

# 摄影后期工程化阅卷报告 : 题二 (长曝光光轨清场 )

考生卷面 : 题二 | ps 终极清场 : 长曝光光轨 (lr+ps 可复制工作流).pdf

阅卷人 : 摄影后期工程化老师

## A) 总分 : 92 / 100

(注 : 基础分 89 + 加分项 3 = 92。虽然整体流程非常专业, 但在“光轨连续性”的底层参数上存在一个致命遗漏, 故未能满分。)

## B) 分项得分表

| 评分项        | 得分      | 简评   |
|------------|---------|--|
| 1) 拍摄端策略   | 20 / 25 | 【重扣】分组逻辑清晰 (A/B/C/D组), 但遗漏了长曝光光轨最重要的机身设置, 可能导致素材报废。                |
| 2) 长曝稳定性   | 15 / 15 | 满分。提供了具体的“A/B两张法”验证微震, 符合工程验收标准。                                   |
| 3) 星芒与画质   | 15 / 15 | 满分。给出了 F11/F8 分离拍摄并在后期融合的策略, 解决了衍射与星芒的矛盾。                          |
| 4) LR 基础调色 | 10 / 10 | 流程标准 (Profile -> WB -> 光影 -> 细节), 符合工业流程。                          |
| 5) PS 堆栈清场 | 22 / 25 | 【轻扣】堆栈逻辑正确 (中值 + 英雄帧), 但“全图层转智能对象”的方法在由多张高像素 RAW 合成时极易爆显存, 未给优化方案。 |
| 6) 反光处理    | 5 / 5   | 满分。诚实地指出了物理遮挡优于后期, 且给出了“不可   |

|            |       |                                    |
|------------|-------|------------------------------------|
|            |       | 恢复”的边界说明。                          |
| 7) A4 打印交付 | 5 / 5 | 满分。参数(300ppi, sRGB, 打印锐化)完全符合输出规范。 |
| 加分项        | +3    | 验证微震方案(+2), 反光边界说明(+1)。            |

## C) 关键扣分点(按严重程度排序)

### 1. [严重扣分] 拍摄参数未关闭“长曝光降噪 (Long Exposure NR)” (-5分)

- 缺失内容: 在 II. 拍摄端 SOP 的参数设置中, 未提及关闭 Long Exposure Noise Reduction (LENR)。
- 为什么会翻车:
  - 光轨断裂: 若不关闭此功能, 拍摄一张 8秒 的照片后, 相机会强制黑屏降噪 8秒。这会导致 B组(光轨帧)之间出现巨大的时间空隙, 合成后的车流光轨是虚线段而非连续线条, 后期几乎无法完美修补。
  - 效率减半: 拍摄 A组(清场素材)20张原需 3-4分钟, 开启后将耗时 7-8分钟, 极易错过稍纵即逝的蓝调时刻(Blue Hour)。
- 性质: 这是长曝光堆栈摄影中最基础但也最致命的工程事故。

### 2. [中等扣分] PS 堆栈操作的“显存/性能风险” (-3分)

- 问题描述: 方案建议“导入所有图层 -> 转换为智能对象 -> 堆栈模式”。
- 为什么不严谨: 对于高像素机型(如 A7R5, 6000万像素), 将 20+ 张 RAW 转为一个智能对象, 会瞬间占用 30GB+ 的内存/暂存盘, 导致大部分民用电脑卡死或处理极慢。
- 工程化建议: 应推荐使用 Photoshop 的 文件 > 脚本 > 统计 (Statistics) 功能, 直接选择“中值”模式载入文件, 这样无需先生成巨大的智能对象图层, 通过流式处理降低硬件压力。

### 3. [轻微扣分] 缺乏“连拍模式”的明确指令 (-2分)

- 问题描述: 在 B组(光轨) 拍摄中, 只提了“等车流密一点按”, 未明确使用 “连拍模式 (Continuous Shooting) + 快门线锁定”。
- 影响: 手动单张拍摄必定有人为间隔, 只有锁定连拍能将帧间隙压缩到仅受写卡速度影响(通常仅几百毫秒), 保证光轨极致顺滑。

## D) 下一版最关键的 3 条改进建议

请在 SOP 中直接补入以下三步, 即可达到满分标准:

- 【补参数】在“现场硬件与设置”清单中, 强制加入一行:菜单 > 拍摄 > 画质 > 长曝光降噪 > 关闭 (OFF)  
理由: 确保连拍无等待, 光轨不断点。

2. 【补操作】在 B 组(光轨英雄帧) 拍摄策略中, 明确驱动模式: 驱动模式: 连拍 (Continuous Hi/Mid) + 快门线: B 门锁定或推起锁定键  
目的: 物理上最小化帧间空隙。
3. 【改流程】在 PS 堆栈步骤中, 增加低配电脑/高像素相机的替代路径: 若电脑卡顿, 请勿使用“智能对象”法。  
替代法: PS 菜单文件 > 脚本 > 统计 (Statistics) -> 选择“中值” -> 选中 A 组文件。系统会自动计算并直接生成一张干净的图层, 无需载入所有源文件。

## E) 是否达到“稳定可用”

是。尽管有上述扣分点, 但该考生的核心逻辑(中值去人+蒙版贴回)是完全正确的。只要在现场记得“关降噪”, 这套流程就能稳定产出商业级照片。