

VFX Project1 HDR

Calculate HDR image using multi-exposure images.

We implemented Image Alignment using MTB , Solve Response Curve , Radiance Map and Tone Mapping .

NTUST CGLab M11015117 湯瀟澤

NTUST CGLab M11015029 張立彥

資料夾位置

我們自己的圖片 ./SourceCode/HighDynamicRange-Imaging/our_imgs

HDR 成果 ./SourceCode/HighDynamicRange-Imaging/results

執行檔 ./SourceCode/HighDynamicRange-Imaging/main.exe

Environment

Python 3.8

opencv-python

Pillow

numpy

tqdm

exifread

matplotlib

...

Install

```
conda create --name VFX python=3.8
conda activate VFX
pip install -r requirements.txt
```

Run

```
-i --input_dir INPUT_DIR  
-a --align_img True / False  
-p --plot True / False  
-s --sample_method uniform / random  
-k --key [0 ~ 1]
```

```
python main.py -i INPUT_DIR -a ALIGN_IMG_OR_NOT -s SAMPLE_METHOD
```

或是透過 CMD 執行 main.exe

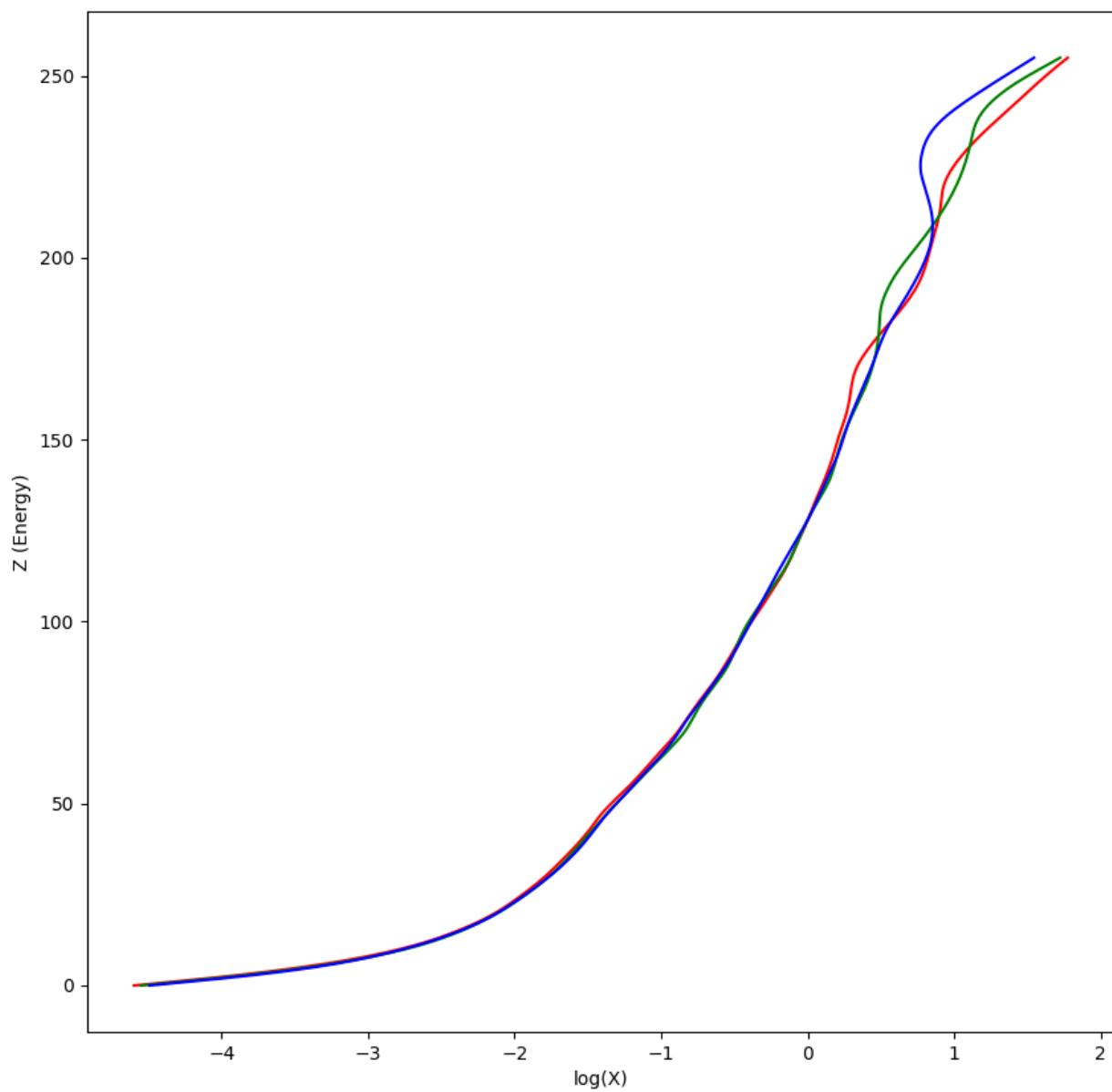
成果

夜城 @象山

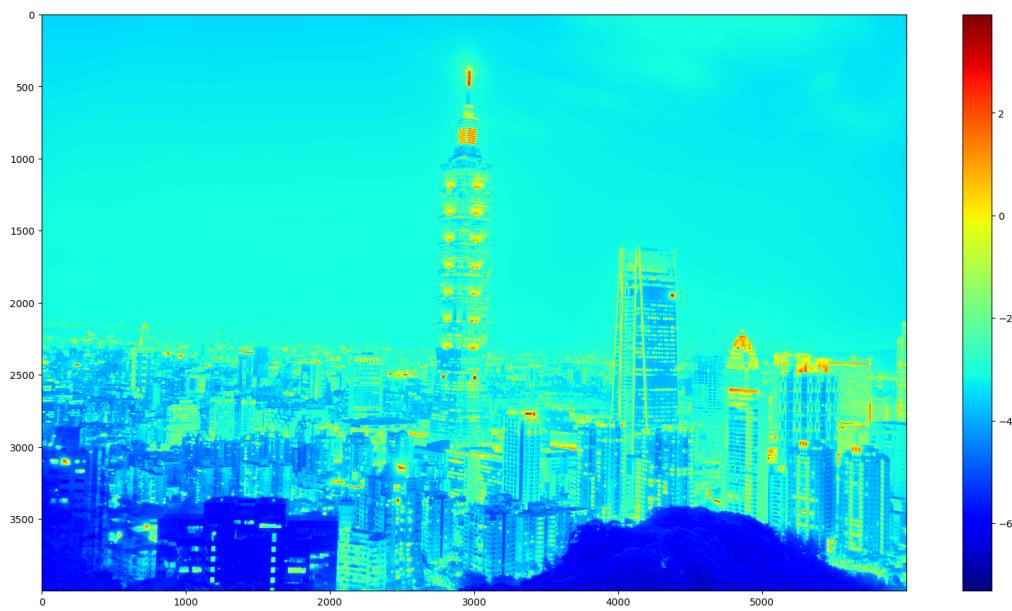
原圖



Response Curve



Radiance Map



HDR 結果

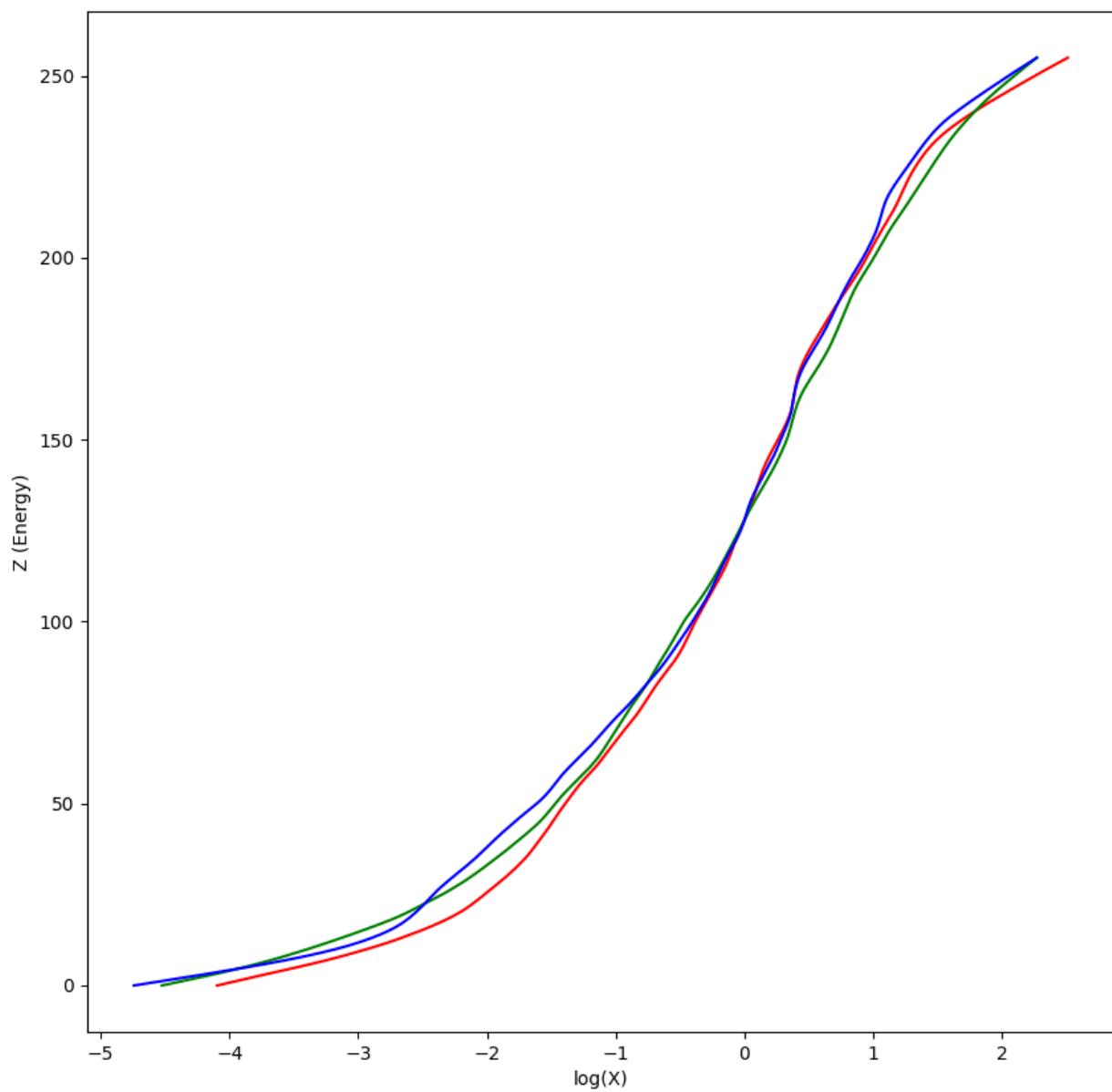


曾經風光的巨輪 @基隆港

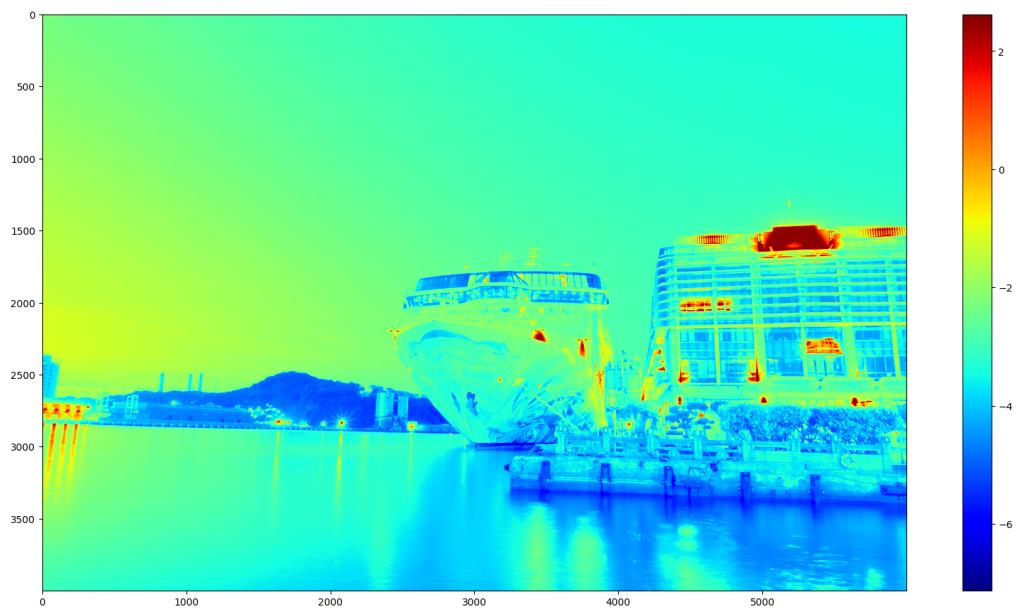
原圖



Response Curve



Radiance Map



HDR 結果

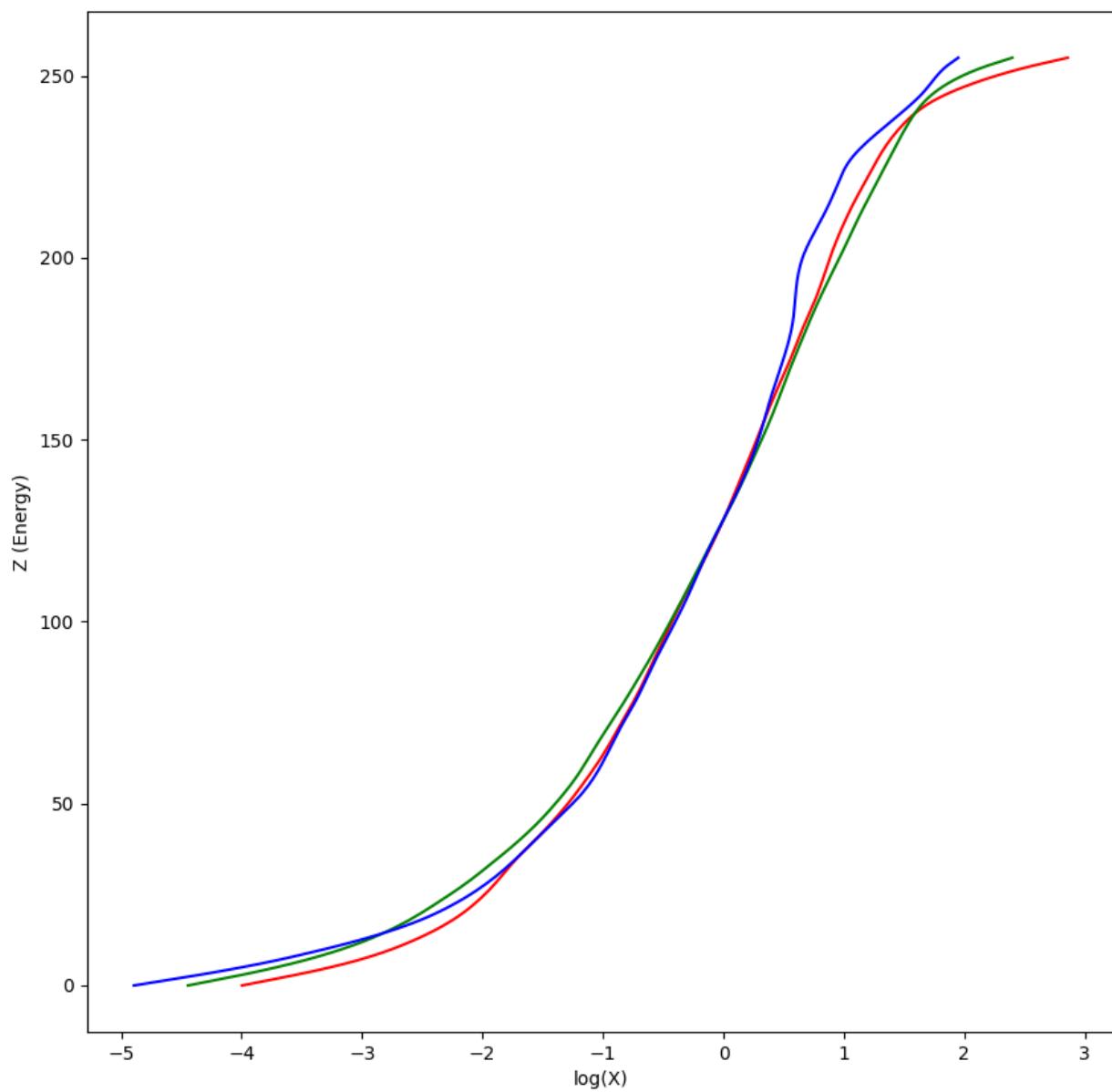


範例

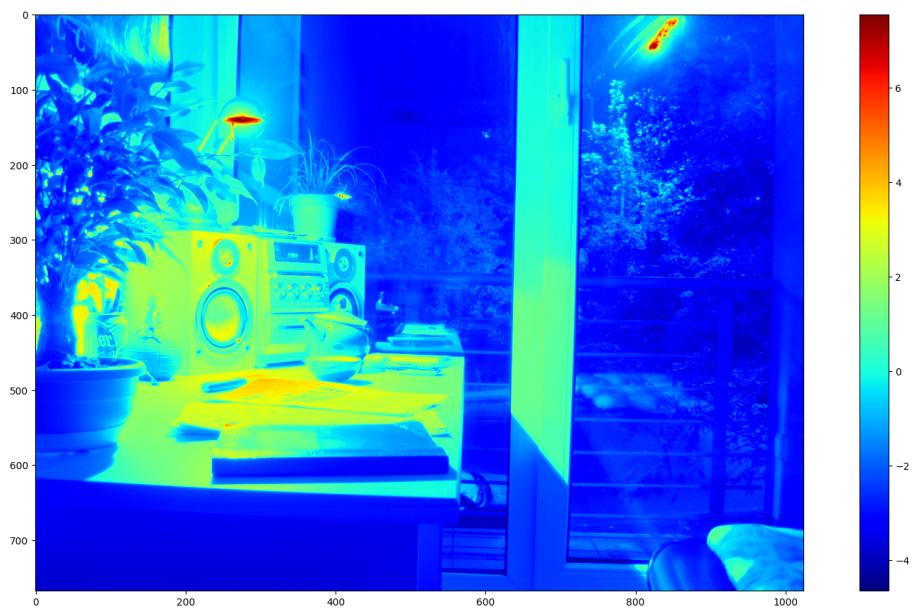
原圖



Response Curve



Radiance Map



HDR 結果



演算法

整體架構由 `main.py` 作為主要程式執行的區塊，而依據不同功能切割成

`hdr_utils.py`、`img_alignment.py`、`ToneMapping.py` 三個檔案。

程式執行首先會透過 `argparse` 取出我們所需要的參數，如圖片資料夾、是否對齊圖片、採樣方式等。

```
def get_parser():
    parser = argparse.ArgumentParser(description='my description')
    parser.add_argument('-i', '--input_dir', default='./imgs', type=str, help='Folder of input images')
    parser.add_argument('-a', '--align_img', default='True', type=str, help='Whether to align images')
    parser.add_argument('-p', '--plot', default='True', type=str, help='Whether to plot result')
    parser.add_argument('-s', '--sample_method', default='uniform', type=str, help='The way to sample')
    parser.add_argument('-k', '--scene_key', default='0.3', type=str, help='How light or dark the scene is')
    return parser
```

Alignment

接下來如有圖片對齊，則先將所有圖片做 MTB。MTB 算法是將圖片轉成灰階後，對灰階值做排序，找到中值代表的顏色後，針對那個顏色對圖片做二值化，同時針對在 Threshold +- 10 的像素產生

Mask。

- MTB



- Mask



之後對讀入的圖片依亮度做排序，選出中間值，作為 Reference image。並將所有圖片縮小 $2^{\log_2(\min(\text{height}, \text{width})) - 4}$ 倍。

以九宮格為移動方式

-1, -1	0, -1	1, -1
-1, 0	0, 0	1, 0
-1, 1	0, 1	1, 1

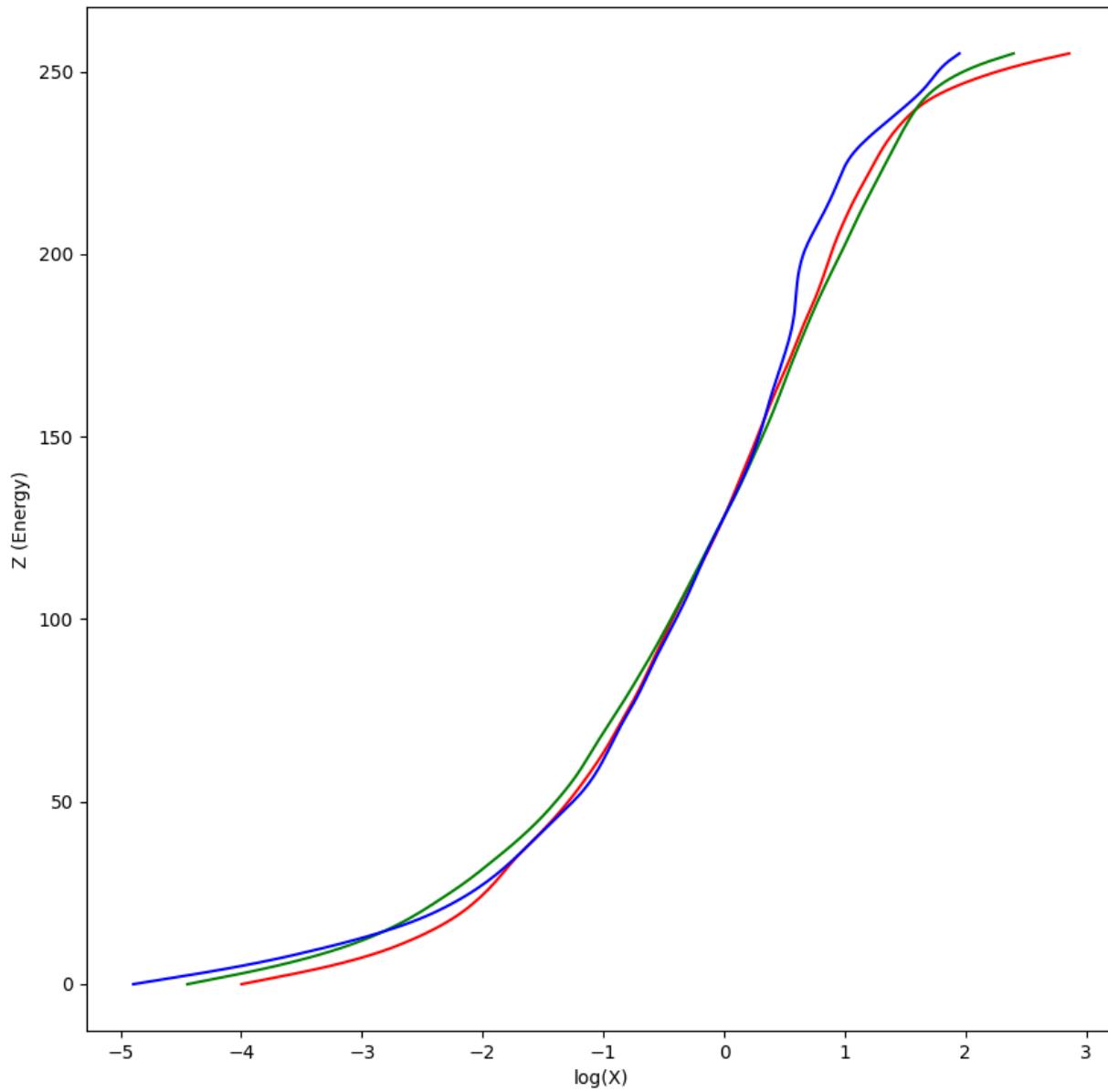
將 MTB 圖片移動，對移動後的圖片做 `a_img Xor b_img and mask`，並取 `sum()`，找到 `sum` 最小的位置，將圖片移動。移動後，則將圖片解析度 $\times 2$ ，重複以上動作直到回到圖片原始解析度大小。最終會得到圖片位移的 Offset，並依據這 Offset 做裁切。

Response Curve

由於解 Response Curve 需要曝光時間作為參數，因此我們透過套件將圖片的 Exif 資訊讀入，可以拿到曝光時間。對其取 \log 後，對 RGB 三個 Channel 分別解 SVD，這邊主要參考[論文](#)附上的 Matlab Code。

```
x = np.linalg.lstsq(A, b, rcond=None)[0]
```

Response Curve



Sample 點部分有試過 Random 100 個點，以及將圖片縮到 10X10 去解，有發現縮到 10X10 的效果比較好。

Radiance Map

Radiance Map 做法其實不難，照著公式實做就好，這邊遇到比較麻煩的問題是運算時間太久。一張 2400 萬畫素的圖片需要處理個 40 分鐘，因此後來將程式用 numpy 改寫，速度可以快到 40 秒內。

$$\ln E_i = \frac{\sum_{j=1}^P w(Z_{ij})(g(Z_{ij}) - \ln \Delta t_j)}{\sum_{j=1}^P w(Z_{ij})}$$

其中 g 函式即為剛剛求得的 Response Curve。



Tone Mapping

我們使用的Tone mapping演算法是Reinhard的版本。

基本上按照公式實作Global operator的部分：

- 首先計算整個場景的平均illuminance

$$\bar{L}_w = \exp\left(\frac{1}{N} \sum_{x,y} \log(\delta + L_w(x,y))\right)$$

- 接著根據給定的key調整整個場景的亮度

$$L_m(x,y) = \frac{a}{\bar{L}_w} L_w(x,y)$$

- 計算最後的結果，並將最亮的0.1% radiance mapping到1

$$L_d(x,y) = \frac{L_m(x,y) \left(1 + \frac{L_m(x,y)}{L_{white}^2(x,y)}\right)}{1+L_m(x,y)}$$

其中 $L_{white}^2(x,y)$ 表示多少的radiance以上會被mapping到1

4. 最後將結果從 [0, 1] mapping到可以顯示的RGB範圍 [0, 255]

```
result[:, :, 0] = np.minimum(Ld * radianceMap[:, :, 0] / Lw * 255, 255)
result[:, :, 1] = np.minimum(Ld * radianceMap[:, :, 1] / Lw * 255, 255)
result[:, :, 2] = np.minimum(Ld * radianceMap[:, :, 2] / Lw * 255, 255)
```

心得

這份作業運用了許多生成照片背後的原理，從中學習到了包含相機的pipeline、利用多張曝光照片估算HDR的技術，以及用來生成不同影像效果的Tonemapping演算法。

我們也實際走訪了城市，並使用實作好的程式生成了屬於自己的HDR照片，透過參數的fine tune，觀察同樣的圖片下生成的不同效果。

此外為了加速程式的運算效率，我們也研究了numpy的使用方式，避免使用多個巢狀for迴圈，因而造成計算時間過長。加速後效果也確實令人滿意。