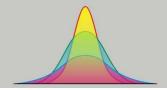
大话成像之

数字成像系统 32讲

Dynamic Range与Tone Mapping

Ming Yan

imaging algorithm engineer

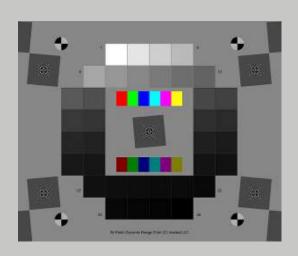


Dynamic Range 的定义:

$$DR = \frac{\mu_{p.\text{sat}}}{\mu_{p.\text{min}}}.$$

 $\mu_{p. ext{min}}$ 最小值并不指的是black_level,一般指的是snr20时的。

如果换成dB的方式表示,需要加log10。









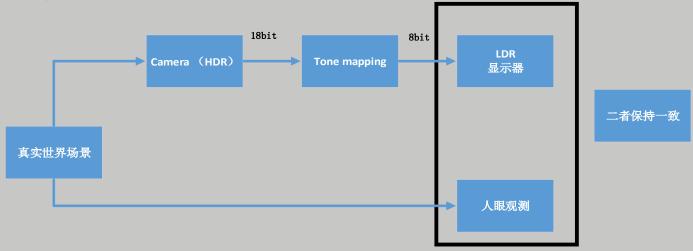


Tone Mapping的定义:

传统显示屏: 100:1 cd/m²

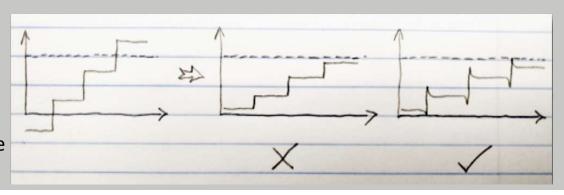
真实世界: 100000000:1 cd/m²

人眼: 10000:1 cd/m²



JND 理论:

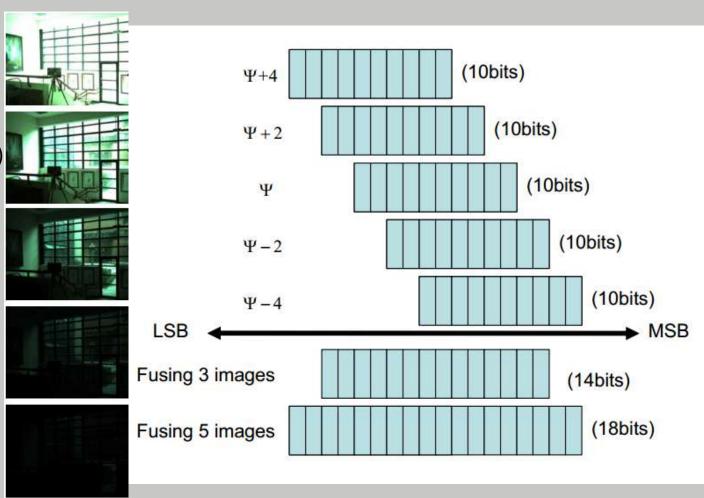
https://en.wikipedia.org/wiki/Just-noticeable_difference

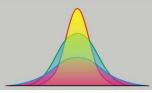


tip: candela/m²

HDR图像的来源:

- a. 高bit HDR sensor
- b. 多曝光(不同曝光值和相同曝光值)
- c. alternate row 、zigzag HDR 等

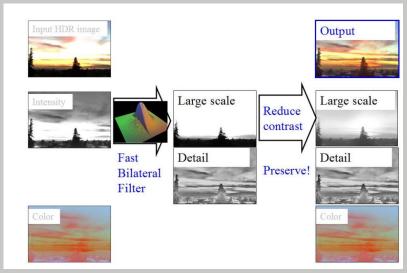




Tone Mapping 的几种分类:

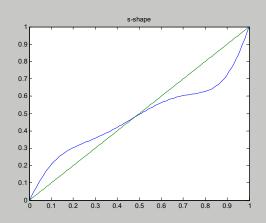
最常见的分类:

- (1) global tone mapping
 - (a) 单一tone mapping 曲线。
 - (b) 双边滤波tone mapping。

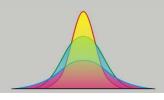


- (2) local tone mapping
 - (a) 虚拟曝光
 - (b) local gamma

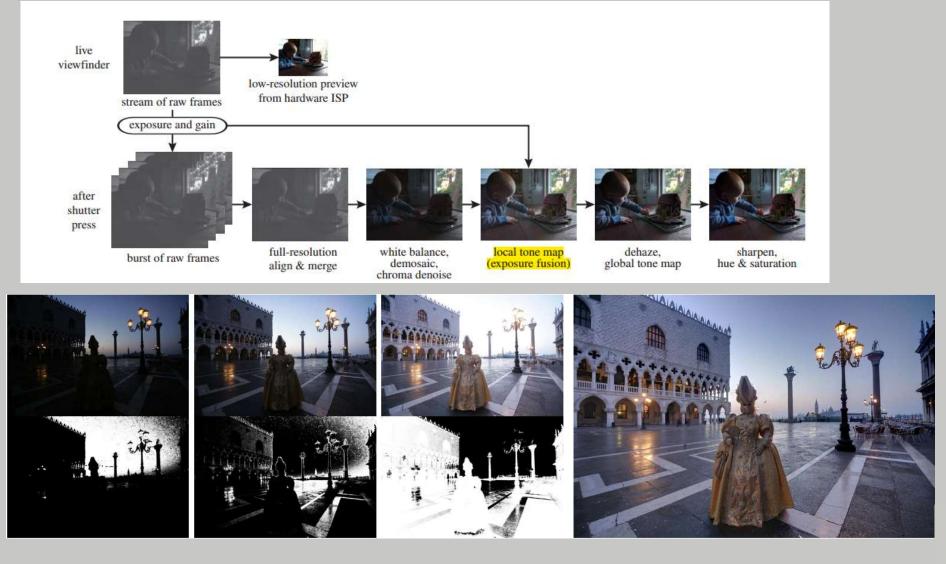








虚拟曝光



local gamma







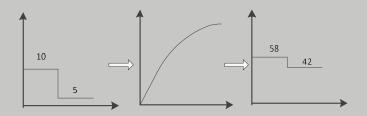
Tone mapping 容易存在的几类问题:

- (1) 局部对比度的缺失。
- (2) 饱和度降低。









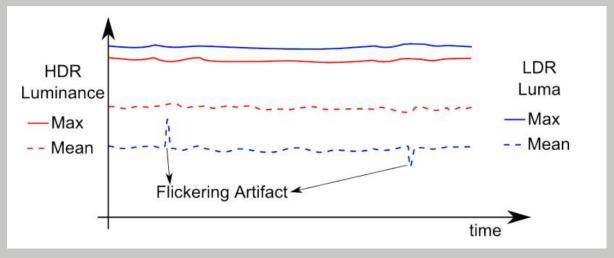


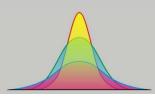
Tone mapping 容易存在的几类问题:

(3) halo_o



(4) 时域不平滑。





Tone mapping 容易存在的几类问题:

(5) 会引起噪声的增大

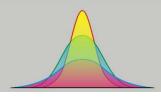




(6) tone mapping 是个系统工程,且和应用领域关系很大。

思考题:

在安防和移动手机领域的tone mapping 有何异同点?在算法上有什么差异呢?



THANKS

本课程由 Ming Yan提供



大话成像之 数字成像系统 32 讲

内容目录

- 1. 数字成像系统介绍
- 2. CMOS image sensor基础
- 3. 光学基础
- 4. 颜色科学基础
- 5. ISP 信号处理基础
- 6. 3A概述
- 7. 黑电平与线性化
- 8. Green Imbalance
- 9. 坏点消除
- 10. Vignetting与Color shading
- 11. SNR 与Raw Denoise
- 12. Dynamic Range与Tone Mapping
- 13. MTF与Demosaic
- 14. 色彩空间与色彩重建
- 15. Color Correction Matrix与3D LUT
- 16. Gamma与对比度增强
- 17. Sharpening

- 18. Color Space Conversion
- 19. 空域去噪
- 20. 时域去噪
- 21. Color Aberrance Correction and Depurple
- 22. ISP 的统计信息
- 23. 自动曝光
- 24. 自动白平衡
- 25. 自动对焦
- 26. 闪光灯
- 27. HDR
- 28. Exif 和DNG
- 29. Encoder
- 30. 图像防抖
- 31. 图像质量评价工具与方法
- 32. 画质调优

