

トーンマッピング その2

効率的な計算方法
及び

区分多項式を用いた
自由度の高い関数形状

効率的な計算方法

～重複する計算を極力省くには～

効率的な計算と任意関数の扱いのために

- 計算量

- 各画素において,
トーンマッピングの計算が行われている.
- 1画素あたり, O の計算量がかかるとすると,
全画素 N では, $O \times N$ の計算量となる.

スマホのカメラでの最大画像サイズは,
 $3000 \times 4000 = 12 \times 10^6$ ピクセル.

1秒で処理するには,
1画素あたり, $0.083 \mu\text{s}$ で処理する必要がある.

60 フレーム／秒で処理するには,
1画素あたり, $0.0013 \mu\text{s}$ (1.38 ps) で処理する必要がある.



効率的な計算と任意関数の扱いのために

- 画像の特徴

- まったく同じ輝度値をもつ画素が多数存在する.
- 例えば, 右の図では,
0.3922 ($= 100/255$) の値をもつ画素は
2710 個存在する.
- 1 画素ずつトーンマッピングを行うと,
同じ計算を 2710 回する必要がある.
- 計算の無駄である.



輝度値 0.3922 ($100/255$)
を持つ画素
2710 個



輝度値 0.7059 ($180/255$)
を持つ画素
1006 個

高効率な計算（1 / 2）

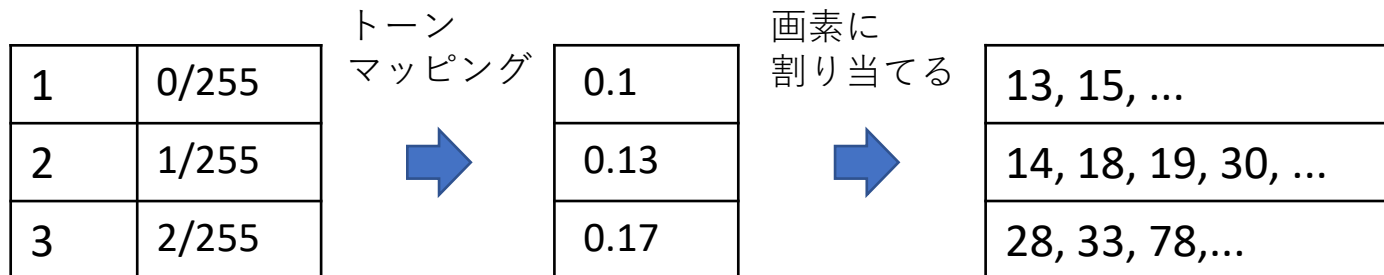
• 画素をグルーピングする方法

- 同一輝度値をもつ画素をリストアップする.
- ヒストグラムを作成する際に, 画素番号をスタックしていく.
- 輝度値に対して
トーンマッピングを施し,
その結果を, 同行の画素に反映させる.

階調
番号 輝度値 画素番号のリスト

1	0/255	13, 15, ...
2	1/255	14, 18, 19, 30, ...
3	2/255	28, 33, 78,...

255	254/255	64, 98, 123,...
256	255/255	63, 101,...



高効率な計算 (2 / 2)

- 更に簡略化

- 入力輝度値の範囲が分かる場合

- ステップ 1

- 予め, 入力輝度値の候補を作成
 - トーンマッピングを行い, 出力輝度値を生成

- ステップ 2

- 画素値を走査し, 注目画素値に最も近い入力輝度値の輝度値番号を探す.
 - 対応する出力輝度値を得る.

予め入力値に対する出力値を計算した表のことを
ルックアップテーブルと呼ぶ

階調 番号	入力 輝度値	出力 輝度値
1	0/255	0.1
2	1/255	0.13
3	2/255	0.17

トーン
マッピング



プログラム (1 / 4)

- 入力画像の輝度値を N 階調に分割
 - `I = im2double(imread(' ../images/family.png'));`
`Iycc = rgb2ycbcr(I);`
`G = Iycc(:, :, 1);`
`% 輝度番号の生成`
`N = 256; % 階調数`
`Tone = round(G * (N-1)) + 1;`
`% G は [0,1] までの値`
`% Tone は階調番号 [1,N] までの N 個の値`
- 入力輝度値を別途用意し, トーンマッピングする.
 - `X = (0:N-1)/(N-1); % [0,1] までの N 個の値`
`Y = 1.5 * X - 0.1; % 例えば, 線形濃度変換`
`Y = max(0, min(1, Y));`

プログラム (2 / 4)

- 輝度値の探索
 - 例えば, 1 番目の画素であれば,

```
i = 1;
```

```
tone = Tone(i); % 輝度値に紐付いた階調番号を得る
```

```
g = G(i)      % 入力画像の画素値
```

```
x = X(tone)   % 入力画素値
```

```
y = Y(tone)   % 出力画素値
```

```
% g と x の値は, 完全一致はしないが,
```

```
% ほぼ同値となる.
```

```
% g ≐ x
```

```
% G(i) ≐ X(tone) == X(Tone(i))
```


プログラム (3 / 4)

- 全ての画素値に、 トーンマッピング結果を反映させる.

- `G_out = G; % 出力画像を用意`

```
for i = 1:numel(G) % numel() で要素数を取得
    tone = Tone(i); % 輝度値に紐付いた階調番号を得る

    G_out(i) = Y(tone); % トーンマップ結果を出力
    % 入力は
    %  $G(i) \doteq X(\text{tone}) = X(\text{Tone}(i))$ 
    % 出力は
    %  $G\_out(i) = Y(\text{tone}) = \text{ToneMap}( X(\text{tone}) )$ 
    %  $\doteq \text{ToneMap}( G(i) )$ 
end
```

プログラム (4 / 4)

- トーンマップした輝度成分をカラー画像へと反映
 - `Jycc = Iycc; % 出力画像を用意`
`Jycc(:, :, 1) = G_out;`
`% Jycc = cat(3, G_out, Iycc(:, :, 1:2));` でも良い
- ```
J = ycbcr2rgb(Jycc);
figure(1), imshow([I,J]);
```



入力画像

効率的な計算による  
トーンマッピング結果



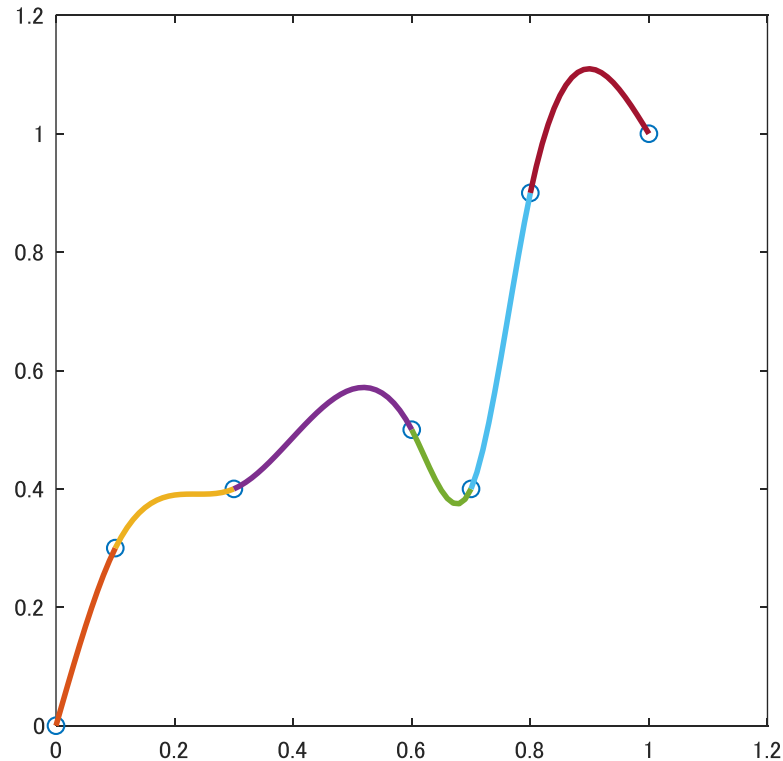
全画素において  
トーンマッピングを行う  
ナイーブな手法の結果

# 区分多項式を用いた 自由度の高い関数形状

～曲線の数式を用いた描き方～

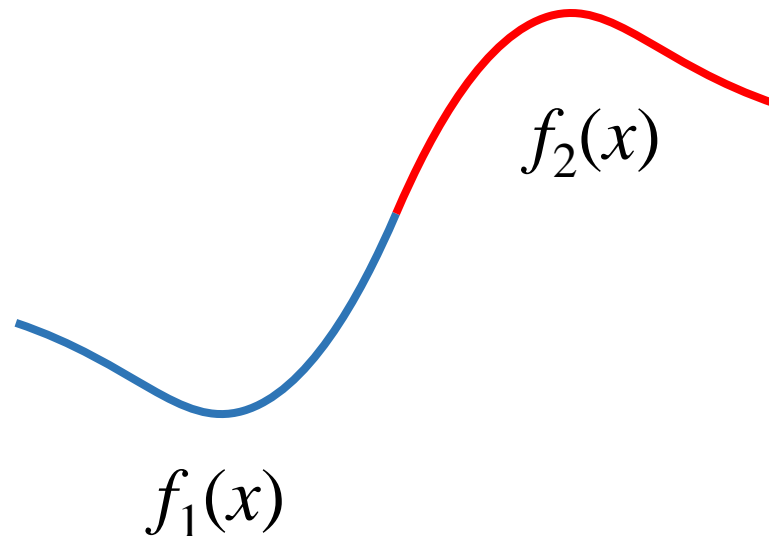
# 複雑なトーンマッピング関数の作成

- 区間多項式（スプライン）補間を用いる方法
  - ユーザーが与えた点群を通るような3次関数をつなぎ合わせることで、複雑な形状の曲線を作り出す方法.



# 連続する区分多項式とその条件 (1 / 5)

- 2つの隣あう3次多項式を定義
  - $f_1(x) = a_1 x^3 + b_1 x^2 + c_1 x + d_1$
  - $f_2(x) = a_2 x^3 + b_2 x^2 + c_2 x + d_2$ 
    - $\{a_1, b_1, c_1, d_1\}$  と  $\{a_2, b_2, c_2, d_2\}$  の値を求めたい.



# 連続する区分多項式とその条件 (2 / 5)

- 条件 1 : ユーザーが与えた点を通る

- 3 点  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$  を与えたとき

- 端点

- $f_1(x_1) = a_1 x_1^3 + b_1 x_1^2 + c_1 x_1 + d_1 = y_1$

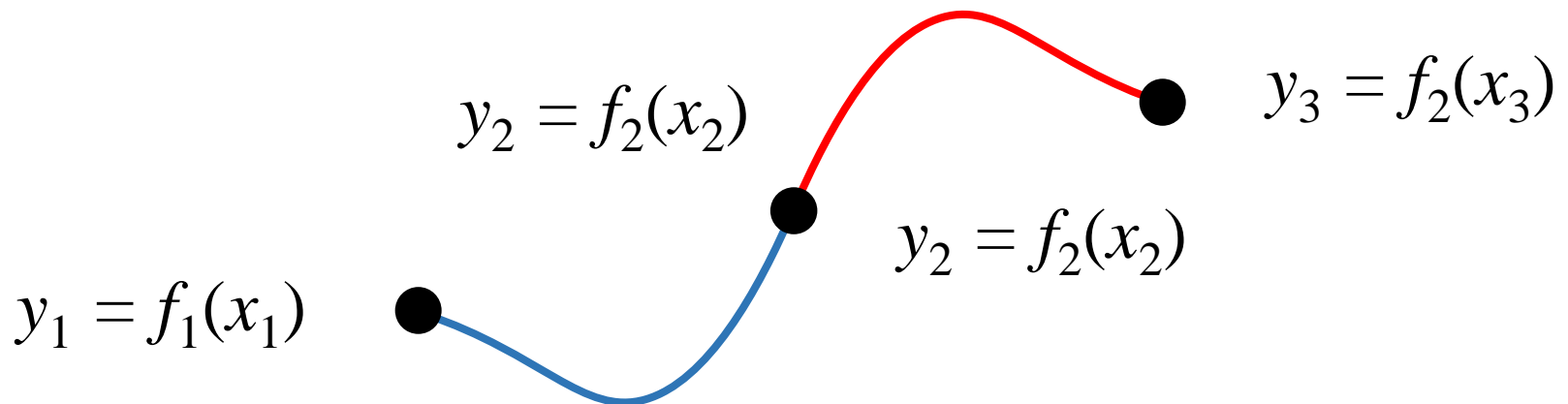
- $f_2(x_3) = a_2 x_3^3 + b_2 x_3^2 + c_2 x_3 + d_2 = y_3$

- 中間点

- $f_1(x_2) = a_1 x_2^3 + b_1 x_2^2 + c_1 x_2 + d_1 = y_2$

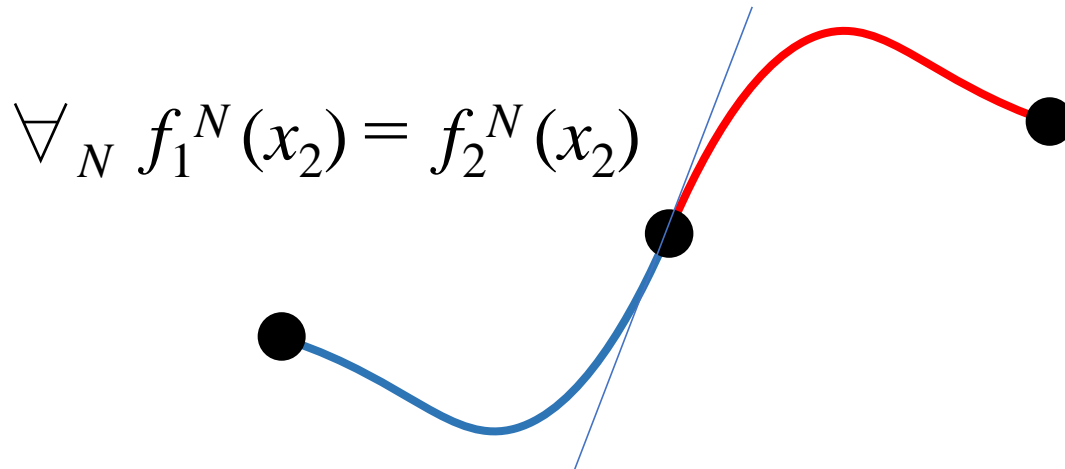
- $f_2(x_2) = a_2 x_2^3 + b_2 x_2^2 + c_2 x_2 + d_2 = y_2$

$f_1(x_2) = f_2(x_2)$   
でもある



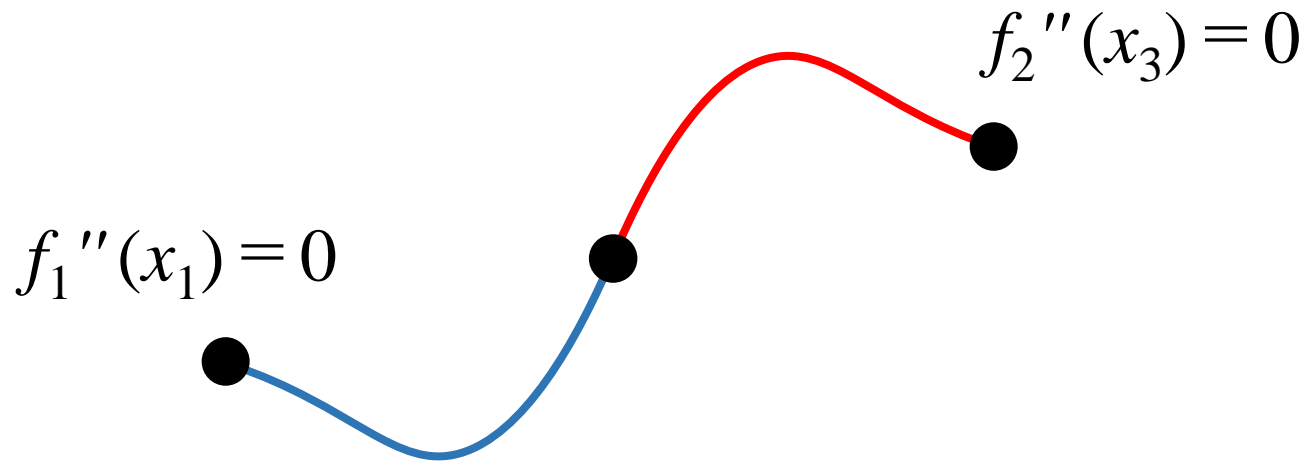
# 連続する区分多項式とその条件 (3 / 5)

- 条件 2 : 連続条件 2 つの関数は滑らかに接続する
  - 「変化が滑らか」とは「微分値が同値」ということ
  - 中間点で 1 階微分～ 2 階微分が等しい
    - $f_1'(x_2) = f_2'(x_2) \Rightarrow a_1 3x_2^2 + b_1 2x_2 + c_1 = a_2 3x_2^2 + b_2 2x_2 + c_2$
    - $f_1''(x_2) = f_2''(x_2) \Rightarrow a_1 6x_2 + b_1 2 = a_2 6x_2 + b_2 2$
  - 3 次を含めると, 自由度が減るため, 含めない.  
 $f_1'''(x_1) = f_2'''(x_1) \quad a_1 = a_2$



# 連続する区分多項式とその条件 (4 / 5)

- 条件 3 : 境界条件 端点での条件
  - 端点で 2 階微分が 0 となる
    - $f_1''(x_1) = a_1 6x_1 + b_1 2 = 0$
    - $f_2''(x_3) = a_2 6x_3 + b_2 2 = 0$





# 連続する区分多項式とその条件 (5 / 5)

- 全ての条件
- 8 個の未知数に対して, 8 本の式があるため, 方程式を解くことができる

端点 {

- $a_1 x_1^3 + b_1 x_1^2 + c_1 x_1 + d_1 = y_1$
- $a_1 6x_1 + b_1 2 = 0$

中間点 {

- $a_1 x_2^3 + b_1 x_2^2 + c_1 x_2 + d_1 = y_2$
- $a_2 x_2^3 + b_2 x_2^2 + c_2 x_2 + d_2 = y_2$
- $a_1 3x_2^2 + b_1 2x_2 + c_1 = a_2 3x_2^2 + b_2 2x_2 + c_2$
- $a_1 6x_2 + b_1 2 = a_2 6x_2 + b_2 2$

端点 {

- $a_2 x_3^3 + b_2 x_3^2 + c_2 x_3 + d_2 = y_3$
- $a_2 6x_3 + b_2 2 = 0$

# 数式の整理

- 全ての条件
- 8 個の未知数に対して, 8 本の式があるため, 方程式を解くことができる

端点 {

- $a_1 x_1^3 + b_1 x_1^2 + c_1 x_1 + d_1 = y_1$
- $a_1 3x_1 + b_1 = 0$

中間点 {

- $a_1 x_2^3 + b_1 x_2^2 + c_1 x_2 + d_1 = y_2$
- $a_1 x_2^3 + b_1 x_2^2 + c_1 x_2 + d_1 - a_2 x_2^3 - b_2 x_2^2 - c_2 x_2 - d_2 = 0$
- $a_1 3x_2^2 + b_1 2x_2 + c_1 - a_2 3x_2^2 - b_2 2x_2 - c_2 = 0$
- $a_1 3x_2 + b_1 - a_2 3x_2 - b_2 = 0$

端点 {

- $a_2 x_3^3 + b_2 x_3^2 + c_2 x_3 + d_2 = y_2$
- $a_2 3x_3 + b_2 = 0$

# 線形代数を用いた表現

|     | 関数 1     |         |       |   | 関数 2      |          |        |    |                                                                                                                                                                 |  |
|-----|----------|---------|-------|---|-----------|----------|--------|----|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|
| 端点  | $x_1^3$  | $x_1^2$ | $x_1$ | 1 | 0         | 0        | 0      | 0  | $\begin{pmatrix} a_1 \\ b_1 \\ c_1 \\ d_1 \\ a_2 \\ b_2 \\ c_2 \\ d_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} y_1 \\ 0 \\ y_2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \\ y_3 \\ 0 \end{pmatrix}$ |  |
|     | $3x_1$   | 1       | 0     | 0 | 0         | 0        | 0      | 0  |                                                                                                                                                                 |  |
| 中間点 | $x_2^3$  | $x_2^2$ | $x_2$ | 1 | 0         | 0        | 0      | 0  |                                                                                                                                                                 |  |
|     | $x_2^3$  | $x_2^2$ | $x_2$ | 1 | $-x_2^3$  | $-x_2^2$ | $-x_2$ | -1 |                                                                                                                                                                 |  |
|     | $3x_2^2$ | $2x_2$  | 1     | 0 | $-3x_2^2$ | $-2x_2$  | -1     | 0  |                                                                                                                                                                 |  |
|     | $3x_2$   | 1       | 0     | 0 | $-3x_2$   | -1       | 0      | 0  |                                                                                                                                                                 |  |
| 端点  | 0        | 0       | 0     | 0 | $x_3^3$   | $x_3^2$  | $x_3$  | 1  |                                                                                                                                                                 |  |
|     | 0        | 0       | 0     | 0 | $3x_3$    | 1        | 0      | 0  |                                                                                                                                                                 |  |

$$\mathbf{A}\mathbf{p} = \mathbf{b}$$

$$\mathbf{p} = \mathbf{A}^{-1}\mathbf{b}$$

行列  $\mathbf{A}$  とベクトル  $\mathbf{b}$  を  
作れば、  
関数のパラメータは  
求まる

# 点を増やした場合

- 4 点  $(x_0, y_0), (x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$  を与えたとき

|     | 関数 1                                                                                                                              | 関数 2                                                                                                                              | 関数 3                                                                                                                             |                                                          |                                                    |
|-----|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------------------------------------------------------|----------------------------------------------------|
| 端点  | $\begin{pmatrix} x_1^3 & x_1^2 & x_1 & 1 \\ 3x_1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                       | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                                    | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                                   | $\begin{pmatrix} a_1 \\ b_1 \end{pmatrix}$               | $\begin{pmatrix} y_1 \\ 0 \end{pmatrix}$           |
| 中間点 | $\begin{pmatrix} x_2^3 & x_2^2 & x_2 & 1 \\ x_2^3 & x_2^2 & x_2 & 1 \\ 3x_2^2 & 2x_2 & 1 & 0 \\ 3x_2 & x_2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -x_2^3 & -x_2^2 & -x_2 & -1 \\ -3x_2^2 & -2x_2 & -1 & 0 \\ -3x_2 & -x_2 & 0 & 0 \end{pmatrix}$  | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                 | $\begin{pmatrix} c_1 \\ d_1 \\ a_2 \\ b_2 \end{pmatrix}$ | $\begin{pmatrix} y_2 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ |
| 中間点 | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                  | $\begin{pmatrix} x_3^3 & x_3^2 & x_3 & 1 \\ x_3^3 & x_3^2 & x_3 & 1 \\ 3x_3^2 & 2x_3 & 1 & 0 \\ 3x_3 & x_3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ -x_3^3 & -x_3^2 & -x_3 & -1 \\ -3x_3^2 & -2x_3 & -1 & 0 \\ -3x_3 & -x_3 & 0 & 0 \end{pmatrix}$ | $\begin{pmatrix} c_2 \\ d_2 \\ a_3 \\ b_3 \end{pmatrix}$ | $\begin{pmatrix} y_3 \\ 0 \\ 0 \\ 0 \end{pmatrix}$ |
| 端点  | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                                    | $\begin{pmatrix} 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                                    | $\begin{pmatrix} x_4^3 & x_4^2 & x_4 & 1 \\ 3x_4 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$                                                      | $\begin{pmatrix} c_3 \\ d_3 \end{pmatrix}$               | $\begin{pmatrix} y_4 \\ 0 \end{pmatrix}$           |

=

プログラミング時には、疎行列に関する関数 (`spalloc` や `sparse` など) を用いて作成する必要があるため、今回の演習では 4 点以上は行わない。

# プログラム (1 / 3)

- 簡単のため, 3 点  $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3)$  を与える  
 $\mathbf{x} = \{x_1, x_2, x_3\}$ ,  $\mathbf{y} = \{y_1, y_2, y_3\}$  として与える.
- 行列 A もフル行列 (0 の部分も値として保持する) で表す.
  - $\mathbf{px} = [0, 0.3, 1]; \mathbf{py} = [0, 0.4, 1];$

```
b = [py(1); 0; py(2); 0; 0; 0; py(3); 0];
```

```
x1 = px(1);
```

```
A1 = [x1^3, x1^2, x1, 1, 0, 0, 0, 0;
 3*x1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0];
```

```
x3 = px(3);
```

```
A3 = [0, 0, 0, 0, x3^3, x3^2, x3, 1;
 0, 0, 0, 0, 3*x3, 1, 0, 0];
```

## プログラム (2 / 3)

- `x2 = px(2);`

`A2 = [`

```
 x2^3, x2^2, x2, 1, 0, 0, 0, 0;
 x2^3, x2^2, x2, 1, -x2^3, -x2^2, -x2, -1;
 3*x2^2, 2*x2, 1, 0, -3*x2^2, -2*x2, -1, 0;
 3*x2, 1, 0, 0, -3*x2, -1, 0, 0;
```

`];`

`A = [A1; A2; A3];`

`p = inv(A)*b;`

多項式を定義  
簡単な関数であれば、  
ラムダ形式で定義

% 関数形状の表示

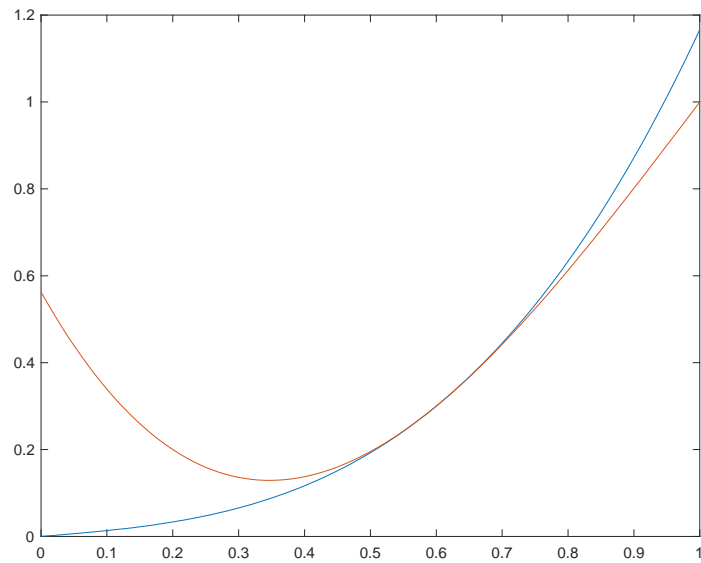
`pori = @(X,P) P(1)*X.^3 + P(2)*X.^2 + P(3)*X + P(4);`

`figure(1), plot( X, pori(X,p(1:4)), X, pori(X,p(5:8)) );`

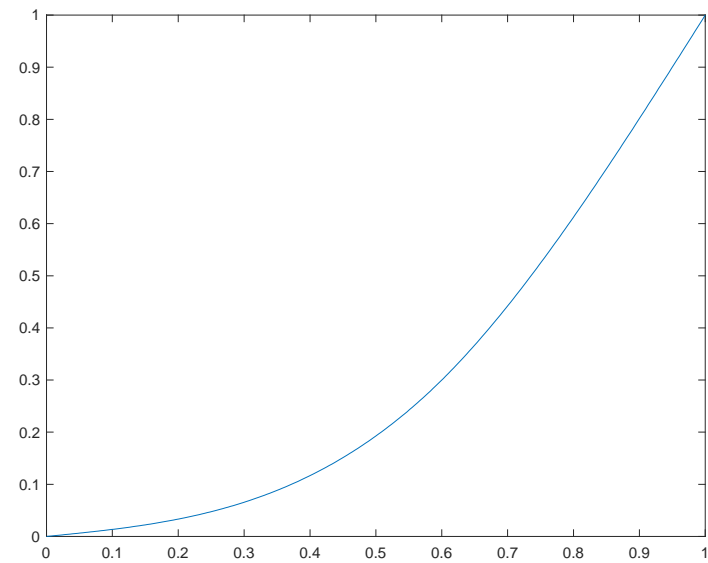
# プログラム ( 3 / 3 )

- 入力輝度値が、どの区間に対応するかを調べ、パラメータを切り替える。
  - `N = 256;`  
`X = (0:N-1)/(N-1);`      % 入力輝度値  
`Y = zeros( size(X) );` % 出力輝度値  
  
`for i = 1:numel(X)`  
`x = X(i);`  
% `px` 内で `x` を超える位置を探索  
`ind = find( px >= x, 1 ) - 1;`    % `px >= x` となる最初の位置の1つ前  
`ind = max( 1, ind );` % `x=0` で `i=0` となるため修正  
  
`Y(i) = pori( x, p((4*ind-3):(4*ind)) );`  
`end`  
`Y = max(0,min(1,Y));`    % Octave では `ycbcr2rgb` 用に必要  
`figure(2), plot( X, Y );`

# 実行結果



2つの関数を表示したもの



途中で切り替えたもの



# 前半のプログラムへの組み込み ( 1 / 2 )

- 後半のプログラムを関数化する.

- function** Y = tone\_mapping\_cubic\_spline\_LUT( X, px, py )

```
b = [py(1); 0; py(2); 0; 0; 0; py(3); 0];
```

```
x1 = px(1); A1 = [x1^3, x1^2, x1, 1, 0, 0, 0, 0; 3*x1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0];
```

```
x3 = px(3); A3 = [0, 0, 0, 0, x3^3, x3^2, x3, 1; 0, 0, 0, 0, 3*x3, 1, 0, 0];
```

```
x2 = px(2);
```

```
A2 = [x2^3, x2^2, x2, 1, 0, 0, 0, 0; x2^3, x2^2, x2, 1, -x2^3, -x2^2, -x2, -1;
```

```
3*x2^2, 2*x2, 1, 0, -3*x2^2, -2*x2, -1, 0; 3*x2, 1, 0, 0, -3*x2, 1, 0, 0];
```

```
A = [A1; A2; A3];
```

```
p = inv(A)*b;
```

```
pori = @(X,P) P(1)*X.^3 + P(2)*X.^2 + P(3)*X + P(4);
```

```
figure(2), plot(X, pori(X,p(1:4)), X, pori(X,p(5:8)));
```

```
Y = zeros(size(X));
```

```
for i = 1:numel(X)
```

```
 x = X(i);
```

```
 ind = find(px >= x, 1) - 1;
```

```
 ind = max(1, ind);
```

```
 Y(i) = pori(x, p((4*ind-3):(4*ind)));
```

```
end
```

```
Y = max(0,min(1,Y));
```

```
figure(3), plot(X, Y);
```

```
end
```

# 前半のプログラムへの組み込み (2 / 2)

- 線形濃度変換の箇所を置き換える.

```
I = im2double(imread(' ../images/family.png'));
Iycc = rgb2ycbcr(I);
G = Iycc(:, :, 1);

N = 256;
Tone = round(G * (N-1)) + 1;

X = (0:N-1)/(N-1);

%Y = 1.5 * X - 0.1; % 例えば, 線形濃度変換
%Y = max(0,min(1,Y));
Y = tone_mapping_cubic_spline_LUT(X, [0,0.3,1], [0,0.4,1]);

G_out = G;
for i = 1:numel(G)
 tone = Tone(i);
 G_out(i) = Y(tone);
end

Jycc = Iycc;
Jycc(:, :, 1) = G_out;

J = ycbcr2rgb(Jycc);
figure(1), imshow([I,J]);
```