



Industria y Comercio
SUPERINTENDENCIA

SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO


No. 12-171825- -00001-0000

Fecha: 2012-11-07 14:14:43 Dep. 2020 DIR.NUEVASCR
Tra. 11 PATENTEIYII Eve: 378 FASENACIONALI
Act. 329 CTOINFORMACION Folios: 12

DIRECCION DE NUEVAS CREACIONES
MODIFICACIONES Y/O CORRECCIONES

1. Identificación del solicitante

☐ Error Material

☒ Patente de Invención

☐ Patente de Modelo de Utilidad

☐ Registro de Diseño Industrial

☐ Esquema de Trazado de Circuitos Integrados

☒ Modificación a una solicitud

2. Datos del solicitante

Persona Natural☐

Persona Jurídica☒

SONY CORPORATION

Nombre o Denominación / Nombre social

Nombre representante legal

Tipo de empresa

Micro☐

Pequeña☐

Mediana☐

Otra☐

Documento de identificación:

☐ C.C.

☐ C.E.

☐ NIT

☐ Otro

Número

Nacionalidad/País de constitución	Dirección del titular	Ciudad
JAPON	1-7-1 Konan, Minato-Ku	Tokio
Dirección electrónica	No. Fax	Número telefónico

☐ Autorizo expresamente a la Superintendencia de Industria y Comercio para que todas las comunicaciones sean enviadas a través de la dirección de correo electrónico

3. Datos del representante o apoderado

MARGARITA CASTELLANOS ABONDANO

39.779.654 de Bogotá

70.819 de C.S.J.

Apellidos y Nombre

Documento de Identificación

Tarjeta Profesional

Dirección del representante	Ciudad	
Calle 94 A No. 7 A - 09	Bogotá	
Dirección electrónica	No. Fax	Número telefónico
info@castellanosyco.co	7 550158	7 560770

En caso de haber presentado poder general para asuntos que se adelanten ante la Delegatura de Propiedad Industrial, sírvase indicar el número de su radicación.

4. Datos del trámite

Corrección:

Expediente No. 12.171.825

Aparece

Debe ser

Modificación

☒

Modificación al capítulo reivindicatorio
Se presenta nuevo capítulo reivindicatorio conformado por 27 reivindicaciones

☐

Modificación al capítulo descriptivo

☐

Modificación al resumen

☐

Modificación a los dibujos

☒

Modificación al solicitante

5. Anexos

☒

Comprobante de pago No. 12-114293 de Noviembre 1 de 2012, correspondiente a la tasa para la presentación de la corrección y/o modificación

☐

Poder, si fuere el caso

☒

Documento que respalda la modificación☐

6. Firma

MARGARITA CASTELLANOS ABONDANO

Nombre y Apellidos

07 NOV. 2012

Margarita Castellanos Abondano

Firma

39.779.654 de Bogotá - 70.819 C.S.J.

C.C. T.P.

SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO NIT : 800.176.089-2 - / -					
Industria y Comercio SUPERINTENDENCIA	RECIBO DE CAJA			No. 12 - 114293	
				Bogotá D.C., Noviembre 01 de 2012 - 11:47:30	
RECIBIDO DE : CASTELLANOS Y Y CO				NI 800.174.641	
*** Soporte del Pago ***					
TIPO PAGO	BANCO	CUENTA	No. PAGO	FECHA PAGO	VR. PAGO
RECIBO DE CA	999999999	113131	29/10/2012		240.000.00
*** Conceptos Pagados ***					
CANT.	RENTISTICO	CONCEPTO	Vr. UNIDITARIO	Vr. CONCEPTO	
1	50005-01-03 CAMBIO DE MODALIDAD Y MODIFICACION DE MARCAS Y LEMAS COMERCIALES		120.000.00	120.000.00	
				\$120.000.00	
=====					
SON: **CIENTO VEINTE MIL PESOS MONEDA CORRIENTE**					
Responsable: _____					
Recibo de Caja Aplicado al Expediente No. _____					
SUPERINTENDENCIA DE INDUSTRIA Y COMERCIO  No. 12-171825- -00001-0000 Fecha: 2012-11-07 14:14:43 Dep. 2020 DIR. NUEVASCR Tra. 11 PATENTE IYII Eve: 378 FASENACIONALI Act. 329 CTOINFORMACION Folios: 12					
Sede Centro: Carrera 13 No. 27 - 00 Pisos 3,4,5 y 10 Bogotá, D.C. - Colombia Web: www.sic.gov.co e-mail: info@sic.gov.co Conmutador: (571) 5870000 Fax: (571) 5870284 Línea: 018000-910165 Call Center: (571) 6513240 Noviembre 1 de 2012 - 11:47:31					

REIVINDICACIONES

[Reivindicación 1]

Un dispositivo de procesamiento de imagen que comprende:

5 Una unidad que genera la predicción del vector de movimiento configurada para utilizar un vector de movimiento periférico que es un vector de movimiento de una región periférica de una región actual de una imagen que debe ser procesada para generar una predicción del vector de movimiento de dicha región; y

10 una unidad de asignación de número de código configurada para asignar un número de código para dicha predicción del vector de movimiento que ha sido generada para dicha unidad que genera la predicción del vector de movimiento, siguiendo el modo variable en donde la forma en la cual un número de código es asignado como generador de predicción del vector de movimiento por dicha unidad cambiabile que genera la predicción del vector de movimiento.

15

[Reivindicación 2]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 1, en el que dicho modo variable es un modo donde un número de código, en un modo fijo en donde la forma en la cual dicho número de código es asignado es fijado por

20 herramientas predeterminadas, es cambiado;

y donde dicha unidad de asignación de número de código asigna el número de código de dicha predicción del vector de movimiento siguiendo dicho modo variable.

[Reivindicación 3]

25 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 2, en donde dicho modo variable es un modo donde un número de código se asigna para

la predicción temporal del vector de movimiento y un número de código asignado a una predicción espacial del vector de movimiento es cambiada.

[Reivindicación 4]

- 5 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 3, donde en el caso que dicho modo fijo sea un modo donde un número de código asignado a una predicción espacial del vector de movimiento que se ajusta para que sea de menor valor que el número de código asignado a la predicción temporal del vector de movimiento tal como en dichas herramientas predeterminadas, dicho modo
- 10 variable es un modo donde el número de código asignado a la predicción temporal del vector de movimiento es cambiado para ser de mayor valor que el número de código asignado a dicha predicción espacial del vector de movimiento.

[Reivindicación 5]

- 15 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 4, donde dicho modo variable es un modo donde el valor de un número de código asignado a una predicción temporal de un vector de movimiento es ajustada de 1 a 0, y el valor de un número de código asignado a dicha predicción espacial del vector de movimiento que se ajusta de 0 a 1.

20

[Reivindicación 6]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 5, que además comprende:

Una unidad de modo de herramienta para ajustar dicho modo de variable;

- 25 donde dicha unidad de asignación a número de código asigna dicho número de código siguiendo el modo de variable ajustado por dicho modo de unidad de herramienta.

[Reivindicación 7]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 1, que además comprende:

Una unidad de generación configurada para generar datos de identificación
5 indicando que dicho número de código ha sido asignado siguiendo dicho modo variable; y

Una unidad de transmisión configurada para transmitir y codificar una secuencia en donde dicha imagen ha sido codificada, y los datos de identificación generados por dicha generación.

10

[Reivindicación 8]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 7, en donde dicha unidad de generación genera dichos datos de identificación generados por dicha unidad de generación como una parte del encabezado de dicha secuencia de
15 codificación.

[Reivindicación 9]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 7, en donde dicha unidad de generación genera dichos datos de identificación por cada
20 secuencia de imagen;

y donde dicha unidad de transmisión transmite los datos de identificación generados por dicha unidad de generación como un parámetro ajustado de imagen o un parámetro de secuencia ajustado de dicha secuencia codificada.

25 [Reivindicación 10]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 1, en donde en el caso que dicha región actual continúe siendo una región, dicha unidad

asignada de número de código asigna un número de código pequeño a una predicción temporal del vector de movimiento.

[Reivindicación 11]

5 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 10, en donde, en el caso que dicha región actual continúe siendo una región, dicha predicción de unidad de generación del vector de movimiento genera solo dicha predicción temporal del vector de movimiento;

Y donde dicha unidad de asignación de número de código asigna dicho número
10 de código a dicha predicción temporal del vector de movimiento generado por dicha predicción de unidad de generación del vector de movimiento.

[Reivindicación 12]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 11,
15 en donde, en el caso en que dicha región actual sea una región movable, dicha unidad de asignación de número de código asigna un número de código menor a la predicción espacial del vector de movimiento.

[Reivindicación 13]

20 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 11, que además comprende:

Determinada unidad configurada que continúa siendo una región para determinar si dicha región continúa siendo una región;

En donde, en el caso que dicha unidad determina que la región es una región
25 actual, dicha unidad de asignación de número de código asigna un número de código menor para dicha predicción temporal del vector de movimiento.

[Reivindicación 14]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 13, en el que dicha determinada región continúa siendo una unidad determinada sea que si o no dicha región actual continúe siendo una región, utilizando un vector de movimiento
5 de una región satélite de dicha región actual.

[Reivindicación 15]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 14, en donde dicha determinada región continúa siendo una unidad determinada dicha
10 región actual continua siendo una región en el caso en que un valor absoluto de un componente horizontal de vector de movimiento de una región satélite de dicha región actual y un componente vertical de dicho vector de movimiento están dentro de un umbral de valor predeterminado, y también en el caso que un índice de referencia sea 0, un reordenamiento de referencia PicR es aplicado, o un índice de referencia tiene un
15 valor POC indicando una imagen inmediatamente anterior.

[Reivindicación 16]

Un método de procesamiento de imagen de un dispositivo de procesamiento de imagen, dicho método incluye:

20 Una unidad que genera la predicción del vector de movimiento utilizando un vector de movimiento periférico el cual es un vector de movimiento de una región periférica situado en la periferia de una región actual de una imagen que debe ser procesada para generar una predicción del vector de movimiento de dicha región; y

Una unidad de asignación de número de código que asigna un número de
25 código a dicha predicción del vector de movimiento que ha sido generada, siguiendo un modo variable donde la forma en la cual un número de código es asignado para generar predicción del vector de movimiento que es cambiabile.

[Reivindicación 17]

Un dispositivo de procesamiento de imagen que incluye:

una unidad de obtención de número de código para obtener el número de código asignado siguiendo un modo variable en donde la forma en la cual un código de número es asignado para la predicción del vector de movimiento de una región actual a ser procesada es cambiabile; y

una unidad que reconstruye la predicción del vector de movimiento configurada para obtener un número de código de la información para la predicción del vector de movimiento de una región actual que debe ser procesada, y reconstruir dicha predicción del vector de movimiento, utilizando un código de número obtenido por una unidad de obtención de número de código, siguiendo dicho modo variable.

[Reivindicación 18]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 17, en donde dicho modo variable es un modo donde un número de código, en un modo fijo en el cual la forma en la cual dicho número de código es asignado es fijado por herramientas predeterminadas, es cambiado.

[Reivindicación 19]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 18, en donde dicho modo variable es un modo donde el número de código asignado a una predicción temporal de vector de movimiento son cambiados.

[Reivindicación 20]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 19, en el que, en el caso que dicho modo fijo donde un número de código asignado a una predicción espacial de vector de movimiento se ajusta a ser un valor menor que el

número de código asignado a una predicción temporal de vector de movimiento como fue dicho en las herramientas predeterminadas, dicho modo variable es un modo en donde el número de código asignado a una predicción temporal de vector de movimiento es cambiado para ser un valor mayor que el número de código asignado a dicha predicción espacial del vector de movimiento.

[Reivindicación 21]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 20, en donde dicho modo variable es un modo donde el valor del número de código asignado a una predicción temporal del vector de movimiento se ajusta de 1 a 0, y el valor de número de código asignado a dicha predicción espacial del vector de movimiento se ajusta de 0 a 1.

[Reivindicación 22]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 17, que además comprende:

Una unidad configurada de recepción para recibir una secuencia de codificación en la cual los datos de información indican que dicho número de código ha sido asignado siguiendo dicho modo variable, y una imagen, es codificada;

En donde, en el caso que los datos de identificación recibidos por dicha recepción signifiquen un indicador de modo variable, dicha unidad de obtención de número de código obtiene un número de código asignado siguiendo dicho modo variable.

[Reivindicación 23]

El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 22, en dichos datos de identificación han sido ajustados para cada parte;

Y donde dicha recepción recibe dichos datos de identificación como una parte del encabezado de dicha secuencia codificada.

[Reivindicación 24]

5 El dispositivo de procesamiento de imagen de acuerdo con la reivindicación 22, en donde dichos datos de identificación se ajustan a cada imagen o secuencia;

Y en donde dicha unidad de recepción recibe los datos de identificación como un conjunto de parámetros de imagen o una secuencia de un conjunto de parámetros de dicha secuencia condificada.

10

[Reivindicación 25]

Un método de procesamiento de imagen de un dispositivo de procesamiento de imagen, dicho método comprende:

15 Una unidad de obtención de número de código obteniendo un número de código asignado siguiendo un modo variable donde la forma en la cual el número de código es asignado como una predicción del vector de movimiento de una región actual a ser procesada es cambiabile; y

Una unidad de reconstrucción de predicción del vector de movimiento, utilizando el número de código obtenido, siguiendo el modo variable.

20

[Reivindicación 26]

Un dispositivo de procesamiento de imagen que comprende:

25 Una predicción del vector de movimiento que genera una unidad configurada para usar un vector de movimiento periférico el cual es un vector de movimiento de una región periférica situada en la periferia de una región actual de una imagen la cual es procesada para generar una predicción del vector de movimiento de dicha región actual; y

Un código de número asignado a una unidad configurada para asignar un número de código a dicha predicción de vector de movimiento que ha sido generada por dicha unidad generadora de predicción del vector de movimiento, dinámicamente cambiabile en la forma en la cual dicho número de código es asignado a una predicción de vector de movimiento generado por dicha unidad de generación de predicción de vector de movimiento

[Reivindicación 27]

El dispositivo de procesamiento de imagen que comprende:

Una unidad de obtención de número de código para obtener un número de código asignado, donde la forma en la cual un número de código es asignado como una predicción del vector de movimiento de una región actual a ser procesada es dinámicamente cambiada; y

Una unidad de reconstrucción de predicción del vector de movimiento configurado para reconstruir dicha predicción del vector de movimiento, utilizando dicho número de código obtenido por dicha unidad de obtención de número de código.