

CHAPITRE 1

LA NORME H.264

[LT]: Traduire les images en français (plus tard)

La norme de compression vidéo H.264, aussi connue sous le nom de MPEG-4 AVC, suscite un grand intérêt autant commercial que théorique, vu ses gains en compression et les technologies de pointe qui la composent. Cette norme, approuvée en mai 2003, raffine les technologies de ses prédécesseurs MPEG-2 et H.263. De plus, elle intègre plusieurs innovations avant-gardistes. En 2011, H.264 est une norme incontournable pour les applications vidéos telles le Blu-Ray, la télévision sur IP et la lecture vidéo en transit (*streaming*). Dans ce chapitre, nous présentons sommairement H.264 ainsi que les rudiments de l'encodage vidéo.

1.1 Les notions élémentaires de la vidéo numérique

Avant de présenter les notions de blocs et de macroblocs, définissons une image numérique comme un ensemble fini d'éléments d'image, nommés pixels, contraction de la locution anglaise *picture element*. Un pixel est une unité de surface indivisible qui permet d'afficher une couleur (comme illustré à la figure 1.1). La variation de l'intensité des composantes d'un pixel permet d'afficher l'ensemble de couleurs contenues dans un espace colorimétrique. Le choix de ce dernier détermine les composantes, leur nombre et la portée de leur valeur. Un espace colorimétrique est un modèle mathématique permettant l'expression numérique d'un ensemble de couleurs.

L'espace colorimétrique RVB est très populaire, son nom est l'acronyme des trois couleurs qui le composent : rouge, vert et bleu. Cependant, les composantes de cet espace colorimétrique sont fortement corrélées, en fonction de la luminance (intensité lumineuse) ; une augmentation de celle-ci occasionnera une augmentation des valeurs des composantes RVB.



Figure 1.1 Visualisation des pixels à l'intérieur d'une image numérique de la suite d'images *True Color Image Suite* de Kodak.

L'espace colorimétrique utilisé par la norme H.264 se nomme $YC_B C_R$, Y représente la luminance, et C_B et C_R sont, respectivement, les différentiels de Y par rapport au bleu et au rouge, comme illustré à la figure 1.2. Les composantes C_B et C_R sont aussi connues sous le nom de composantes chromatiques, c'est à dire, relatives aux couleurs. La séparation de la luminance et des composantes chromatiques réduit la corrélation entre les composantes de cet espace colorimétrique.

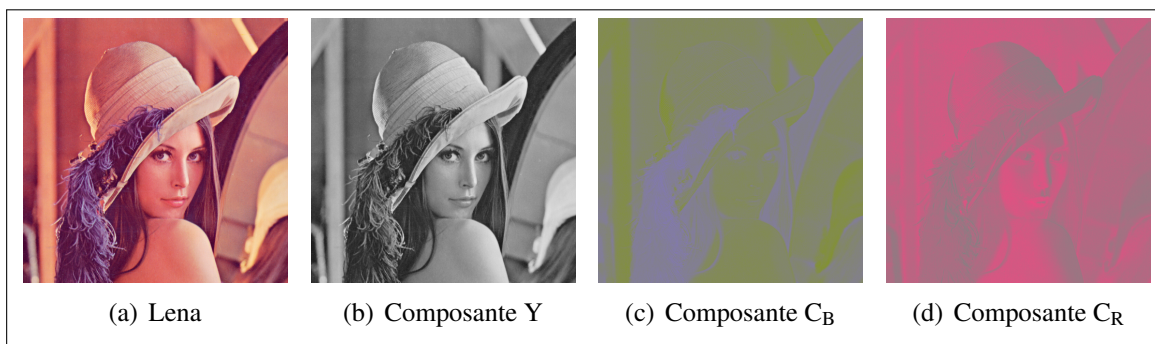


Figure 1.2 Composantes de l'espace colorimétrique $YC_B C_R$ pour l'image Lena.

Notons deux faits intéressants, que nous pouvons observer grâce à la figure 1.2. Premièrement, dans une image naturelle, il y a souvent beaucoup moins de variation dans les composantes chromatiques que dans la composante Y . Deuxièmement, le système visuel humain

est beaucoup plus sensible aux variations de luminance qu'à celles de C_B et C_R (?). Ces deux constats sont à la base du sous-échantillonnage chromatique. Cette approche vise à conserver plus d'échantillons Y que d'échantillons chromatiques. La norme H.264 définit plusieurs ratios de sous-échantillonnage chromatique permettant le contrôle du compromis entre la qualité visuelle et le nombre d'échantillons chromatiques à encoder.

Les pixels d'une image naturelle témoignent d'une forte corrélation spatiale. Basées sur cette propriété, certaines opérations d'encodage sont effectuées sur des ensembles quadrilatéraux de pixels, nommés blocs. Dans un encodage par blocs, l'image est séparée en blocs non chevauchants. La taille des blocs varie selon la norme, mais sont généralement des multiples de quatre. Par exemple, H.264 définit les tailles de blocs suivantes : 16×16 , 8×8 , 16×8 , 8×16 , 4×4 , 8×4 et 4×8 . Un bloc de grande taille porte le nom de macrobloc. Dans la norme H.264, un macrobloc est défini comme un bloc de taille 16×16 .

Avant d'être séparée en macroblocs, une image est séparée en une ou plusieurs tranches. Une tranche est un regroupement d'un ou plusieurs macroblocs. Les macroblocs qui composent une tranche ne sont pas nécessairement contigus. La particularité d'une tranche est qu'elle est encodée indépendamment des autres tranches de l'image. Quoique cette approche réduise l'efficacité de l'encodage, elle est particulièrement appréciée dans des contextes de parallélisme et de résilience aux erreurs.

1.2 Survol de la norme H.264

La norme H.264 offre, pour une fidélité visuelle comparable à MPEG-2, une économie de 50 % du débit (?). Cette réalisation n'est pas l'œuvre d'une seule innovation, mais bien de l'effet combiné de plusieurs innovations importantes dans divers aspects de l'encodage vidéo. Pour mieux comprendre cette technologie, décrivons d'abord sommairement les étapes d'encodage vidéo. Par la suite, chaque étape sera expliquée dans les sections subséquentes.

[LT]: Modifier les blocs de la figure 1.3 pour mieux s'arrimer avec le texte.

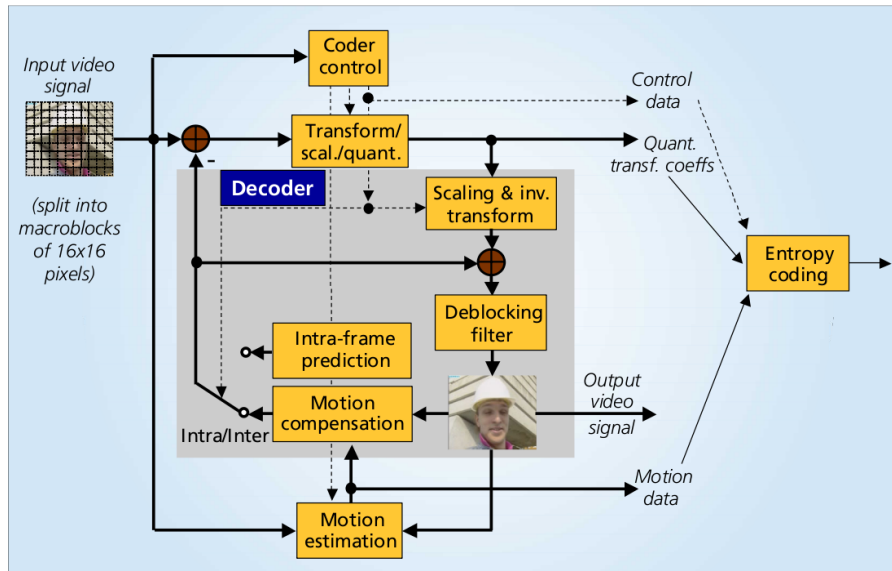


Figure 1.3 Survol des étapes de la norme H.264 (?).

Comme illustré à la figure 1.3, le signal vidéo est divisé en macroblocs. L'efficacité de la prédiction de macroblocs repose sur la forte corrélation spatiotemporelle des pixels qui les composent. Dans un encodage prédictif, ce ne sont pas les pixels du bloc qui sont encodés, mais bien le différentiel entre le bloc et sa prédiction. Le différentiel, moins corrélé, augmente l'efficacité de la compression (?). Néanmoins, le coût lié à l'utilisation du différentiel est l'encodage des données de prédiction. La norme H.264 permet deux types de prédictions : la première, basée sur les blocs d'une autre trame (*inter*) et la seconde, obtenue par l'interpolation du contenu des blocs voisins (prédiction *intra*). La norme prévoit aussi une transformée entière ainsi qu'une quantification, toutes deux appliquées au différentiel de la prédiction, ces opérations augmentent l'efficacité de l'encodage entropique d'où résulte un meilleur taux de compression. La transformée entière ne fait que réorganiser les valeurs d'un bloc. La quantification est plus importante. Elle est cruciale et permet le contrôle du compromis entre le nombre de bits dédiés à l'encodage d'une trame (débit) et la qualité visuelle. Finalement, la division du signal vidéo en macroblocs crée des effets de bloc dans l'image, qui sont mitigés à l'aide d'un filtre antiblocs (*deblocking filter*).

1.3 La prédiction de macroblocs

1.3.1 La prédiction de macroblocs *inter*

Une source importante de redondance exploitée par la norme H.264 est la redondance inter-image, souvent appelée *inter*. La prédiction *inter* crée un modèle de prédiction basé sur une ou plusieurs trames vidéo préalablement décodées (?). Ce modèle de prédiction est fondé sur la recherche et la compensation de mouvement dans le but d'accomplir l'appariement de blocs entre deux trames.

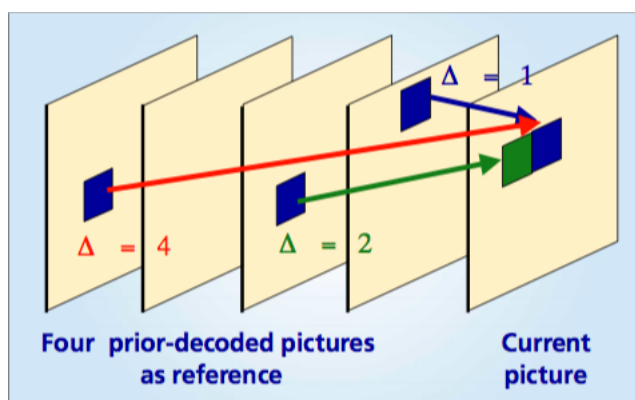


Figure 1.4 Vecteurs de mouvements provenant de quatre trames vidéo préalablement décodées, utilisées pour encoder les blocs dans la trame courante (?).

Un macrobloc contient 16×16 valeurs de luminances qui peuvent être décomposées de quatre manières distinctes : une partition 16×16 , deux partitions 16×8 , deux partitions 8×16 et quatre partitions 8×8 . De plus, chacun des sous-macroblots 8×8 peut également être décomposé : deux partitions 8×4 , deux partitions 4×8 , et quatre partitions 4×4 . Le tout est résumé à la figure 1.5.

La décomposition de macroblocs permet d'optimiser l'encodage selon le niveau de détails d'une surface. Un macrobloc 16×16 est efficace pour les régions lisses où le différentiel de la prédiction possède peu d'énergie, ou pour de grandes zones où le mouvement est uniforme et translationnel. Des partitions plus petites sont utiles pour des régions plus complexes où le différentiel entre la prédiction et le bloc à encoder est élevé. La décomposition en partition

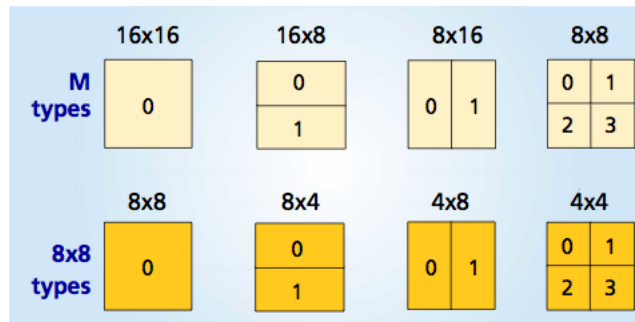


Figure 1.5 Partitions de macroblocs et de sous macroblocs (?).

permet d'utiliser plusieurs vecteurs de mouvements (un par partition) pour mieux modéliser la surface. Cependant, les vecteurs de mouvements supplémentaires doivent, eux aussi, être encodés, ce qui décourage l'usage inutile de petites partitions.

Lorsque le nombre de partitions est élevé, encoder les vecteurs de mouvements de chacune d'elles peut engendrer un coût binaire considérable et particulièrement à bas débit. C'est pourquoi, dans la norme H.264, les vecteurs de mouvements sont encodés différenciellement à l'aide de la médiane ou d'une prédiction directionnelle guidée par les blocs voisins (?). Cette prédiction est efficace, car la redondance spatiotemporelle cause une forte corrélation entre les vecteurs de mouvements de blocs avoisinants. Les blocs utilisés pour la prédiction sont des blocs préalablement décodés, qui appartiennent à la même tranche que le bloc à prédire.

On peut remarquer, à la figure 1.3, que la trame de référence n'est pas utilisée pour la recherche de mouvement, mais bien la trame décodée. Suite à l'encodage d'une trame, l'encodeur procède au décodage, afin d'obtenir une trame identique à celle que posséderait un décodeur. Cette approche améliore la précision des prédictions, car elle tient compte des artefacts dus à l'encodage. Ceci explique pourquoi la recherche de vecteurs de mouvements est effectuée dans les trames préalablement décodées.

Soit (u, v) le vecteur de mouvement, issu de la recherche de mouvement à l'intérieur d'une surface $[-p, p] \times [-p, p]$, entre le bloc à encoder et le bloc le plus fidèle obtenu avec

$$(u, v) = \arg \min_{(u,v) \in [-p,p] \times [-p,p]} \text{SAD}(u, v, \mathbf{C}, \mathbf{R}), \quad (1.1)$$

où la somme de la différence absolue (SAD) du bloc à la position (x, y) dans la trame courante \mathbf{C} , par rapport à une trame de référence \mathbf{R} , se définit comme étant

$$\text{SAD}(u, v, \mathbf{C}, \mathbf{R}) = \sum_{k=0}^{M-1} \sum_{l=0}^{N-1} |\mathbf{C}_{x+k, y+l} - \mathbf{R}_{x+k+u, y+l+v}|. \quad (1.2)$$

En supposant que le bloc à encoder et le bloc résultant de la recherche de vecteurs de mouvements soient identiques, il ne suffirait que d'encoder (u, v) et le numéro de la trame de référence (Δ , voir figure 1.4) pour représenter le bloc à encoder. Cependant, il en est rarement ainsi ; il est souvent nécessaire d'encoder le différentiel entre le bloc prédit et le bloc à encoder.

De plus, (u, v) n'est pas nécessairement composé d'entiers (le déplacement des objets ne se fait généralement pas par des pas de pixels entiers). La norme H.264 permet l'utilisation de vecteurs de mouvements offrant un degré de précision au quart de pixel. Deux approches d'interpolation distinctes sont utilisées pour le demi et le quart de pixel. Le demi-pixel \mathbf{b} , dans la figure 1.6, est obtenu à l'aide de l'équation suivante provenant de l'application d'un filtre à réponse impulsionnelle finie :

$$\mathbf{b} = \text{round} \left(\frac{E - 5F + 20G + 20H - 5I + J}{32} \right). \quad (1.3)$$

Dans l'équation précédente, round arrondit à l'entier le plus proche. De plus, E, F, G, H, I et J sont des positions des pixels illustrées à la figure 1.6.

À la figure 1.6, les lettres majuscules représentent des valeurs de pixel en position entière ; les minuscules sont des valeurs au demi-pixel, sauf j qui est au quart de pixel. Pour les valeurs au quart de pixel, l'interpolation linéaire est utilisée. Soit \mathbf{a} une valeur au quart de pixel située

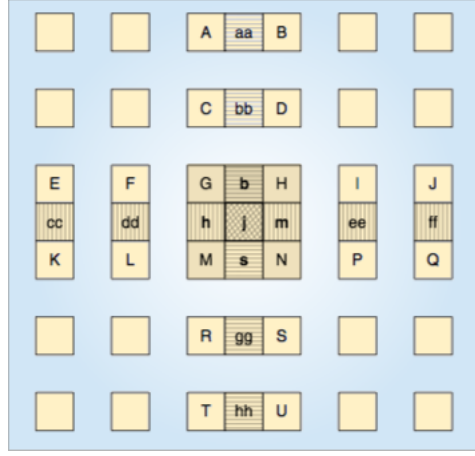


Figure 1.6 Interpolation au demi-pixel. Inspiré de ?.

entre G et **b** dans la figure 1.6. On obtient **a** en effectuant

$$\mathbf{a} = \text{round} \left(\frac{G + \mathbf{b}}{2} \right). \quad (1.4)$$

Le filtre à réponse impulsionnelle finie de l'équation 1.3 ainsi que l'interpolation linéaire précédente sont utilisés seulement pour la luminance. Les composantes chromatiques sont obtenues à l'aide d'une interpolation bilinéaire, comme illustré à la figure 1.7

Pour obtenir la composante chromatique de **a**, on a recourt à

$$\mathbf{a} = \text{round} \left(\frac{(8 - d_x) \cdot (8 - d_y)A + d_x \cdot (8 - d_y)B + (8 - d_x) \cdot d_y C + d_x \cdot d_y D}{64} \right). \quad (1.5)$$

Où A, B, C, D sont les valeurs chromatiques des pixels entiers à une distance (d_x, d_y) entourant la valeur à interpoler.

1.3.2 La prédiction de macroblocs *intra*

Une seconde source considérable de redondance exploitée par la norme H.264 est la redondance spatiale à l'intérieur d'une image. La prédiction *intra* exploite cette redondance pour modéliser la texture d'un bloc à partir celle des blocs avoisinants.

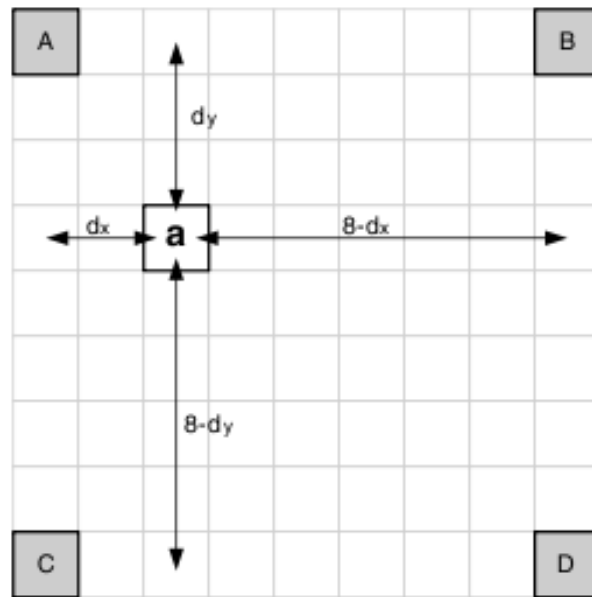


Figure 1.7 Interpolation de la composante chromatique au huitième de pixel. Inspiré de ?.

Comme c'est le cas pour la prédiction *inter*, la prédiction *intra* repose sur le concept de blocs et de macroblocs et comprend la notion de blocs à tailles variables visant à améliorer la prédiction de régions complexes. La norme H.264 permet à l'encodeur de choisir entre des macroblocs 16×16 ou des sous-blocs 4×4 pour la luminance. Selon le choix, différents modes de prédiction sont offerts.

Deux faits intéressants sont à noter. Premièrement, la prédiction *intra* est accomplie dans le domaine spatial (contrairement à H.263 et MPEG-4 Visual qui utilisent le domaine fréquentiel (?)). Deuxièmement, le recours aux pixels de blocs voisins pour établir une prédiction peut mener à une propagation d'erreurs, si celle-ci repose sur des pixels corrompus.

Une prédiction *intra* précise engendre un différentiel faible et décorrélé, ce qui améliore le taux de compression issu des étapes subséquentes de l'encodage. Les gains obtenus par l'usage de la prédiction justifient le coût supplémentaire de l'encodage des données de la prédiction.

La norme H.264 définit neuf modes de prédiction liés à l'utilisation de blocs 4×4 , illustrés à la figure 1.8. Huit de ces modes sont des extrapolations directionnelles à des angles de 26.6° ,

45° et 90°, tandis que le mode 2, aussi connu sous le sigle DC, est la moyenne des pixels A à D et I à J (voir figure 1.8) préalablement encodés.

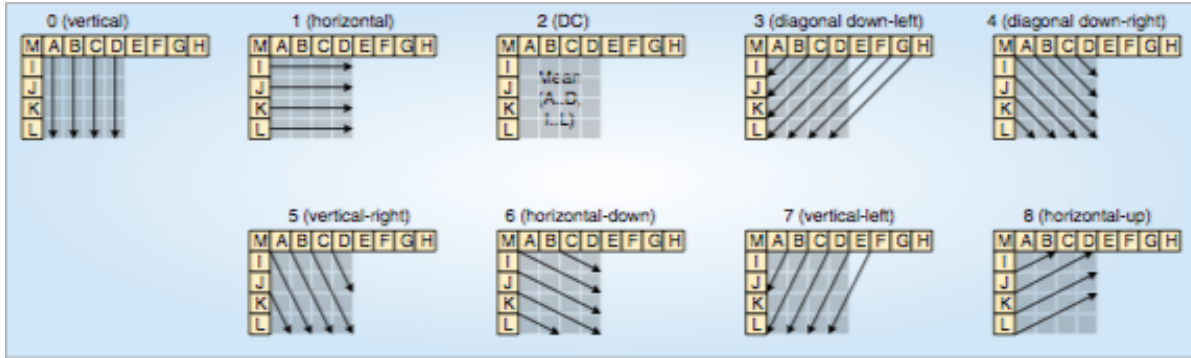


Figure 1.8 Les modes prédictifs pour la luminance de blocs 4×4 , inspiré de ?.

[LT]: Refaire la figure 1.8 en 3×3

Nous pouvons, par exemple, définir la valeur de **d**, le pixel situé dans le coin supérieur droit du bloc 4×4 prédit par le mode 4 (diagonale sud-est). On obtient **d** à l'aide de la formule suivante :

$$\mathbf{d} = \text{round} \left(\frac{B + 2C + D}{4} \right). \quad (1.6)$$

La figure 1.9 illustre la prédiction obtenue pour chaque mode offert pour un bloc 4×4 ainsi que la somme de l'erreur absolue (SAE) obtenue entre la prédiction et le bloc à encoder. Dans cet exemple, le meilleur mode de prédiction serait 8, car il offre le plus petit SAE, soit 203.

En ce qui a trait à la prédiction des macroblocs 16×16 , la norme H.264, en prévoit quatre modes : horizontal, vertical, DC et plane, tel qu'illustré à la figure 1.10. Le mode DC utilise la moyenne des pixels limitrophes horizontaux et verticaux, tandis que les trois autres approches sont des extrapolations. Contrairement aux 4×4 , les modes de prédictions 16×16 sont destinés aux surfaces lisses avec peu de variation d'énergie. Ceci explique pourquoi le nombre de modes est restreint et que ceux-ci sont plus simples.

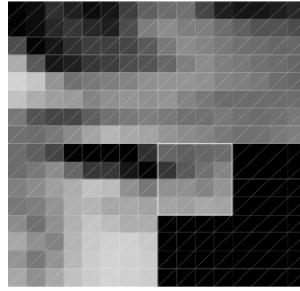
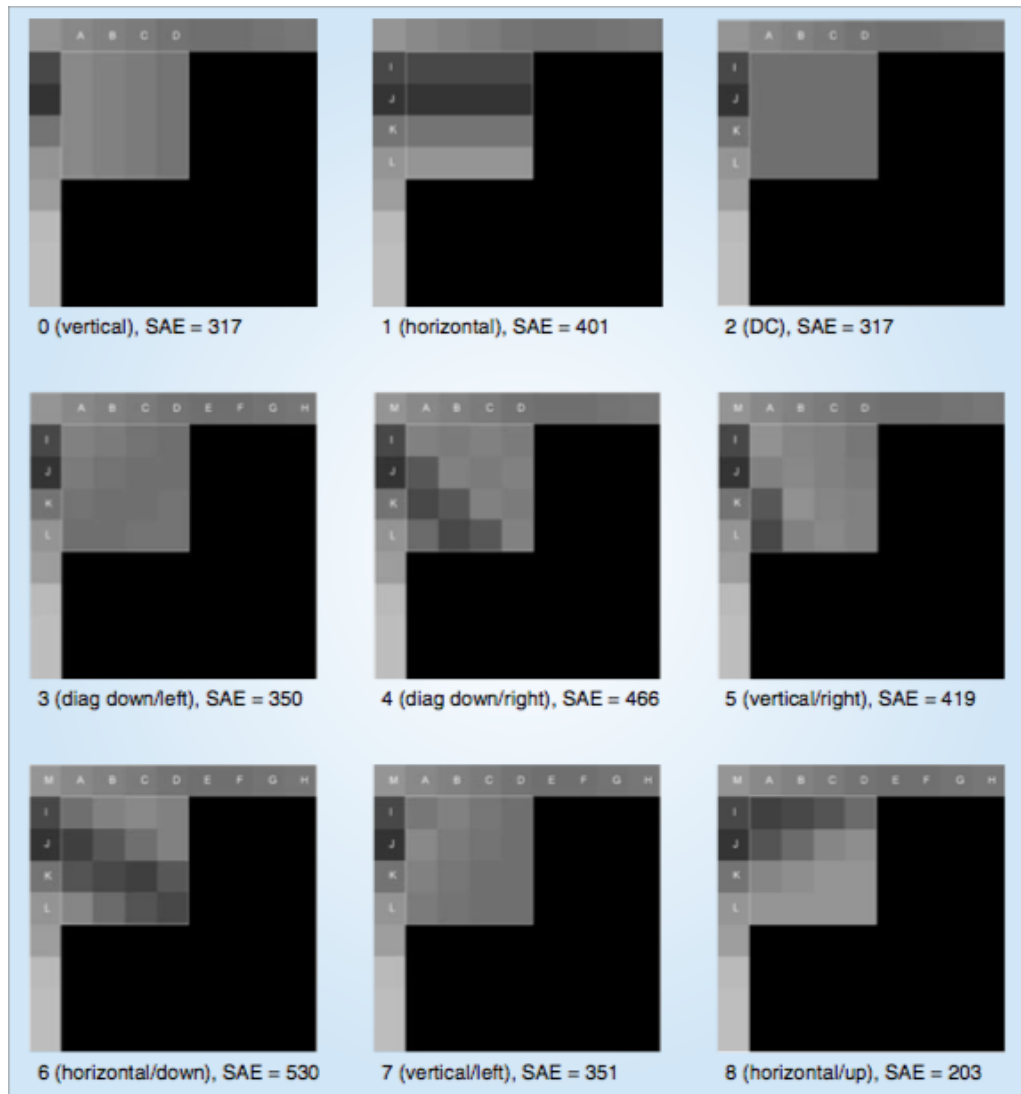
(a) Bloc 4×4 à prédire.(b) Résultats de prédiction *intra* 4×4 .

Figure 1.9 Comparaison des SAE issues des neuf modes de prédiction *intra* 4×4 .
Inspiré de ?.

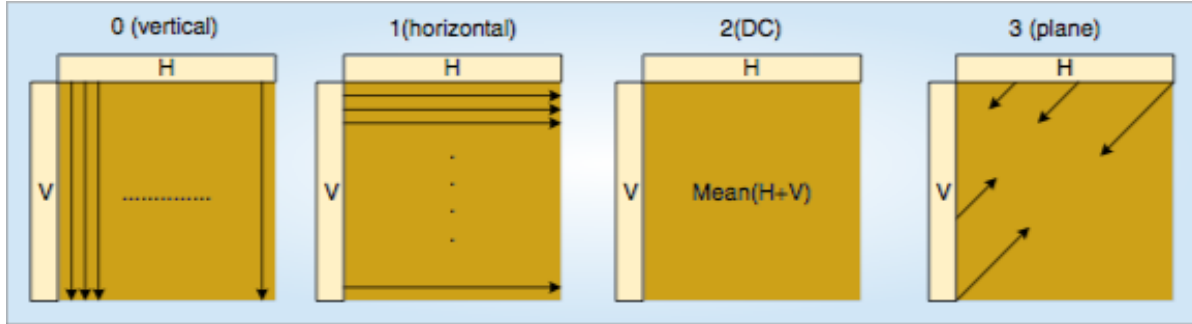


Figure 1.10 Modes de prédiction de la luminance de blocs 16×16 , inspiré de ?.

En ce qui concerne les composantes chromatiques, elles se regroupent dans un bloc 8×8 , vu le sous-échantillonnage chromatique. Les mêmes types de prédictions que pour les blocs 16×16 sont employés soient : DC, horizontal, vertical et plane. Ceci est dû au fait que dans les images naturelles, les composantes chromatiques varient beaucoup moins que la luminance (?), ce qui en facilite la prédiction.

1.4 La transformée

Les approches présentées jusqu'à présent cherchent à éliminer la redondance spatiotemporelle d'une séquence vidéo par l'utilisation de prédictions. Ces prédictions reposent sur les corrélations intrinsèques aux données d'une séquence vidéo. Ces prédictions sont imparfaites et requièrent que le différentiel entre la prédiction et le bloc à encoder soit, lui aussi, encodé. Toutefois, ce différentiel, appelé erreur résiduelle, possède une forte autocorrélation. La transformée entière définie dans la norme H.264, a pour objectif de décoreler l'erreur résiduelle afin d'en faciliter l'encodage. La matrice de transformation suivantes :

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 2 & 1 & -1 & -2 \\ 1 & -1 & -1 & 1 \\ 1 & -2 & 2 & -1 \end{bmatrix} \quad (1.7)$$

possède des propriétés similaires à une transformée en cosinus discrète (DCT) 4×4 (?), qui est très prisée pour son aptitude à décoreler un ensemble de données.

La transformée entière possède plusieurs avantages par rapport à la DCT. D'une part, elle est plus simple et requiert seulement des additions et des décalages binaires (*bit shift*). D'autre part, son résultat étant entier, ce qui implique, qu'il n'y a pas de pertes fractionnaires lors de la transformée inverse.

H.264 applique sa transformée sur des blocs 4×4 . Ceci la distingue de ses prédécesseurs qui utilisent des blocs 8×8 . L'utilisation de blocs plus petits est justifiée par les améliorations substantielles de la précision des prédictions *intra* et *inter*, qui réduisent considérablement le résiduel à transformer. De plus, l'utilisation de blocs plus petits réduit grandement le bruit autour des bordures (souvent appelé *ringing* ou *musquito noise*). L'ordre de balayage des différentiels de blocs 4×4 est présenté à la figure 1.11.

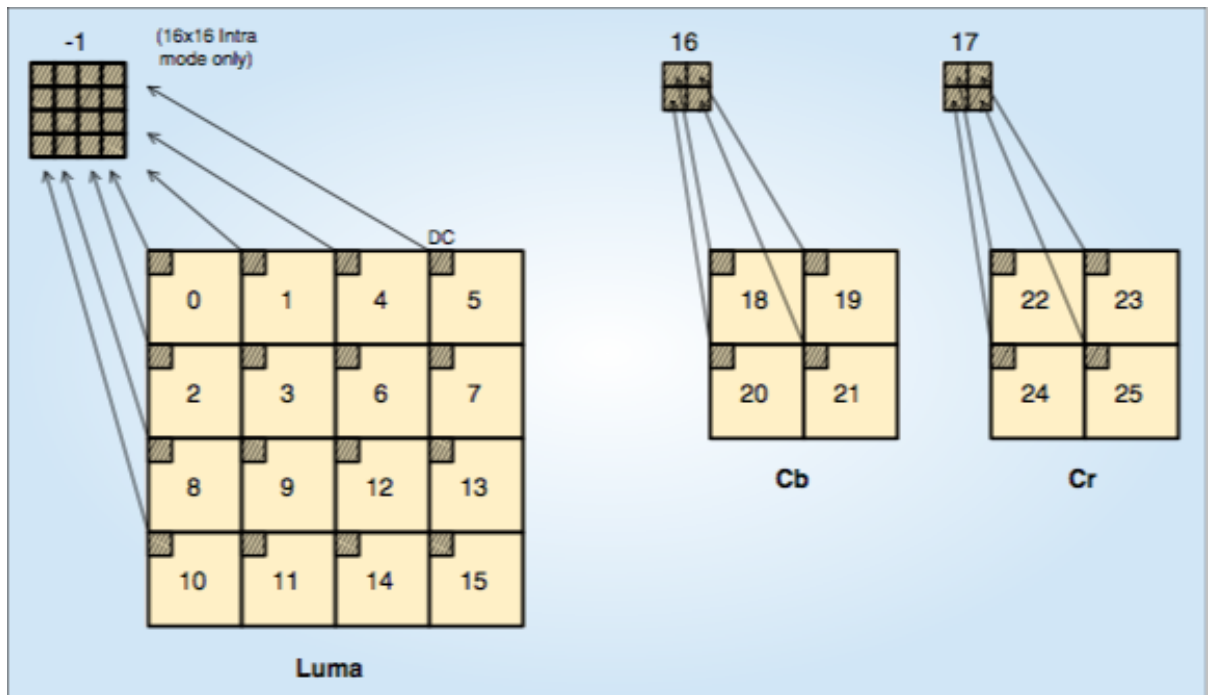


Figure 1.11 Ordre de balayage des coefficients de blocs à l'intérieur d'un macrobloc de l'erreur résiduelle lors de la transformée entière 4×4 . Inspiré de ?.

1.5 La quantification

Une nouveauté de la norme H.264 est qu'elle définit un paramètre de quantification qui exerce un contrôle logarithmique sur le pas de quantification alors que ses prédécesseurs utilisaient un contrôle linéaire. Le quantificateur est scalaire et peut varier pour la luminance et les composantes chromatiques. La valeur quantifiée Z de la valeur transformée W à la position i, j est défini comme étant :

$$Z_{ij} = \text{round} \left(\frac{W_{ij}}{Qstep} \right) \quad (1.8)$$

où $Qstep$ est le pas de quantification et round la fonction d'arrondissement afin d'obtenir des résultats entiers. La norme définit 52 valeurs de pas de quantification indexées par le paramètre de quantification (QP). Une augmentation de six de ce dernier double le pas de quantification. Ce grand nombre de valeurs permet à l'encodeur une meilleure précision, en ce qui a trait au compromis entre le débit binaire et à la qualité visuelle.

1.6 L'encodage entropique

La norme H.264 innove dans le domaine du codage entropique en séparant le codage des paramètres de celui des données. Les paramètres sont représentés par des codes numériques qui sont, eux mêmes, encodés avec des codes à longueur variable appelés codes exponentiel-Golomb. Les valeurs des différentiels de prédiction sont encodées soit avec un codage entropique à longueur variable (CAVLC) ou un codage arithmétique binaire à contexte adaptatif (CABAC). Bien que CABAC offre un gain de compression d'environ 10 % par rapport à CAVLC, ce dernier est prédominant dans les applications mobiles à cause de sa simplicité. C'est pour cette raison que dans cet ouvrage, nous concentrons nos efforts exclusivement sur la CAVLC.

Un encodage à longueur variable, comme celui présenté par (?), assigne des codes plus courts aux données plus fréquentes. Ceci implique que des codes plus longs sont attribués aux autres données. Cependant, la faible occurrence de longs codes assure que, comparé à un encodage à taille fixe, l'encodage à taille variable requiert moins de bits pour encoder la séquence.

Dans un encodage à longueur variable, un bit erroné engendre une désynchronisation beaucoup plus importante que pour un encodage à longueur fixe. Le décodeur ne connaissant pas la longueur des codes, l'erreur se propage jusqu'au prochain point de synchronisation prévue par la norme.

1.7 Le filtre antiblocs

Le filtre antiblocs, mieux connu sous son nom anglophone *deblocking filter*, a pour objectif de réduire l'apparence d'effets de bloc (variation importante de la valeur des pixels en bordure de blocs). L'effet de bloc est l'effet secondaire le plus important produit par les algorithmes de compression vidéo présents dans la norme H.264. Il est le produit d'une discontinuité spatiale provenant de variations d'encodage de blocs adjacents.



(a) Sans filtre antiblocs

(b) Avec filtre antiblocs

Figure 1.12 Performance du filtre antiblocs pour une trame fortement compressée (?).

Le filtre antiblocs agit en bordure de blocs dans le but de lisser les variations importantes d'intensités des valeurs de pixels. La figure 1.12 démontre l'efficacité du filtre antiblocs appliqué sur une trame fortement compressée. Beaucoup plus qu'un simple filtre, le filtre antiblocs tient compte du pas de quantification ainsi que du type de prédiction utilisé pour encoder les blocs, afin d'ajuster l'intensité du lissage.

La norme H.264 définit deux seuils qui régissent le comportement du filtre antiblocs. Soit α pour l'écart entre les pixels en bordure de deux blocs :

$$|p_0 - q_0| < \alpha(\text{Indice}_A) \quad (1.9)$$

et β pour l'écart entre les pixels à la bordure d'un même bloc :

$$|p_1 - p_0| < \beta(\text{Indice}_B) \quad (1.10)$$

$$|q_1 - q_0| < \beta(\text{Indice}_B) \quad (1.11)$$

où p et q sont les pixels en bordure de blocs tel qu'illustré à la figure 1.13. L'encodeur peut

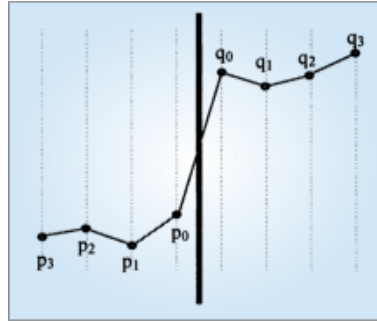


Figure 1.13 Visualisation unidimensionnelle d'une bordure de bloc qui requiert l'intervention du filtre antiblocs. Inspiré de (?).

biaiser les Indices à l'aide d'un décalage tel que

$$\text{Indices}_A = \min(\max(0, \text{QP} + \text{Decalage}_A), 51) \quad (1.12)$$

$$\text{Indices}_B = \min(\max(0, \text{QP} + \text{Decalage}_B), 51) . \quad (1.13)$$

La plage de valeur de 0 à 51 représente les valeurs possibles du paramètre de quantification (QP). Cela dit, aux formules 1.12 et 1.13, QP est le paramètre de quantification moyen entre les

deux blocs évalués. Les valeurs des seuils α et β sont définies à l'aide des formules suivantes :

$$\alpha(x) = 0.8(2^{x/6} - 1) \quad (1.14)$$

$$\beta(x) = 0.5x - 7 \quad (1.15)$$

Afin de savoir si un lissage doit être appliqué et, si oui, à quelle intensité, le paramètre d'intensité de la bordure (bS) est défini selon des règles basées sur le mode d'encodage. Celles-ci sont résumées dans la table 1.1.

Tableau 1.1 Règles guidant l'intensité du filtre antiblocs en fonction des conditions d'encodages.

Condition d'encodage	Intensité
Prédiction Intra et en bordure de macrobloc	4 (Lissage fort)
Prédiction Intra	3
Prédiction Inter et présence de résiduel	2
Différence des vecteurs de mouvement ≥ 1	1
Prédiction Inter avec des trames de références différentes	1
Sinon	0 (Aucun lissage)

Comme le démontre la table 1.1, le type de prédiction et les conditions d'encodage produisent différents degrés d'effet de bloc. C'est pourquoi, il est crucial que le filtre soit ajustable. De plus, les seuils α et β permettent de prendre en compte la texture propre à l'image afin de ne pas lisser des variations de valeurs de pixels propres à l'image situés en bordure de blocs.

L'usage du filtre antiblocs permet, pour un même niveau de qualité visuelle (mesuré avec le PSNR), d'obtenir une réduction du débit de 5 à 10 % selon le contexte (?). L'ajout, à la norme H.264, du caractère obligatoire de ce mécanisme différencie cette dernière de ses prédécesseurs. Quoique plusieurs utilisent des filtres antiblocs, peu les rendent obligatoires. Son ajout dans la chaîne d'encodage/décodage fait en sorte que ses améliorations sont prises en compte lors des prédictions inter-image.