota Majelis

A handwritten signature in blue ink, consisting of several horizontal strokes and a vertical line.

Ir. Hotman Togatorop.

A handwritten signature in blue ink, featuring a stylized 'W' and 'J'.

Prof. Ir. Warjito, M.Sc., Ph.D.

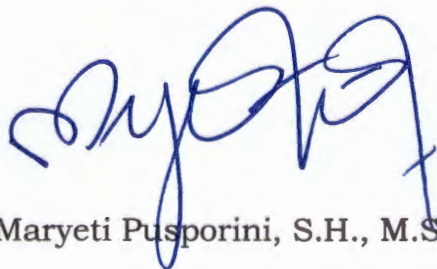
A handwritten signature in blue ink, with a series of connected loops.

Dr. Bambang Widiyatmoko, M.Eng.

A handwritten signature in blue ink, with a large, stylized 'A' and 'S'.

Adi Supanto S.H., M.H.

Sekretaris Komisi Banding

A handwritten signature in blue ink, with a large, stylized 'M' and 'P'.

Maryeti Pusporini, S.H., M.Si.

Klaim

1. Suatu metode pendekodean, yang mencakup:

5 ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

10 melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup 15 suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada 20 blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup 25 suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai 30 prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi 35 terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1×1 ,

5 memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

10 untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,
menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

15 memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

20 dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1 \cdot a + P2 \cdot b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a , dan koefisien bobot kedua adalah b ;

25 dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

2. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini,

30 ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup:

35

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi.

5 3. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua berdasarkan pada suatu metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi, mencakup:

10 memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal pertama ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama; atau

15 memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan suatu metode diagonal kedua ketika metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua.

20 4. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga mencakup suatu komponen luma,

untuk komponen luma tersebut,

25 nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama,

nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen luma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan

30 nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen luma.

5. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga mencakup suatu komponen kroma,

untuk komponen kroma tersebut,

35

nilai prediksi pertama adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target pertama,

5 nilai prediksi kedua adalah suatu nilai prediksi dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan

10 nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah suatu nilai prediksi terbobot dari komponen kroma yang ditentukan berdasarkan pada nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, koefisien bobot pertama, dan koefisien bobot kedua.

6. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,

15 ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular pertama, koefisien bobot pertama adalah lebih besar daripada koefisien bobot kedua;

ketika sub-blok tersebut terletak dalam sub-blok triangular kedua, koefisien bobot pertama adalah lebih kecil daripada koefisien bobot kedua;

20 ketika sub-blok tersebut terletak pada suatu garis partisi, koefisien bobot pertama adalah sama dengan koefisien bobot kedua.

7. Metode pendekodean menurut klaim 3, dimana menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal pertama berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup:

memperoleh informasi indikasi pertama yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal pertama;

30 menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi pertama, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal pertama; dan

menentukan metode partisi untuk menjadi metode diagonal kedua berdasarkan pada informasi indikasi, mencakup:

35 memperoleh informasi indikasi kedua yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan metode diagonal kedua;

menentukan, berdasarkan pada informasi indikasi kedua, bahwa metode partisi tersebut adalah metode diagonal kedua.

8. Metode pendekodean menurut klaim 2, dimana memartisi blok saat ini menjadi suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua, mencakup:

ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi pertama, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45° , dimana informasi indikasi pertama tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 45° ; atau

ketika informasi indikasi adalah informasi indikasi kedua, memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135° , dimana informasi indikasi kedua tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan bahwa metode partisi untuk memartisi blok saat ini adalah partisi 135° ;

dimana partisi 45° tersebut mencakup suatu metode diagonal pertama, dan partisi 135° tersebut mencakup suatu metode diagonal kedua;

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 45° tersebut, mencakup:

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; dan memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua berdasarkan pada partisi 135° tersebut, mencakup:

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.

9. Metode pendekodean menurut klaim 1, yang lebih jauh mencakup: untuk blok saat ini, menyimpan informasi gerakan dalam suatu unit dari blok 4×4 ;

dimana untuk area sub-blok pertama, jika (MV1) dipilih sebagai informasi gerakan target pertama, menyimpan (MV1) untuk area sub-blok pertama, dimana (MV1) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan suatu daftar kandidat dari blok saat ini mencakup (MV1);

5 untuk area sub-blok kedua, jika (MV2) dipilih sebagai informasi gerakan target kedua, menyimpan (MV2) untuk area sub-blok kedua, dimana (MV2) adalah dari suatu blok prediksi satu-arah dan daftar kandidat tersebut mencakup (MV2).

10 10. Metode pendekodean menurut klaim 1, dimana memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, mencakup:

 mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat;

15 memilih satu informasi gerakan kandidat dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; dan

 memilih informasi gerakan kandidat lain dari daftar kandidat tersebut sebagai informasi gerakan target kedua;

 atau

20 mengonstruksikan suatu daftar kandidat yang mencakup sejumlah informasi gerakan kandidat;

 memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi ketiga, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan

25 menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target pertama; dan

 memilih, menurut suatu nilai indeks yang diindikasikan oleh informasi indikasi keempat, informasi gerakan kandidat yang bersesuaian dengan nilai indeks dari daftar kandidat, dan

30 menggunakan informasi gerakan kandidat yang dipilih tersebut sebagai informasi gerakan target kedua.

11. Suatu metode pengkodean, yang mencakup:

35 ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

5 melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

 dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini
10 terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

 dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada
15 blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

 dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi
20 dari suatu area sub-blok ketiga;

 dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai
25 prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi
30 gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

 dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,

35 memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga

berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,

5 menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

10 memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

15 dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1*a + P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a , dan koefisien bobot kedua adalah b ;

dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

20

12. Metode pengkodean menurut klaim 11, dimana informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua adalah masing-masing informasi gerakan dari suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular kedua yang diperoleh dengan memartisi blok saat ini;

25

ketika informasi karakteristik dari blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, langkah-langkah tereksekusi tersebut lebih jauh mencakup:

30 mengkode informasi indikasi yang dikonfigurasi untuk mengindikasikan suatu metode partisi dari blok saat ini, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua.

35

13. Metode pengkodean menurut klaim 12, dimana metode partisi yang diindikasikan oleh informasi indikasi digunakan untuk

memartisi blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua, mencakup:

ketika informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal pertama,

informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk menspesifikkan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal pertama; atau

ketika informasi indikasi tersebut menspesifikkan bahwa blok saat ini dimungkinkan untuk dipartisi dengan suatu metode diagonal kedua,

informasi indikasi tersebut dikonfigurasi untuk mengindikasikan pemartisian blok saat ini menjadi sub-blok triangular pertama dan sub-blok triangular kedua dengan metode diagonal kedua.

14. Suatu alat pendekodean, yang mencakup:

suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk:

ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini

terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,

memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga, menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot

pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

5 dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1*a + P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a , dan koefisien bobot kedua adalah b ;

10 dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

15. Suatu alat pengkodean, yang mencakup:

suatu prosesor dan suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin, dimana media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin tersebut menyimpan instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang dipanggil oleh prosesor tersebut; ketika prosesor tersebut memanggil instruksi-instruksi tersebut, prosesor tersebut dikonfigurasi untuk:

20 ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

25 memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

30 dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

35 dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama

dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,

memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,

menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1*a + P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai

prediksi kedua adalah P2, koefisien bobot pertama adalah a, dan koefisien bobot kedua adalah b;

dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

16. Suatu pendekode, yang dikonfigurasi untuk:

ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

dimana melakukan suatu proses pendekodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan

pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

5 dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,

10 memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

 untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,

15 menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

 menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

20 memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian dengan nilai prediksi kedua,

25 dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut adalah $P1*a + P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a , dan koefisien bobot kedua adalah b ;

30 dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

17. Suatu pengkode, yang dikonfigurasi untuk:

 ketika informasi karakteristik dari suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik, melakukan langkah-langkah berikut:

35 memperoleh informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua dari blok saat ini, dimana informasi gerakan

target pertama tersebut berbeda dari informasi gerakan target kedua; dan

melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua;

dimana informasi karakteristik tersebut sedikitnya mencakup suatu jenis dari suatu *slice* saat ini dimana blok saat ini terletak, suatu mode informasi gerakan dari blok saat ini, dan informasi ukuran dari blok saat ini;

dimana melakukan suatu proses pengkodean pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup: melakukan kompensasi gerakan pada blok saat ini berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua untuk memperoleh suatu nilai prediksi dari blok saat ini;

dimana nilai prediksi dari blok saat ini sedikitnya mencakup suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok pertama, suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok kedua, dan suatu nilai prediksi dari suatu area sub-blok ketiga;

dimana nilai prediksi dari area sub-blok pertama tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok pertama berdasarkan pada informasi gerakan target pertama, nilai prediksi dari area sub-blok kedua tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi gerakan pada area sub-blok kedua berdasarkan pada informasi gerakan target kedua, dan nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut diperoleh dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua; dan

dimana nilai prediksi dari area sub-blok ketiga tersebut mencakup nilai-nilai prediksi dari semua sub-blok di area sub-blok ketiga, dan masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga adalah suatu blok piksel 1*1,

memperoleh nilai prediksi dari area sub-blok ketiga dengan melakukan kompensasi terbobot pada area sub-blok ketiga berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi gerakan target kedua, mencakup:

untuk masing-masing sub-blok di area sub-blok ketiga,
menentukan suatu nilai prediksi pertama dari sub-blok
berdasarkan pada informasi gerakan target pertama;

menentukan suatu nilai prediksi kedua dari sub-blok
5 berdasarkan pada informasi gerakan target kedua; dan

memperoleh suatu nilai prediksi terbobot dari sub-blok
berdasarkan pada nilai prediksi pertama, suatu koefisien bobot
pertama yang bersesuaian dengan nilai prediksi pertama, nilai
prediksi kedua, dan suatu koefisien bobot kedua yang bersesuaian
10 dengan nilai prediksi kedua,

dimana nilai prediksi terbobot dari sub-blok tersebut
adalah $P1*a + P2*b$ ketika nilai prediksi pertama adalah $P1$, nilai
prediksi kedua adalah $P2$, koefisien bobot pertama adalah a , dan
koefisien bobot kedua adalah b ;

15 dimana suatu set dari nilai-nilai dari koefisien bobot pertama
untuk suatu komponen luma dari masing-masing sub-blok di area sub-
blok ketiga tersebut adalah $\{7/8, 6/8, 5/8, 4/8, 3/8, 2/8, 1/8\}$.

18. Suatu media penyimpanan yang dapat-dibaca-mesin yang memiliki
20 instruksi-instruksi yang dapat-dieksekusi-mesin yang tersimpan
padanya, dimana instruksi-instruksi tersebut dipanggil oleh suatu
prosesor untuk melakukan metode menurut salah satu mana pun dari
klaim 1-13.

25

30

35

PENGENKODEAN DAN PENDEKODEAN VIDEO

5 Pengungkapan ini menyediakan suatu metode pengkodean dan
pendekodean video dan suatu alat pengkodean dan pendekodean
video. Metode tersebut meliputi: memartisi blok saat ini menjadi
suatu sub-blok triangular pertama dan suatu sub-blok triangular
10 kedua ketika suatu blok saat ini memenuhi kondisi-kondisi spesifik
untuk mengaktifkan suatu mode pemartisian geometris dengan partisi
triangular dan mode pemartisian geometris dengan partisi
triangular ditentukan untuk diaktifkan; memperoleh informasi
gerakan target pertama dari sub-blok triangular pertama dan
informasi gerakan target kedua dari sub-blok triangular kedua,
15 dimana informasi gerakan target pertama tersebut berbeda dari
informasi gerakan target kedua; dan melakukan suatu pemrosesan
pengkodean atau suatu pemrosesan pendekodean pada blok saat ini
berdasarkan pada informasi gerakan target pertama dan informasi
gerakan target kedua.

20

25

30

35