

# 液晶フィルタを用いた広ダイナミックレンジカメラの提案

万波 秀年, 佐川 立昌, 向川 康博, 越後 富夫, 八木 康史  
大阪大学産業科学研究所

**概要** 本論文では透過型液晶フィルタを用いた広ダイナミックレンジ画像の生成手法について述べる。撮像面の前方に配置した液晶フィルタを適応的に制御することで、受光面に届く光量を調節する手法が提案されているが、このように撮影された画像から広ダイナミックレンジ画像を生成するには、フィルタの制御と受光面が受ける光量の関係が必要である。提案手法では、フィルタの制御による透過率の変化をあらかじめ調べておき、さらに液晶フィルタのボケをモデル化することによって、調節された光量から実際の光量を算出する。液晶フィルタによる光量の調節を実現するシステムを試作し、明暗の差が激しいシーンを対象とした実験により、広ダイナミックレンジ画像が取得できることを確認した。

## Wide Dynamic Range Camera with Liquid Crystal Filter

Hidetoshi Mannami, Ryusuke Sagawa, Yasuhiro Mukaigawa, Tomio Echigo, Yasushi Yagi  
Institute of scientific and industrial reserch, Osaka university

**Abstract** This paper describes a method to generate a wide dynamic range image (WDRI) with a liquid crystal filter. We have implemented a system that consists of a camera and a liquid crystal filter placed in front of the camera. Generating WDRI from image obtained by the method, we need relation between filter controll and the radiance of the image. We experimentally determine the relation between transmittance and filter control and model the point spread function of the liquid crystal filter in advance. As a result, the scene radiance can be derived from filter controlling information and radiance obtained by the sensor. We have developed a prototype system and experimented in the scene which includes drastic change of lighting. The result shows WDRI can be obtained by the proposed method.

### 1 はじめに

コンピュータビジョンの分野で用いられるカメラの多くは、光の明るさをそれぞれの色について 8 bit で量子化し、256 段階に分けて表現している。しかし世界に存在する光を 8 bit の情報で完全に表現することは困難である。そのため、シーン中の光量に著しく差がある場合、光を多く受けている受光素子の容量が飽和してしまう。素子は飽和量以上の光量を蓄えることができないため、飽和により実際の光量を捉えることができず画像処理の妨げになってしまう。受光素子の飽和はカメラが得た光を量子化する際の幅、ダイナミックレンジが狭いために起こる。そのため広ダイナミックレンジ画像に対する要求が高まっており、またその作成に関する研究が行われている。

システムの広ダイナミックレンジ化手法として、古典的には異なる露光により撮影する手法が存在する。以下に従来法を紹介する。

**時間分割多段階露光手法** 時間分割多段階露光手法は、カメラの広ダイナミックレンジ化手法として最も一般的なものであり、通常のカメラシステムを

用いて比較的簡単に実行できる [1], [2], [3]。この手法では、露光時間を段階的に変えながら同一のシーンを連続的に撮影する。そして、撮影された複数枚の画像から広ダイナミックレンジ画像を作成する。光量が多い部分の情報は短い露光時間で撮影された画像から得られ、光量が少ない部分の情報は長い露光時間で撮影された画像から得られる。これにより、より広い範囲の光量から情報を得ることができ、カメラのダイナミックレンジが広がる。この手法では同一のシーンを撮影した複数枚の画像が必要になるため、シーンに動きがある場合には適用できないという問題点がある。

**空間分割多段階露光手法** 空間分割多段階露光手法では、感度の異なる複数の素子を組み合わせたものを 1 単位として画像面を構成する [4], [5], [6], [7]。例えば、感度の高い素子と低い素子を 1 単位として構成した場合、光量の少ない部分では感度の高い素子の情報を画像に反映することができ、感度の高い素子が飽和状態になるほど光量の多い部分では、感度の低い素子は飽和せずその情報を画像に反映することが可能である。このよう

に単一の素子で画像面を構成した場合では素子が飽和してしまうようなシーンでも、組み合わせの単位としては飽和状態にならずに画像を撮影できるため、ダイナミックレンジの広い画像を撮影できる。この手法では同一のシーンを複数回撮影する必要がないため、動画にも適用できる。しかし、複数の素子の組み合わせを1単位として画像面を構成するため、単一の素子のみでの構成に比べ空間分解能が低下するという問題点がある。

**光分割撮影手法** 光分割撮影手法では、得られる光をビームスプリッタ等を用いて分割し、分割した光を複数の受光面で撮影する [8], [9]。それぞれの受光面で得られる情報を空間分割多段階露光手法と同様に扱ってシステムの広ダイナミックレンジ化を実現する。この手法では、空間分割多段階露光手法と同様に、同一のシーンを複数回撮影する必要がないため動画にも適用できる。また、複数の受光面を用意しそれぞれに撮影するので、空間分解能も低下させずに広ダイナミックレンジ化を実現できる。しかし、分光のために特別な機器、また複数の受光面が必要である。そのため全体のサイズが大きくなってしまい、昨今の小型化に対する要求と反してしまうという問題点がある。

また上述の手法とは異なり、光量の多い領域からの光量を適応的に調節することでシステムのダイナミックレンジを広げる手法も提案されている。[15]では液晶フィルタを、[16]ではDLPを制御することで適応的に光量を調節している。しかし[15]では、液晶フィルタを用いたシステムの実現においてフィルタの制御と調節される光量の関係を明らかにしていないため、WDRIを作成することはできない。そこで本手法では、これらの関係を求めることで調節される前の光量を算出し、WDRIを作成する。

本論文では、透過型液晶フィルタを用いた光量の適応的な調節の実現、実現されたシステムにおけるフィルタの制御と受光面が受ける光量の関係、及びこの関係を用いた広ダイナミックレンジ画像の生成について述べる。

## 2 フィルタによるダイナミックレンジの拡大

本論文では透過型液晶フィルタを用いることで光量を調節することにより、カメラのダイナミックレンジを広げる手法を提案する。本章ではまず、フィルタを用いた光量の調節法について述べ、次にフィルタにおける透過率の変化と光量の変化の対応について述べる。

### 2.1 フィルタを用いた光量の調節法

本手法では著しく光量の多い領域からの光量を減少させることによってダイナミックレンジを広げる。そ

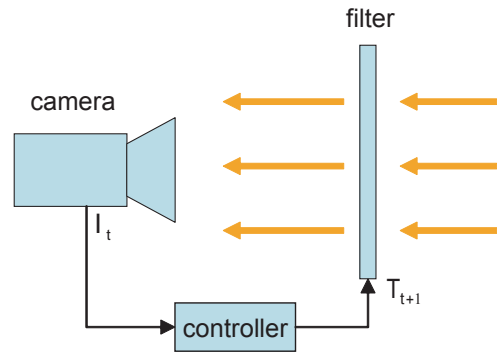


図1 システムのモデル

のためにカメラの前方に光の透過率を空間的に調節できるフィルタを配置したシステムを用いる。図1に本手法で用いるシステムのモデルを示す。フィルタの透過率を低下させると、カメラの前方にフィルタを配置してあるため光量が減少する。光量の減少により光量の多い領域においても受光素子が飽和しなくなるため、カメラが捉えることのできる光量が広がり、ダイナミックレンジが広がる。また、フィルタは部位を指定して制御できるため、光量の多い領域に対して適応的に透過率を減少させマスクをかけることができる。これは絞りを調整するなどカメラの性質を変える場合と異なり、光量が相対的に少ない領域に対して作用しない。

また、フィルタの制御を実時間で行うことができればシーンの変化に対応して光量を調節することができるため、動画にも適用できる。

### 2.2 フィルタの透過率と光量の関係

図1に示したように、本システムではカメラとフィルタを制御部を通じて接続する。システムではフィルタを透過した光をカメラが捉え、カメラが捉えた光を基に制御部を通じてフィルタを調節する。時刻  $t$  でフィルタを透過する光量  $I_t$  はフィルタを透過する前の光量  $L_t$  とフィルタの透過率  $T_t$  を用いて次のように表される。

$$I_t = L_t \cdot T_t \quad (1)$$

時刻  $t$  においてフィルタを透過する光量を  $I_t$  とすると、 $I_t$  は対応する受光素子で感知され、この情報を基にしてフィルタの透過率  $T_{t+1}$  が求められる。そして透過率  $T_{t+1}$  のフィルタを透過する光量は  $I_{t+1}$  となる。光量を調節するための適切な透過率  $T_{t+1}$  は光量  $I_t$  によって変化する。例えば、素子が飽和状態にあるときには素子が得る光量を減少させる必要があるため、透過率  $T_{t+1}$  を現在の透過率  $T_t$  より低下させなければならない。また逆に、光量  $I_t$  が少ない場合は透過率  $T_{t+1}$  をより高くし、素子の得る光量を増加させる必要がある。ここでは、受光素子で受ける光量が  $I_{sat}$  より多い場合に素子が飽和状態であるとし、 $I_{low}$  より少ない場合に光量が少ない状態とする。そして透過率  $T_{t+1}$  は得られる

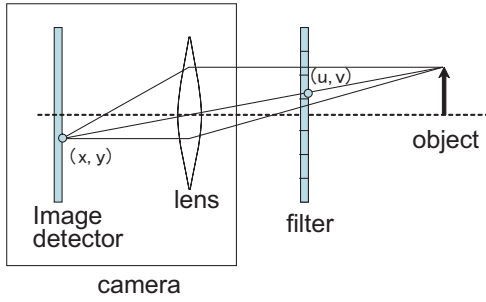


図2 システムの幾何モデル

光量に応じて次のように決定する.

$$T_{t+1} = \begin{cases} (1 - \alpha)T_t & (I_t \geq I_{sat}) \\ T_t & (I_{sat} > I_t > I_{low}) \\ (1 + \beta)T_t & (I_{low} \geq I_t) \end{cases} \quad (2)$$

ここで  $\alpha, \beta$  は光量の調節の速度を表し,  $0 < \alpha, \beta < 1$  の値をとる. また,  $\alpha, \beta$  の値が大きいくほど調節の速度は速いが, 大きすぎると振動, 発散する可能性がある.

以上のようにして光量を適切に調節するためには, フィルタ内の適切な領域で, 適切に透過率を変更しなければならない. これには各素子に対応するフィルタ素子の位置, 及びフィルタの制御情報に対する透過率の変化を知る必要がある. 各素子に対応するフィルタ素子の位置を得るには, カメラとフィルタの幾何的性質が必要であり, フィルタの制御情報に対する透過率の変化を得るには, マスクをかけることによる光への影響を知る必要がある. 第3章, 第4章でそれぞれについて述べる.

### 3 カメラとフィルタの幾何的キャリブレーション

光量を適切に調節するために必要な情報として, カメラとフィルタの幾何的関係がある. 本章ではまず, システム中のカメラとフィルタ間の幾何的関係について述べ, 次にカメラの幾何的関係として, カメラレンズの歪みについて述べる.

#### 3.1 カメラとフィルタ間の幾何的関係

本節ではカメラとフィルタの幾何的関係のうち, カメラとフィルタ間の幾何的関係について述べる. 図2にカメラとフィルタの幾何的関係に関するモデルを示す.

ここでは, 受光素子面とフィルタの対応関係を求めるため両者を平面と仮定する. すると, 図2のように2平面の間には一つのレンズが存在するため, この2平面の関係はこのレンズのレンズ中心を射影中心とする透視射影によって表すことができる. そのため, 2平面間の対応関係は, 射影関係を表すホモグラフィ行列を求めることで与えられる.

対応する2つの平面上の点をそれぞれ  $x(x, y)$ ,  $u(u, v)$  とすると, 2点の関係はホモグラフィ行列  $H$  を

用いて次のように表される.

$$s\tilde{u} = H\tilde{x} \quad (3)$$

なお,  $\tilde{x}$  は同次座標を表し,  $\tilde{x} = [x, y, 1]^T$  となる. また,  $s$  はスケールをあわせるための変数であり,  $H$  は  $3 \times 3$  の行列である. 上記の  $x, u$  は平面上の点であるので, 点  $u$  の平面上での座標は,  $x$  の要素とホモグラフィ行列の要素  $h_{ij}$  を用いて次のように表される.

$$u = \frac{h_{11}x + h_{12}y + h_{13}}{h_{31}x + h_{32}y + h_{33}}, v = \frac{h_{21}x + h_{22}y + h_{23}}{h_{31}x + h_{32}y + h_{33}} \quad (4)$$

$H$  行列は2つの平面間の4組以上の対応点から求めることができる [10].

#### 3.2 カメラレンズの歪みとその補正

本節ではカメラのレンズ歪みの補正について述べる. 前節では受光面とフィルタを平面と仮定して対応を求めたが, 実際には受光面への入射光はレンズによって歪んでいる. そのため受光面とフィルタ間の対応を求める際には, この歪みを補正する必要がある. レンズによる歪みはレンズ中心に垂直に入射する光の射影点から離れるほど大きくなる性質を持っている.

レンズによる歪みが存在しないとした場合, 観測した点はレンズ中心を通るため透視射影によって求められる. 歪みが存在しない場合の画像面への投影座標を  $(x, y)$ , 歪みにより実際に投影される座標を  $(\check{x}, \check{y})$  とすると, レンズの歪みは次式のように表すことができる [11].

$$\begin{aligned} \check{x} &= x + (x - x_0)[k_1 r^2 + k_2 r^4 + \dots] \\ \check{y} &= y + (y - y_0)[k_1 r^2 + k_2 r^4 + \dots] \end{aligned} \quad (5)$$

なお上式で  $(x_0, y_0)$  は, レンズ中心に対して垂直に入射する光の射影点の座標であり,  $r$  は  $(x, y)$ ,  $(x_0, y_0)$  間の距離である.

式(5)において,  $r^{2i}$  にかかる係数  $k_i$  をそれぞれ求めることでレンズ歪みの補正ができる. ここで, 式(5)でのレンズ歪みにおける第3項以降を無視すると, 式(5)は次のように書き換えることができる.

$$\begin{bmatrix} (x - x_0)r^2 & (x - x_0)r^4 \\ (y - y_0)r^2 & (y - y_0)r^4 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} k_1 \\ k_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \check{x} - x \\ \check{y} - y \end{bmatrix} \quad (6)$$

第3項以降による影響はセンサの量子化誤差に比べて十分に小さいため [12] [13], この近似による影響は小さい.

十分な数の対応点の組を与えることで, 式(6)に対して最適解  $k_1, k_2$  が求まり, 解  $k_1, k_2$  を用いてレンズの歪みを補正することができる. 本研究では Zhang[14] のキャリブレーション法を用いることでレンズ歪みの係数  $k_1, k_2$  を求めた.

## 4 マスクによる光量への影響

フィルタを用いた透過率の制御には、マスクによる光量への影響を知る必要がある。本章ではまず、フィルタの制御情報と透過率の変化との関係について述べ、次にマスクの広がり、そして広がり の推定について述べる。

### 4.1 フィルタの制御情報と透過率の変化の関係

本節ではフィルタの制御情報と透過率の変化の関係について述べる。本手法ではフィルタを用いてマスクをかけることで透過率を変化させる。この透過率の変化量は、マスクの強さに影響する。そしてこのマスクの強さはフィルタの制御情報に含まれているため、光量を調節するにはマスクの強さと透過率の変化量の関係、つまりフィルタの制御情報と透過率の対応関係が必要である。また、フィルタ内でも素子ごとにマスクの強さと透過率の変化の対応関係に違いが存在することを考慮しなければならない。したがって、フィルタ全域において制御情報と効果の対応関係を求める必要がある。

対応関係は計測により求めることができる。計測は、制御情報を段階的にマスクの強さを変更したときに受光素子が得る光量の変化の割合を測定することで行う。本研究で用いたフィルタの効果についての計測結果は5.2節で述べる。

### 4.2 マスクの広がり

本節ではマスクの広がりについて述べる。前章で述べたようにフィルタと受光面は透視射影の関係にある(図2)。使用するカメラをピンホールカメラと仮定すると、受光面へはレンズ中心を通過する光のみが入射する。したがって受光素子へ入射する光量は、式(1)により対応するフィルタ素子を透過する光量  $I_t$  として表される。

しかし、実際のシステムではカメラとシーンの距離がカメラとフィルタ間の距離に比べ非常に大きいため、シーンを撮影するためにカメラのフォーカスをフィルタに合わせることはできず、そのためあるフィルタ素子を透過する光は対応する受光素子以外にも入射する。結果として、マスクによる効果は広がりを持ち、実際に受光素子に及ぼす影響も広がりをもつ。ここで中心から  $(m, n)$  移動した点に影響を及ぼす広がり関数を  $b(m, n)$  とすると、あるフィルタ素子  $(u, v)$  の周辺素子  $(x, y)$  において透過率を  $T(x, y)$  としたときに  $(u, v)$  の透過率に及ぼす影響  $\hat{T}(u, v)$  は次のように表される。

$$\hat{T}(u, v) = b(u - x, v - y) * T(x, y) \quad (7)$$

なお、本論文では  $*$  は畳み込み演算を表す。

また上式より、マスクの広がりを考慮するとフィルタを透過する光量を表す式(1)は次のように表される。

$$\hat{I}_t = L_t \cdot \hat{T}_t \quad (8)$$

上記によりマスクによる効果は広がりをもつため、あるフィルタ素子に対応する受光素子が得る光量を調節す

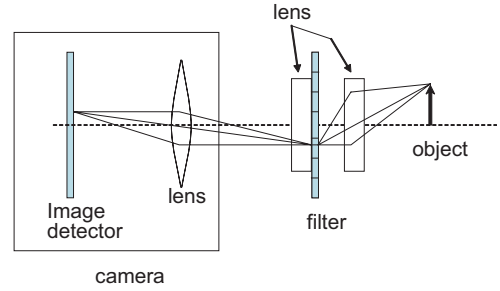


図3 改良システムのモデル図

るには対応するフィルタ素子の周辺でも透過率を調節しなければならない。広がり関数  $b$  が既知であるとすると、式(7)より  $\hat{T}$  は  $b$  と  $T$  の畳み込みであるため、光量の調節に求められる透過率  $\hat{T}$  を実現するフィルタの透過率  $T$  は畳み込みの逆演算を用いて次式で求めることができる。

$$T = \hat{T} *^{-1} b \quad (9)$$

なお、本論文では  $*^{-1}$  は畳み込みの逆演算を表す。

しかし実際に式(9)より畳み込みの逆演算で結果として得られる透過率  $T$  は、負の値など実現できない数値をもつことがある。本手法の実装の際ではこのことを考慮して、受光素子に対応するフィルタ素子と同様に、その周囲にあるフィルタ素子の透過率も同様に調節する方法を選択する。また飽和状態にあるフィルタ素子への光量の調節に重きを置いたため、周囲のフィルタ素子中で最低の透過率に揃える。この選択により、フィルタ素子  $(u, v)$  の透過率  $T(u, v)$  は次の式で決定される[15]。

$$T(u, v) = \min_{-N \leq i, j \leq N} \hat{T}(u + i, v + j) \quad (10)$$

なお、ここで  $N$  は最小値を選択するフィルタの大きさである。また以上の理由から画像素子単位での光量の調節は困難になってしまう。

この問題はレンズのフォーカスがフィルタ上にないために生じる。この問題は図3のようにフィルタの両側にレンズを設置したシステムを用いることで原理的には解決できる。図3ではフィルムの両側に設置する2枚のレンズにより、入射光がフィルム上の1点を透過し、再びカメラ中で結像される。これにより、受光素子単位での透過率の調整が可能になる。

### 4.3 広がり関数の推定

本節では前節で用いた広がり関数  $b$  の推定について述べる。広がり関数が求められると、フィルタを透過した光量からシーンに存在する光量を求めることが可能である。本手法ではフィルタにより適応的にカメラのダイナミックレンジを変更しているため、シーンの光量を求めることで1章で述べた他の手法と同様に広ダイナミックレンジ画像を作成することが可能である。なお、フィルタを透過する前の光量  $L$  は広がり関数と



フィルタの透過率を用いて次式により表される。

$$L = \frac{\hat{I}}{b * T} \quad (11)$$

式 (7) より、フィルタ素子の透過率  $T$  が既知であれば、広がり関数は実際の透過率  $\hat{T}$  を用いて次式で求められる。

$$b = \hat{T} *^{-1} T \quad (12)$$

上式は式 (1), (8) を用いて次のように書き直すことができる。

$$b = \frac{\hat{I}}{L} *^{-1} \frac{I}{L} = \hat{I} *^{-1} I \quad (13)$$

この式により、広がりが存在しないと仮定したときにフィルタを透過する光量と実際に透過する光量からも、同様に広がり関数を求めることができる。

本研究では広がり関数  $b$  の推定を行った。広がり関数の推定結果については 5.3 節で述べる。

## 5 提案手法の実装と評価実験

本章では、提案手法を元にしたシステムの実装と、実験を通して手法の有効性を評価する。以下、5.1 節では提案手法を実装したシステムについて述べる。5.2 節ではフィルタの制御情報による透過率の変化の計測について述べる。5.3 節ではマスクの広がり関数の推定について述べる。5.4 節では実験内容、及び得られた結果について述べる。

### 5.1 提案手法の実装

本節では提案手法の実装について述べる。本手法を実現するために試作したカメラシステムを図 4, 5 に示す。試作したシステムは、ビデオカメラとフィルタ、及び制御用の計算機から構成される。

ビデオカメラとして SONY DCR-VX2000 を用いた。そして、本手法でのフィルタ素子として液晶素子を用いるため、ノート PC のディスプレイ部分を利用した。用いたディスプレイは XGA(1024 × 768) の解像度を持ち、8 bit の情報で制御している。

図 5 のように、ノート PC のディスプレイ部分のカバーを分解している。こうすることで液晶フィルタを透過した光がカメラに入射することを可能としている。なお、ディスプレイ中でおおよそ 300 × 200 ピクセルの領域を視覚センサが捉えている。

なお 2.2 節、式 (2) で述べた光量の調節の速度は、処理計算の単純化のため  $(1 - a) = \frac{1}{1+b} = 0.75$  としている。また、3 章で述べた試作システムにおける幾何的性質は次のとおりである。

$$\mathbf{H} = \begin{bmatrix} 0.001116 & 1.616 \times 10^{-5} & 0.8824 \\ -1.555 \times 10^{-5} & 0.001294 & 0.4706 \\ -9.160 \times 10^{-8} & 6.132 \times 10^{-8} & 0.002849 \end{bmatrix}$$

$$(k_1, k_2) = (-0.2074, 0.1117)$$



図 4 システムの概観 (側面)



図 5 システムの概観 (前面)

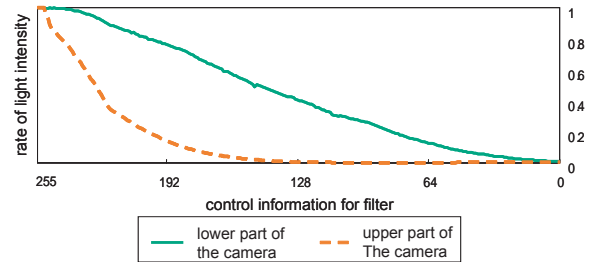


図 6 制御情報と制御による効果

### 5.2 フィルタの制御による透過率の変化

本節ではフィルタを制御した際の透過率の変化についての計測結果について述べる。計測結果を図 6 に示す。図中で下に位置するグラフはカメラ上部が撮影するフィルタの制御情報と透過率の変化の関係を表し、上に位置するグラフはカメラ下部が撮影するフィルタの透過率と変化の関係を表している。グラフの横軸はフィルタの制御情報を表し、本システムではフィルタを 8 bit の情報で制御しているため 256 段階になっている。グラフの縦軸はフィルタの透過率の割合を表している。それぞれのグラフ中で左端の点は透過率を最大にする制御情報に対応しているため、グラフの値は 1 となっている。

図 6 からわかるように、フィルタ中での位置により制御情報に対する透過率の変化に違いがある。システムではこの結果を基にしてフィルタの制御を行う。

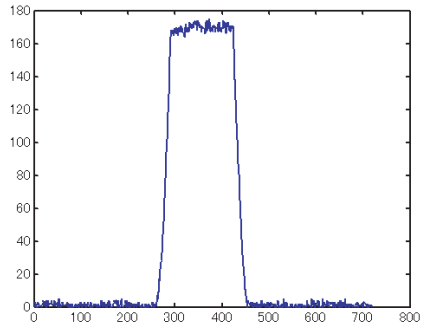


図 7 観測した光量

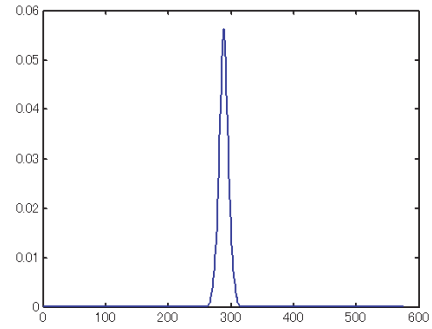


図 10 誤差を除いた広がり関数の断面図

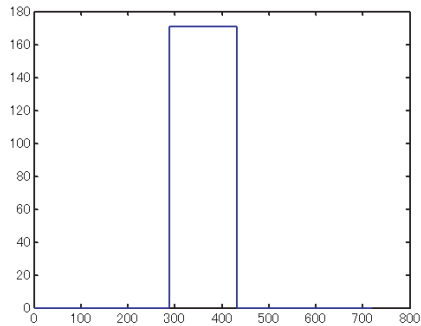


図 8 マスクの広がりがないと仮定した場合の光量

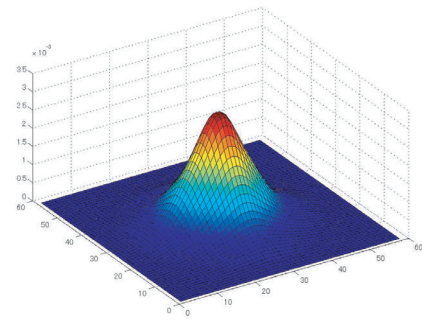


図 11 広がり関数

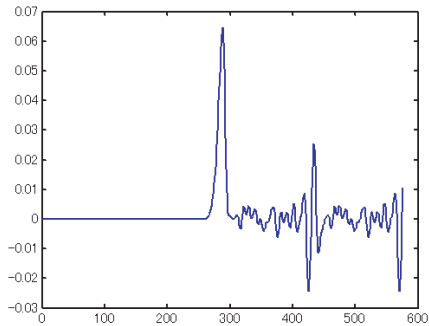


図 9 算出された広がり関数

### 5.3 広がり関数の推定結果

本節では 4.3 節で述べた、本システムの広がり関数の推定結果について述べる。推定は式 (13) により行った。フィルタの透過率を  $T$  にしたときに実際に得られる光量を図 7、マスクの広がりがないと仮定した場合に得られる光量を図 8 に示す。図中で横軸はカメラ中での座標、縦軸は光量の変化を表している。

式 (13) により算出された広がり関数の断面図を図 9 に示す。式 (13) の計算は除算と減算を左側から行うため、計算の後半 (図中右側) では累積誤差により値が振

動してしまう。そのため誤差の影響が少ない範囲、最も左に位置するピークまでを推定結果として採用し、これをもとに広がり関数の全体像を推定した。図 9 から誤差を取り除いた広がり関数を図 10, 11 に示す。図 11 は、広がり関数を 3 次的に表現したものを拡大したものである。図 10, 11 から、液晶フィルタ上の 1 素子でマスクをかけた場合にカメラ側で約 40 ピクセルに影響を及ぼし、マスクをかけた点との距離が大きくなるにつれて小さくなるのが分かる。

また、推定した広がり関数を評価するため透過率  $T$  によって得られる光量を、求めた広がり関数を用いて復元した。広がり関数を用いて復元した光量を図 12 に示す。また両者の類似度を確認するため、図 7, 12 を同時に表示した図を図 13 に示す。図 13 から、実際に観測した値と推定により復元された値の類似度が高いことがわかり、広がり関数の推定に成功したといえる。

### 5.4 評価実験

本節では、実装したシステムを用いた実験結果を示す。実験では、フィルタの制御により光量を適切に調節できること及び、広ダイナミックレンジを実現していることを確かめる。

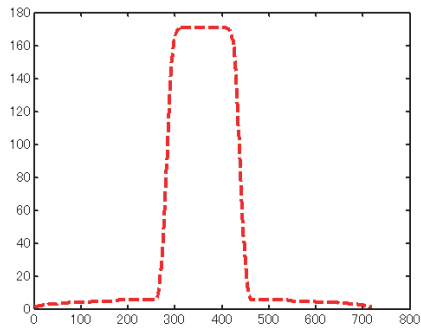


図 12 復元された光量

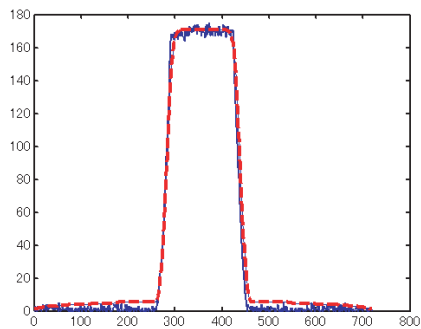


図 13 観測値と復元値



図 14 光量が調節されていない画像

#### 5.4.1 フィルタの制御による光量の調節

まずフィルタの制御による光量の調節に関する実験について述べる。実験は日中に室内から窓の外を撮影することで行った。図 14 にフィルタによる光量の調節をしていない状態で撮影した画像を示す。日中であることから、窓を撮影している部分は太陽光の影響により受光素子が飽和状態にある。次にフィルタによりカメラが捉える光量を調節して撮影した画像を図 15 に示す。また、そのときシーンの光量の調節に用いたマスクを図 16 に示す。

図 15 から、本手法に従いフィルタの透過率を変更することで、受光素子が飽和しないよう光量が調節されて



図 15 光量を調節した画像

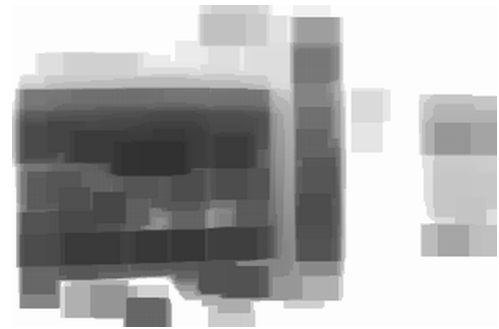


図 16 光量を調節するフィルタ

いることが確認できる。また結果として、光量の多い窓の外も、風景が鮮明に確認できるほど撮影できている。したがってフィルタの制御により光量を調節することができたといえる。

#### 5.4.2 シーンの光量の計算

ここでは撮影したシーンの光量について述べる。シーンの光量は式 (11) により計算できる。

図 15, 16 の画像からシーンの光量を計算すると、光量の最大値は 1674 となるためシステムとして 11 bit の情報を持つという結果が得られた。通常の画像は 8 bit の情報を表現するため、11 bit の情報を複数の画像に分けて表現する。それぞれの画像では光量にある倍率をかけ、その値がしきい値を超えた場合はしきい値に抑えて表現する。

図 17 に、図 15, 16 から計算した光量を、倍率の値を数段階に変更して表現した画像群を示す。なお、図 17 で左上に位置する画像の倍率ももっとも高く、右下に位置する画像の倍率ももっとも低い。

図 17 にあるように、この画像は様々な露光により同じシーンを撮影した複数枚の画像と同等の情報を持っていることがわかる。図 17 の上段の画像では、露光時間を長くして撮影した画像と同等の情報を持っているため光量の少ない領域、画像中で右側に位置する棚の内部などを確認することができる。また下段の画像では、露光時間の短い画像と同等の情報を持っているため、光量の多い窓の外の風景が確認できる。結果として撮影



図 17 試作システムによる画像の表現

できる明暗の範囲が広がっているため、システムの広ダイナミックレンジ化が実現できているといえる。

## 6 おわりに

本研究ではカメラのダイナミックレンジを広げる手法として、カメラと透過型液晶フィルタの組み合わせから構成されるシステムを提案した。

提案手法では、カメラが撮影しているシーン中に著しく光量の差が存在する場合に、光量の多い領域に対して液晶フィルタの透過率を調節することで光量を調節する。

シーン中に著しい光量の差が存在する場合にフィルタの透過率を適応的に変化させ、光量が調節できていることを確認した。そして光量の調節により、広いダイナミックレンジが必要とされるシーンを撮影することができることを確認した。

今後の課題としてはまず、システムの構成の改良がある。本手法ではフィルタでの透過率の変化が広がりをもってしまうため、素子単位での光量の調節は難しかった。さらに様々なシーンに対応するためには素子単位での調節が必要である。図 3 に示した、現在のシステムと比べてフィルタの両側にレンズを追加したシステムや、ファイバオプティクプレート (FOP) をカメラとフィルタの間に配置したシステムでは、フィルタを透過した光が受光面上に集光するため、素子単位での光量の調節が可能になると考える。また、FOP を用いることによりシステムの小型化も可能であると考えられる。

## 参考文献

[1] B. Madden, “Extended Intensity Range Imaging”, Technical Report, MS-CIS-93-96, Grasp Laboratory, University of Pennsylvania, 1993.

[2] P. Debevec and J. Malik, “Recovering High Dynamic Range Radiance Maps from Photographs”, Proc. of SIGGRAPH97, pp.369-378, 1997.

[3] T. Mitsunaga and S. K. Nayar, “Radiometric Self Calibration”, Proc. of CVPR99, vol.1, pp.374-380, 1999.

[4] R. J. Handy, “High dynamic range CCD detector/imager”, U. S. Patent 4623928, 1986.

[5] M. Konishi, M. Tsugita, M. Inuiya and K. Masukane, “Video camera, imaging method using video camera, method of operating video camera, image processing apparatus and method, and solid-state electronic imaging device” U. S. Patent 5420635, 1995.

[6] S. K. Nayar and T. Mitsunaga. “High dynamic range imaging: Spatially varying pixel exposures”, Proc. CVPR00, vol.1, pp.472-479, 2000.

[7] 光永知生, “SVE 方式広ダイナミックレンジ撮影技術”, 情報処理学会研究報告 CVIM-147, pp.155-162, 2005

[8] 土井, 原, 見坊, 芝, “イメージセンサ”, 特開平 8-223491, 1996.

[9] M. Aggarwal, N. Ahuja, “Split Aperture Imaging for High Dynamic Range”, IJCV, vol.58, no.1, pp.7-17, 2004.

[10] 清水慶行, 太田直哉, 金谷健一, “信頼性評価を備えた最適な射影変換の計算プログラム”, 情報処理学会研究報告 CVIM-111-5, pp.33-40, 1998.

[11] D. C. Brown, “Close-range camera calibration”, Photogrammetric Engineering, no.8, pp.855-866, 1971.

[12] R. Y. Tsai, “A versatile camera calibration technique for high-accuracy 3D machine vision metrology using off-the-shelf tv cameras and lenses”, IEEE Journal of Robotics and Automation, no.4, pp.51-58, 1987.

[13] G. Wei and S. Ma, “Implicit and explicit camera calibration: Theory and experiments”, IEEE Trans. PAMI, no.5, pp.469-480, 1994.

[14] Z. Y. Zhang, “A Flexible New Technique for Camera Calibration”, IEEE Trans. PAMI, no.11, pp.1330-1334, 2000.

[15] S. K. Nayar, V. Branzoi, “Adaptive Dynamic Range Imaging: Optical Control of Pixel Exposures Over Space and Time”, Proc. ICCV, pp.1168-1175, 2003.

[16] Shree K. Nayar, Vlad Branzoi, Terry E. Boult, “Programmable Imaging using a Digital Micromirror Array”, Proc. CVPR, vol.1, pp.436-443, 2004.