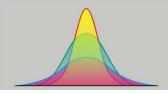
大话成像之

数字成像系统 32讲

·时域去噪

Ming Yan imaging algorithm engineer



时域噪声:

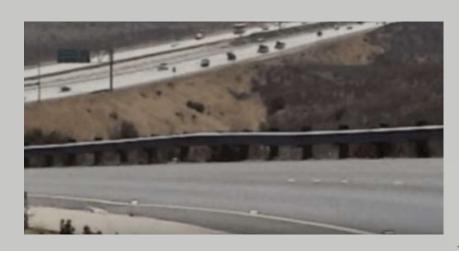
就是普通的空域噪声, 但是在时间域上会波动





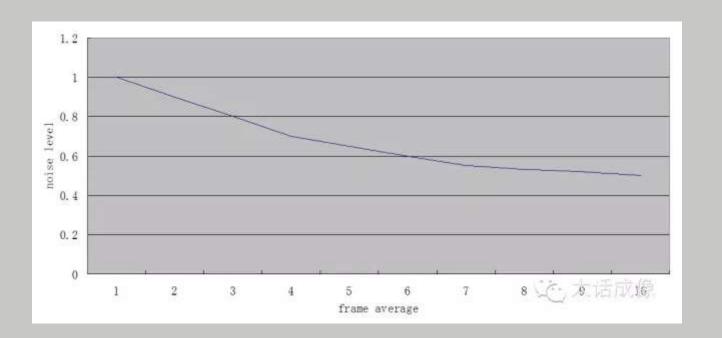


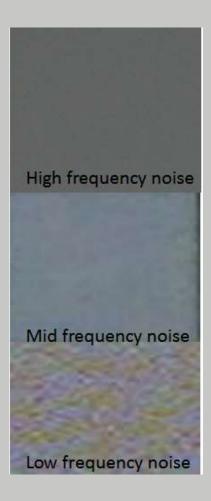
50帧叠加的效果





时域噪声:







lt

Iref t-1

Motion detection

Motion compensation

Fusion







FIR & IIR filter:

```
FIR filter :
```

$$y[n] = b_0 x[n] + b_1 x[n-1] + ... + b_N x[n-N]$$

accum[n] =
$$\frac{1}{3}$$
 frame[n] + $\frac{1}{3}$ frame[n-1] + $\frac{1}{3}$ frame[n-2]

缺点: 计算量大;

优点: 不需要迭代, 可以并行计算;

针对图像的使用多一些

IIR filter

$$y[n] = k_1 x[n] + k_2 y[n-1]$$

缺点:单帧等效计算量小;

优点:

针对视频的使用多一些



motion detection / motion estimation (核心) :

用于检测当前像素是否移动,有些也会求得motion vector。

做的不好: (1) 把运动当成了不运动会导致拖影

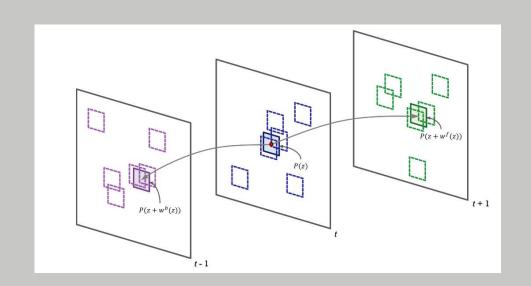
(2) 受到噪声等影响,将不运动的误判为运动的,会导致噪声消除不干净。

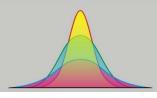
1. 像素值差判断(单点或block) dif>th 运动,dif<th 静止

2. 光流

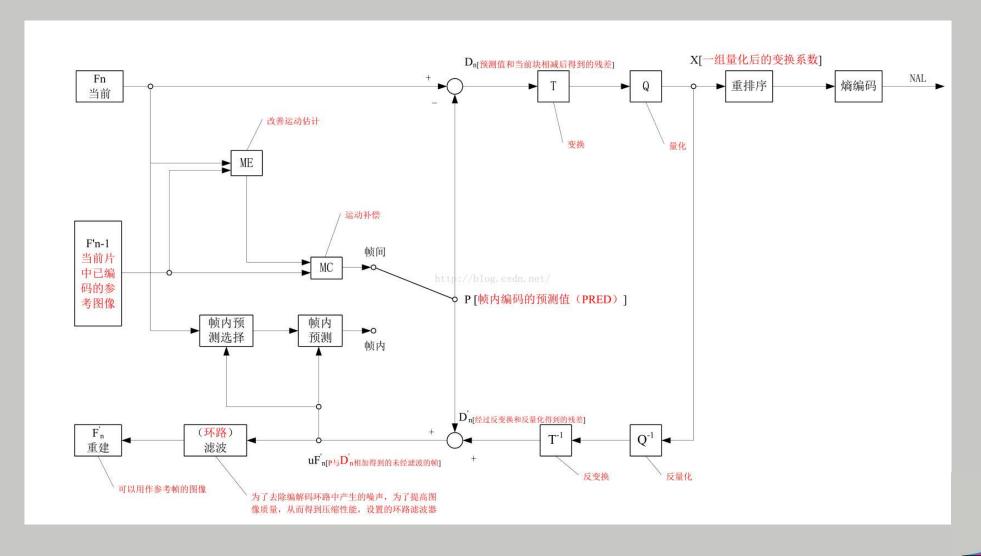








3. 时域降噪和encoder



motion compsensation :

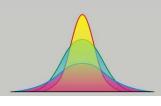
做的不好: (1) 把运动当成了不运动会导致拖影

(2) 受到噪声等影响,将不运动的误判为运动的,会导致噪声消除不干净。



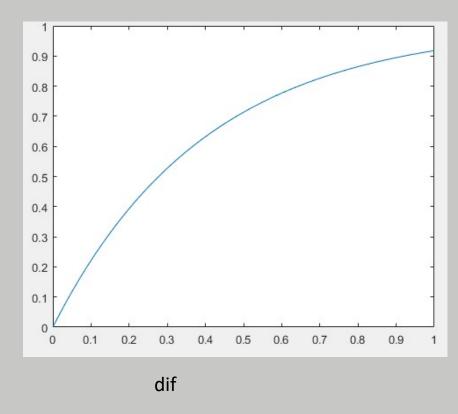


l_out=a1***lref**t-1(i,j)+a2***l**t(i+2,j-100)



fusion:

alpha



I_out=alpha1*Iref t(i,j)+(1-alpha1)*It+1(i+2,j-100)



难点:

- 1. 如何平衡拖影和降噪效果。
- 2. 在硬件设计中需要平衡带宽和片上mem 的关系。(参考帧读入读出消耗极大)
- 3. 在手机系统中平衡运动补偿和降噪效果的关系。



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

