H264编码(帧内预测)

预测? 总感觉这个词有股神奇的力量,能够将你引向未来

是不是这样呢~

那么

帧内预测是不是力量更大呢

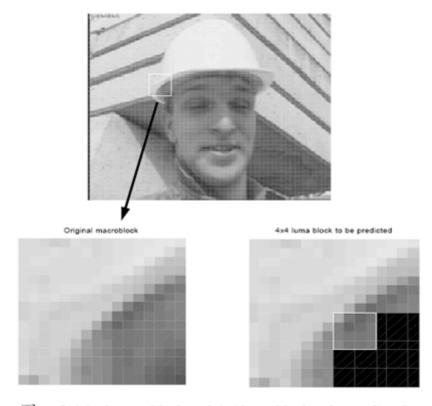
它又有什么样的作用呢?

帧内预测可以防止视频产生锯齿现象。

在帧内预测模式中,预测块P是基于已编码重建块和当前块形成的。对亮度像素而言,P块用于4×4子块或者16×16宏块的相关操作。4×4亮度子块有9种可选预测模式,独立预测每一个4×4亮度子块,适用于带有大量细节的图像编码;16×16亮度块有4种预测模式,预测整个16×16亮度块,适用于平坦区域图像编码;色度块也有4种预测模式,类似于16×16亮度块预测模式。编码器通常选择使P块和编码块之间差异最小的预测模式。

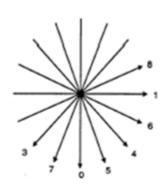
4×4亮度预测模式

如图6.14所示,4×4亮度块的上方和左方像素A~M为已编码和重构像素,用作编解码器中的预测参考像素。a~p为待预测像素,利用A~M值和9种模式实现。其中模式2(DC预测)根据A~M中已编码像素预测,而其余模式只有在所需预测像素全部提供才能使用。图6.15箭头表明了每种模式预测方向。对模式3~8,预测像素由A~M加权平均而得。例如,模式4中,d=round(B/4+C/2+D/4)。



Original macroblock and 4x4 luma block to be predicted

М	Α	В	С	D	Е	F	G	Н
1	а	b	С	d				
J	е	f	g	h				
K	i	j	k	1				
L	m	n	0	р				



a) b) 图2 a)利用像素A-M对方块中a-p像素进行帧内4×4预测 b)帧内4×4 预测的8个预测方向

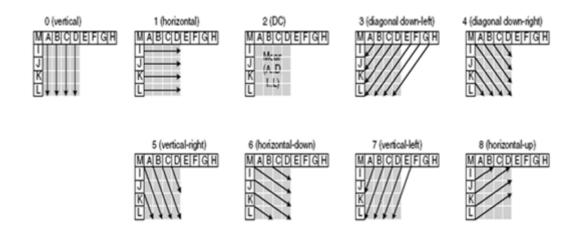


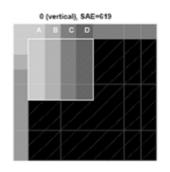
图3 4×4亮度块预测模式

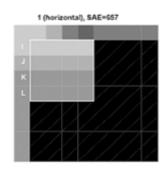
模式	描述
模式0 (垂直)	由A、B、C、D 垂直推出相应像素值
模式1 (水平)	由I、J、K、L 水平推出相应像素值
模式2 (DC)	由A~D及I~L平均值推出所有像素值
模式3 (下左对角线)	由45°方向像素内插得出相应像素值
模式4 (下右对角线)	由45°方向像素内插得出相应像素值
模式5 (右垂直)	由26.6°方向像素值内插得出相应像素值
模式6 (下水平)	由26.6°方向像素值内插得出相应像素值
模式7 (左垂直)	由26.6°方向像素值内插得出相应像素值
模式8 (上水平)	由26.6°方向像素值内插得出相应像素值

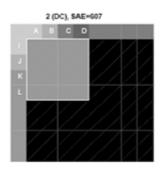
Example:

4x4 块,9种预测模式(0-8)

对于当前块的最佳模式是: 模式 7 (vertical-right)







16×16亮度预测模式

 宏块的全部16×16亮度成分可以整体预测,有4种 预测模式,如表2和图5所示。

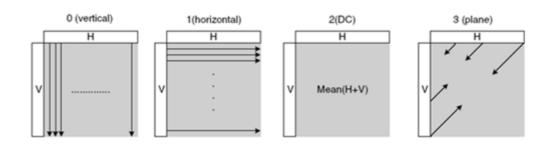
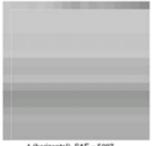


图5 16×16预测模式

表2 16×16预测模式





1 (horizontal), SAE = 5097



图6 16×16 宏块

举例:图6给出了一个左上方像素 已编码的亮度宏块。图7 给出了4 种预测模式预测结果。其中模式 3最 匹配原始宏块。帧内16×16模式适用

于图像平坦区域预测。



2 (DC), SAE = 4991



图7 帧内 16×16 预测块

模式	描述
模式0 (垂直)	由上边像素推出相应像素值
模式1 (水平)	由左边像素推出相应像素值
模式2 (DC)	由上边和左边像素平均值推出相应像素值
模式3 (平面)	利用线形"plane"函数及左、上像素推出相应像素值,适用于亮度变化平缓区域

8×8色度块预测模式

每个帧内编码宏块的8×8色度成分由已编码左上方色度像素预测而得,两种色度成分常用同一种预测模 式。

4种预测模式类似于帧内16×16预测的4种预测模式,只是模式编号不同。其中DC (模式0)、水平 (模 式1)、垂直(模式2)、平面(模式3)。

- 帧内预测模式帧内预测模式编码
- 例如:如果A块和B块的最优预测模式均是预测模式2,那么,最可能当前块C的最优预测模式是模式2

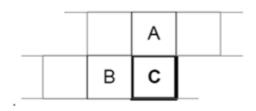


图8 帧内预测模式编码

对于当前块C, 编解码器按照如下方法计算

probableprediction mode=

min{prediction mode of A, predictionmodes of B}

当A (或者 B) 的预测模式不可用时,

• prediction mode of A= 2.

例如

A和 B块的预测模式分别为 3和1

most probable mode for block C =1

编码器为每个4x4 块发送一个标记 flag,解码器按照如下方式 解码

Ifflag==1, prediction mode=most_probable_mode

Ifflag==0

If rem_intra4x4_pred_mode< most_probable_mode</pre>

prediction mode=rem_intra4×4_pred_mode

else

prediction mode=rem_intra4×4_pred_mode+1

Choice of prediction mode (most probable mode = 1)

rem_intra4×4_pred_mode	prediction mode for block C
0	0
1	2
2	3
3	4
4	5
5	6
6	7
7	8