

NVP6321,NEXTCHIP一级代理商

产品名称	NVP6321,NEXTCHIP一级代理商
公司名称	北京冠宇铭通科技有限公司
价格	1.00/PCS
规格参数	品牌:NEXTCHIP 型号:NVP6321 产地:韩国
公司地址	北京市北京经济技术开发区科创十四街99号28幢 二层207室
联系电话	010-62656906 18911988569

产品详情

1M/2M 1Ch AHD Input BT.656*1 Output Up to 1080p@30fps 1 Ch

NVP6321 is an Automotive RX with AHD solution which is settled as a De-facto Standard in Security market.

It supports FHD@30fps in realtime and is able to realize the equal quality with LVDS. Also it is the best solution to reduce the cost and weight of entire camera solution.

产品主要包括：ISP、AHD、SOC、ADAS

ISP

安防 ISP：NVP2430H、NVP2431H、NVP2433H、NVP2440H、NVP2441H、
NVP2450H、NVP2475H、
NVP2470H、NVP2477H、NVP2480H、NVP2481H、NVP2482H、、、、EAGLET4、.....

汽车 ISP：NVP2610、NVP2620、NVP2630、NVP2631、NVP2650、NVP2650D、NVP2670、NVS2700、
NVS2710.....

AHD

(Encoder TX)：NVP6021

(Decoder RX)：

NVP6114A、NVP6124、NVP6134、NVP6134C、NVP6321、NVP6324、NVP6158C、Raptor4.....

SOC

Consumer SoC :NVS3310、NVS3320、NVS3660A

ADAS

APACHE4 Nextchip , 体验无限可见性.....

一、ISP图像处理器

ISP(Image Signal Processing)图像信号处理。主要用来对前端图像传感器输出信号处理的单元，以匹配不同厂商的图像传感器。相机用图像处理器ISP (Image Signal Processor)。被管道化的图像处理专用引擎可以高速处理图像信号。也搭载了为了实现Auto Exposure / Auto Focus / Auto White Balance评测的专用电路。

将多种Color Filter Array的sensor输入，通过视频处理，输出高分辨率的自然的RGB 视频。SoC / CODEC 技术;根据光的类别，自动识别色温，调整到接近人眼所见的实际颜色。Nextchip的ISP，能够快速的处理多种光的信息，实现合适的白平衡。通过调整传感器曝光时间，设置适当的画面亮度的功能。Nextchip的ISP可以用1/4 STEP为单位设置正确的自动曝光。除视频处理技术之外，还拥有各个应用所需的技术。为了清晰的、满足客户需求的图像能够提供更多的核心技术。以下应用：

- 1、通过视频处理，清除在暗的光源条件下出现的传感器干扰，从而提供鲜明的图像;
- 2、逆光或复合光源条件下，通过采集两张图像进行图像处理，合成一张可视图象;
- 3、感应雾，经过视频处理，提供清晰的图像
- 4、能够无时差的纠正因黑色或白色而在固定的感应器中出现的坏点来提高画质。
- 5、能够为用户提供，与ISP、传感器等连动，能够实时操作摄像机视频信息的GUI；
- 6、不需要额外的系统，在ISP中接受方向盘的转角信息、结合在视频上清晰华丽的动态和静态停车辅助线;
- 7、通过视频处理，有效清除镜头的误差或因逆光产生的色差
- 8、通过视频处理，校正因使用鱼眼以及广角镜头时发生的边缘扭曲，即使不移动镜头，也可以提供多样化的图像
- 9、通过对色度、饱和度、亮度的图像处理，输出优质的图
- 10、能准确地检测和识别监控范围内的动态物体或者人，通过图像处理，提供图形表达的信息

具体型号如下：

二、AHD:

AHD技术能够在已有的模拟传输线上实现超长距离（500米）高清视频信号的可靠传输；其采用先进的Y/C信号分离和模拟滤波技术，可以有效的减少高频区的色噪声，图像还原性更好。对比传统的模拟高清产品，AHD的监控图像质量有着质的飞跃和提升，最高清晰度可等同于网络高清1080P的全高清级别。

三大格式

(1) AHD-L清晰度 (TVL)

远高于传统模拟960H略低于网络高清720P；

(2) AHD-M清晰度 (TVL)

等同于网络高清720P级别；

(3) AHD-H清晰度 (TVL)

等同于网络高清1080P的全高清级别

以下应用：

更清晰先进的亮色分离、信号滤波、3D降噪技术，图像清晰度更高，图像还原性更好
传的远采用同轴传输普通75-3线可达500米 零延时前端数据未经过编码压缩到后端，全实时，高保真
兼容好兼容普通D1/960H，兼容模拟外围设备（含分配器、矩阵等）
易操作支持OSD菜单设计，随你所想，设你所需 价廉物美普通模拟的价格，高清品质的产品
高集成AHD前端芯片的价格，高清品质的产品
开放标准第三方开放标准，兼容其他厂家的AHD产品，加速市场推进

Nextchip开发的新概念模拟HD级视频传输技术，不仅内置世界上NO.1

ISP，而且处于对客户的开发便利性考虑，提供最佳的One-chip 解决方案.传输大容量数据,HD级
60帧，FHD级30帧；数据丢失最小化，长距离传输通过强大的均衡器，能够实现画质500米清晰传输;无
压缩，实时传输，能够实现无延时；支持多种线缆：即使使用低成本的线缆也能够保障可靠性，因此，
能够提供更有价格竞争力的解决方案。以下应用：

- 1、支持多种分辨率，实现逐步升级的可能性
- 2、通过Byte-interleave 的Nextchip 特有的用户指定x2CH 扩张技术
- 3、自动确认/处理输入信号的视频格式
- 4、有效的解决SD级(NTSC/PAL)的Cross Color 和Cross Luminance 问题，实现最佳画质

具体型号：

模拟编码 (Encoder TX)：NVP6021

模拟解码 (Decoder RX)：

NVP6114A、NVP6124、NVP6134、NVP6134C、NVP6321、NVP6324、NVP6158C、Raptor4.....

三、Vision SOC为了未来，Nextchip内置的核心技术的IP、高性能安全H/W架构应用在Automotive和IoT
等多种方案。能够提供高性能以及高可靠性的新一代Vision

SoC技术。核心技术：内置高可靠性的引擎、最佳的系统构成、考虑到功能安全性

- 1、为实现自动驾驶及驾驶者辅助行驶的图像检测（检测车道，车辆，行人，道路指示牌
识别功能），内置能够实时执行算法的智能型识别引擎

- 2、作为能够提高识别引擎性能的预处理器，内置高性能的专用ISP
- 3、遵循ISO26262功能安全标准的 H/W, S/W Platform
- 4、支持实时AVB protocol，尽量减少传输延时
- 5、提供SDK、RDK、Application等全面的开发资料以及更好的开发环境。

Consumer SoC具体型号：NVS3310、NVS3320、NVS3660A、

四、ADAS(智能型驾驶辅助系统)的开发，让NEXTCHIP的技术发展深化，又迈向了新的领域。车辆识别技术和为了提高识别率图像处理技术的IP化，展现了NEXTCHIP的无限成长的可能性。

应用技术：

- 1、识别车道是开车的时候能识别出来 车道的位置以及提示给驾驶者车辆位置的功能。
- 2、为了提高识别效果的前程序，记载高性能的ISP。
- 3、全景能实时地提供给驾驶者车辆周围360度的视频。让驾驶者帮助会更容易的、安全的开车以及停车。
- 4、着功能是能识别出前方向的交通标示牌的信息，就给驾驶者提供开车的道路的情况信息。
- 5、识别步行者的功能是在开车中会识别出前方的步行者以及提示给驾驶者警告。
- 6、车辆识别功能是能识别其他车辆在开车中，会让驾驶者安全地开车。

具体型号：APACHE4

DAS Feature : PD, VD, LD & MOD Advanced 5MP Image Enhancer embedded ASIL-B Compliant APACHE4 is a Pre-processor for automotive ADAS vision applications. With a dedicated sub-system of image processing accelerators and optimized software, APACHE4 drastically reduces main ECU 's burden by as much as 70% and thus realizes time-sensitive ADAS computing. APACHE4 provides advanced image processing IPs in a highly integrated manner. Its advanced ADAS algorithms deliver highly improved detection rate versus conventional vector-based