VFX Project 1 Report

B01902033 林傳恩 R04945027 蕭毅

作業內容

這次的作業. 我們要實作HDR照片. 從拍攝照片到成品. 會經過以下流程:

• 拍攝照片

拍攝一系列曝光度不同的照片、每張照片場景需要一致。

Alignment

將每張照片一一對齊。

製作HDR

程式實作的主要部分,將對齊完的照片每個像素,回推當時場景的真實亮度,做出反映真實亮度的hdr檔。

Tonemapping

有了hdr後,用tonemapping的方法,讓影像能輸出成可正常顯示的圖檔。

以上這些部分,製作HDR是必須自己實作,Aligment以及Tonemapping則可以使用現成工具完成,或是自己實作以作為bonus。

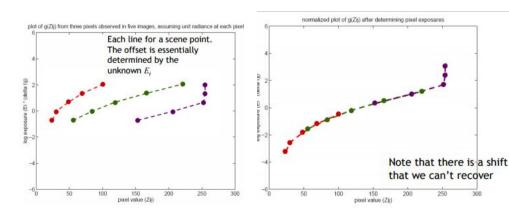
實作方式

Alignment

我們使用組員有參與過的開源project-HDR_Toolbox [2] 中的WardAlignment 函數來進行。這基本上是按照老師上課介紹Ward [3] 的方法的實作,但額外加入一些alignment時reference影像的選擇方法以及考慮一些旋轉的情況。

製作HDR

我們採用Paul E. Debevec [1] 的方法,求解目標是每個像素中,不同曝光時間、感光強度與對應的真實亮度的關係,也就是求"response curve",如下圖。



求解的方法,即是抽取足夠多的pixel作為樣本,利用這些樣本找到誤差最小的表達此關係的函數g(),同時為了確保"response curve"是一個平滑曲線,再考慮g函數二次微分的值,最後所要求解的式子如下:

$$\mathcal{O} = \sum_{i=1}^{N} \sum_{j=1}^{P} [g(Z_{ij}) - \ln E_i - \ln \Delta t_j]^2 + \lambda \sum_{z=Z_{min}+1}^{Z_{max}-1} g''(z)^2$$
$$g''(z) = g(z-1) - 2g(z) + g(z+1)$$

其中lambda屬於影響在減小誤差與曲線平滑間取捨的參數,可視產生效果來調整。此類問題屬於線性規劃問題,可用SVD的方法求得最佳解。

Tonemapping

這部分我們測試過Photomatix [4], tom [5], matlab的內建函數tonemap() [6], 並有自己實作tonemapping函數(見Bonus部分)。

實作細節與結果

• 找到曝光時間

我們使用jpg檔作為input的LDR檔案格式,而jpg檔裡有"ExposureTime"欄位,裡面紀錄了該相片拍攝時的曝光時間,我們可藉由此欄位得知曝光時間。

• 抽樣方法

我們採用格狀(grid-like)抽樣的方法,可保證平均分散的在圖片上抽取像素作為求解目標函數的依據。

weighting function

因為越接近平均感光值,該值對於推算真實亮度的參考性越高,我們使用以下 weighting function賦予比重給不同的感光值:

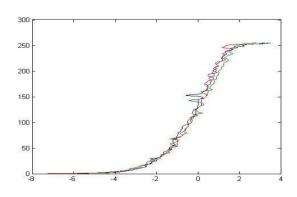
$$w(z) = \begin{cases} z - Z_{min} & \text{for } z \le \frac{1}{2}(Z_{min} + Z_{max}) \\ Z_{max} - z & \text{for } z > \frac{1}{2}(Z_{min} + Z_{max}) \end{cases}$$

● SVD工具

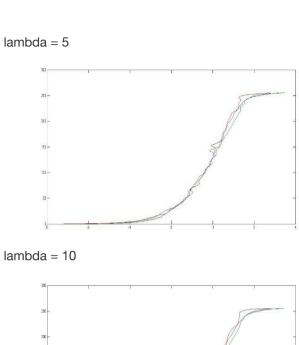
我們使用matlab實作HDR演算法,而matlab中有方便的語法可以計算SVD。

● response curve 與 lambda

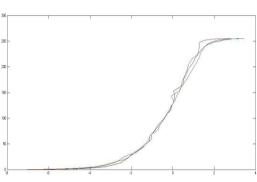
為了調出最好的效果,我們嘗試了不同lambda值並參考與其對應的response curve(此時使用tmo [5] 做tonemapping),如下圖。 lambda = 1



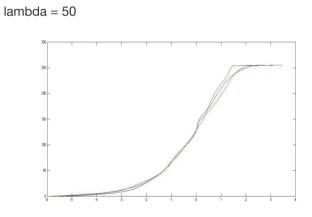




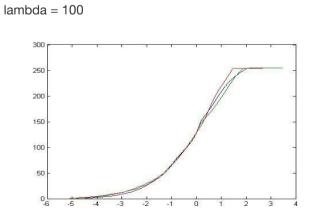














• 結果

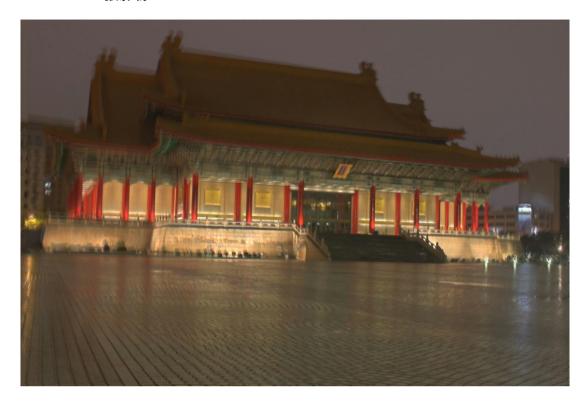
Artifact: 10張影像



Series 1: 11張影像



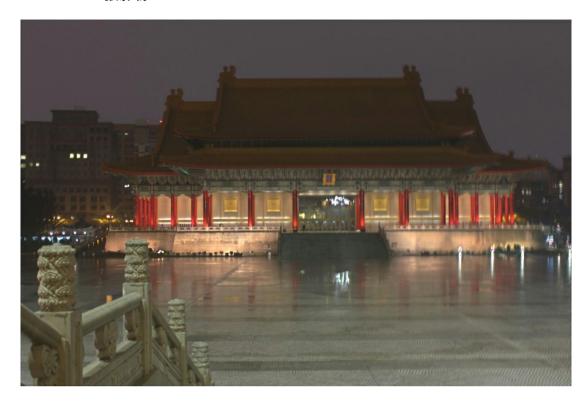
Series 2: 11張影像



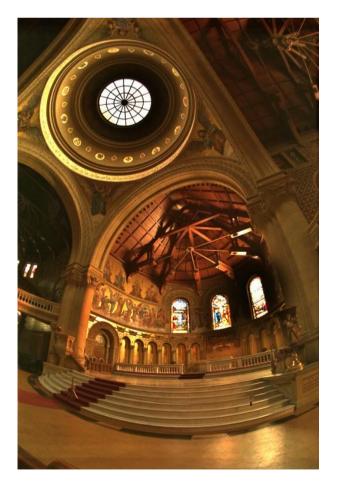
Series 3: 10張影像



Series 4: 14張影像



Memorial: 11張影像



分析討論

曝光時間與相機設定

我們在拍照時,可以調整照相的曝光時間,但相機顯示的曝光時間不一定是準確的。 當我們從拍出來的jpg檔中讀取"ExposureTime"欄位時,發現曝光時間與相機顯示的數值是有落差的。 我們認為直接採用"ExposureTime"欄位的值來計算HDR會有比較好的效果。

相機震動

拍攝不同曝光度的相片,中間任何對相機的晃動都可能造成每張相片無法對齊,即使使用腳架,也難免在調整相機設定動到相機。若能遠端遙控相機拍攝,便能解決大部分的問題,但可惜我們當時無法這樣做,因此需要先經過alignment處理才能達到比較好的效果。不過從我們的結果看來,這些震動並沒有很好的被去除。

tonemapping工具

我們所使用過現成的tonemapping工具有Photomatix [4] 與matlab內建的 tonemap() [6] 函數。 嘗試過後發現,Photomatoix提供的功能比較豐富,效果整體來說比tonemap好上許多。 我們建議不要使用tonemap()製造最後的圖片,會破壞前面HDR做出來的好品質。

• lambda與response curve

我們比較不同lambda值與其對應的response curve,發現在lambda = 50時會達到最好的效果。既能產生一個大致平滑的response curve,也可以保證一定程度的小誤差。但這些差距做在範例圖片上並不明顯,我們認為response curve的平滑程度的細微差異對圖片的影響並沒有想像中大,而lambda的最佳值應該要視不同種類圖片而定。

Bonus

在bonus的部分,我們實作了Reinhard的Tonemapping演算法。Tonemapping演算法按照其操作範圍,可以分為Local和Global兩種。而Reinhard的演算法是兩者兼具的演算法。在Global運算方面,他計算log平均的方式,估算影像的key value。

$$\overline{L}_{w} = \exp\left(\frac{1}{N} \sum_{x,y} \log(\delta + L_{w}(x,y))\right)$$

而後把影像mapping到一個指定比例(通常是18%)的display range。

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

接著透過一個非線性轉換壓縮高量值的luminance。

$$L_d(x,y) = \frac{L_m(x,y)}{1 + L_m(x,y)}$$

而Local運算方面,則是對每個像素點找到最大的surrounding範圍而不造成任何 sharp的contrast。

$$L_s^{blur}(x,y) = L_m(x,y) \otimes G_s(x,y)$$

$$V_{s}(x,y) = \frac{L_{s}^{blur}(x,y) - L_{s+1}^{blur}(x,y)}{2^{\phi} a/s^{2} + L_{s}^{blur}}$$

$$s_{\max}: |V_{s_{\max}}(x, y)| < \varepsilon$$

在將找到的範圍通過非線性轉換,壓縮高量值的luminance。

$$L_d(x, y) = \frac{L_m(x, y)}{1 + L_{s_{max}}^{blur}(x, y)}$$

Reference

- [1] Debevec, Paul E., Camillo J. Taylor, and Jitendra Malik. "Modeling and rendering architecture from photographs: A hybrid geometry-and image-based approach." *Proceedings of the 23rd annual conference on Computer graphics and interactive techniques*. ACM, 1996.
- [2] https://github.com/banterle/HDR_Toolbox
- [3] Ward, Greg. "Fast, robust image registration for compositing high dynamic range photographs from hand-held exposures." *Journal of graphics tools* 8.2 (2003): 17-30.
- [4] http://www.hdrsoft.com/
- [5] http://www.csie.ntu.edu.tw/~cyy/courses/vfx/software/tm_windows.zip
- [6] http://www.mathworks.com/help/images/ref/tonemap.html