[A] TIIVISTELMÄ - SAMMANDRAG

SUOMI-FINLAND
(FI)

Patentti- ja rekisterihallitus
Patent- och registerstyrelsen

(11) (21) Patenttihakemus - Patentansökan 932611

(51) Kv.lk.5 - Int.cl.5
H 04N 7/01, 7/137

(22) Hakemispäivä - Ansökningsdag 08.06.93

(24) Alkupäivä - Löpdag 08.06.93

(41) Tullut julkiseksi - Blivit offentlig 12.12.93

(32) (33) (31) Etuoikeus - Prioritet
11.06.92 EP 92201708 P

(71) Hakija - Sökande

1. **Philips Electronics N.V.**, Groenewoudseweg 1, 5621 BA Eindhoven, Netherlands, (NL)

(72) Keksijä - Uppfinnare

1. **De Haan, Gerard**, Groenewoudseweg 1, 5621 BA Eindhoven, Netherlands, (NL)
2. **Ojo, Olukayode Anthony**, Groenewoudseweg 1, 5621 BA Eindhoven, Netherlands, (NL)
3. **Biezen, Paul Wilhelm Albert Cornelis**, Groenewoudseweg 1, 5621 BA Eindhoven, Netherlands, (NL)
4. **Huijgen, Hendrik**, Groenewoudseweg 1, 5621 BA Eindhoven, Netherlands, (NL)

(74) Asiamies - Ombud: **Oy Kolster Ab**

(54) Keksinnön nimitys - Uppfinningens benämning

Liikekompensoitu kuvasignaalin interpolointi
Rörelsekompenserad interpolation av en bildsignal

(57) Tiivistelmä - Sammandrag

Keksinnön kohteena on liikekompensoitu kuvasignaalin interpolointilaite. Mm. taloudellisesti entistä edullisemman rakenteen aikaansaamiseksi interpolointilaite käsittää kenttämuistin (FM2), jolla viivästetään tulokenttäsekvenssiä, liikevektoriestimaattorin (ME), jolla muodostetaan liikevektorit, ja liikekompensoidun interpolaattorin (MC) kytkettynä kenttämuistin (FM2) tuloon ja lähtöön liikekompensoitujen lähtökenttien sekvenssin muodostamiseksi liikevektorien perusteella, jolloin liikevektoriestimaattorin (ME) tulot ovat kytketty kenttämuistin (FM2) tuloon ja lähtöön liikevektorien estimoimiseksi saman yksittäisen kenttämuistin (FM2) avulla, jota käytetään liikekompensoituun interpolointiin.

Uppfinningen avser en rörelsekompenserad interpolationsanordning för bildsignal. Bl.a. för åstadkommande av en ekonomiskt fördelaktigare konstruktion än tidigare omfattar interpolationsanordningen ett fältminne (FM2) för fördröjning av en ingångsfältsekvens, en rörelsevektorestimator (ME) för att ge rörelsevektorer, och en rörelsekompenserad interpolator (MC) kopplad till fältminnets (FM2) ingång och utgång för åstadkommande av en rörelsekompenserad utgångsfältsekvens på basen av rörelsevektorerna, varvid rörelsevektorestimatorns (ME) ingångar har kopplats till fältminnets (FM2) ingång för estimering av rörelsevektorerna med samma enda fältminne (FM2), som används för den rörelsekompenserade interpolationen.

