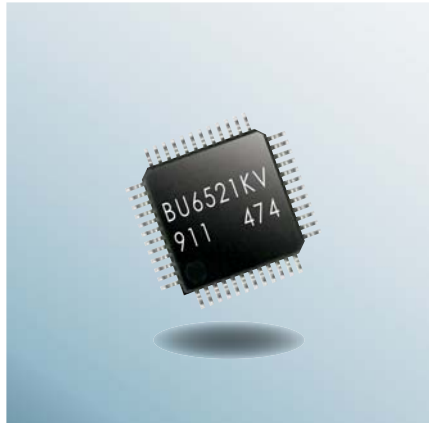


# 霧影像補正IC

## BU6521KV



### 首創世界先例！自動判定霧存在及霧濃度，並藉由獨家的演算法自動補正為清晰易見的影像

#### 產品概要

BU6521KV採用了ROHM獨家的演算法—AIE功能，可大幅提高傳統產品在暗處及逆光時的視覺辨識性，加上這次新增加霧影像補正功能，能夠將因為雨水、霧而泛白模糊的影像補正為動人的真實影像，這兩種功能都被內建於1 Chip中。這是一款即使在霧或雨中也能展現絕佳視覺辨識性的劃時代IC。最適合在必須要求視覺辨識性的所有保全與安全裝置使用。此外，還配備影像編碼器功能，連接電視後便可即時確認所拍攝的影像。

※ROHM領先全球，配備了以硬體方式處理的霧影像補正、自動霧判別功能(根據ROHM的調查結果)

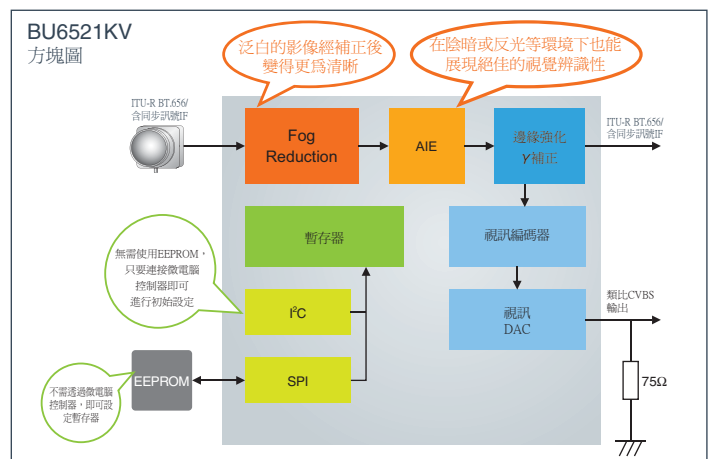
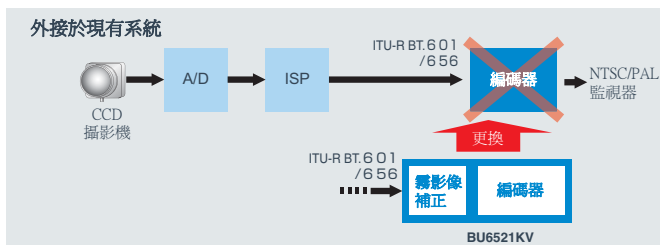
### ■ 除霧(Fog Reduction)功能及霧自動判別功能

BU6521KV所配備的霧影像補正功能是由除霧(Fog Reduction)功能及霧自動判別功能所結合而成，此一功能係利用ROHM獨創的演算法，透過硬體處理加以實現。除霧(Fog Reduction)功能可將因為雨水或霧而泛白的影像製成亮度分布圖，同時利用對比補正、顏色補正等方式大幅提高對比度，讓消失的顏色更加清晰。而霧自動判別功能則可根據有無霧自動判別「泛白」的程度，以進行適當的補正處理，因此即使霧濃度發生變化，仍然能夠隨時拍攝出清晰亮麗的影像。



### ■ 輕易即可附加於既有的系統中

BU6521KV採用一般的數位影像介面8bit YUV = 4:2:2, ITU-R BT.601/656，因此無需變更系統，只需更換原有的影像編碼器即可。如此一來，輕鬆地就能夠讓裝置升級為對應霧影像補正功能的裝置。



#### 規格表

型號	電源電壓(V)	影像輸入介面	控制介面	影像大小	操作溫度範圍(°C)	封裝
BU6521KV	1.45 to 1.55(V <sub>DDCore</sub> ) 2.7 to 3.6(V <sub>DDI/O,AVDD</sub> )	8bit YUV= 4 : 2 : 2 ITU-R BT.601/656	PC序列EEPROM介面	NTSC PAL	-40 to +85	VQFP48C 9.0×9.0mm

本文件中所述的產品規格僅供參考。如需實際使用，請另行索取產品規格書。本文資料所引用的數據，皆為謹慎製作，以期達到正確無誤。若萬一因該數據的錯誤/誤植而引起客戶方面的損害，ROHM恕不負責。關於本資料所記載的技術資料，為產品的典型工作方式及應用電路範例，並不表示將原本屬於ROHM或其他公司的智慧財產權藉由銷售該產品明示地或默示地承諾將使用權利轉移給購買者。因使用上述技術資料所發生的紛爭，ROHM恕不負責。本產品為特定機器・裝置所設計的產品，請務必確定該機器及裝置是否受到海關限制出口使用。 本文內容以 2009 年 9 月 3 日為準。

ROHM Co., Ltd.

21 Sain Mizosaki-cho, Ukyo-ku,  
Kyoto 615-8585 Japan  
TEL : +81-75-311-2121 FAX : +81-75-315-0172  
www.rohm.com.tw

