

# Colorimétrie Radiométrie Photométrie

Xavier Granier <xavier.granier@institutoptique.fr>
Julien Moreau <julien.moreau@institutoptique.fr>
Laurent Cognet <laurent.cognet@institutoptique.fr>
Romain Pacanowski <romain.pacanowski@institutoptique.fr>



### C'est quoi une couleur?

- Sémantique
  - Nom et catégorie
- Perception
  - Système visuel humain
- Projection
  - Extension de la définition précédente



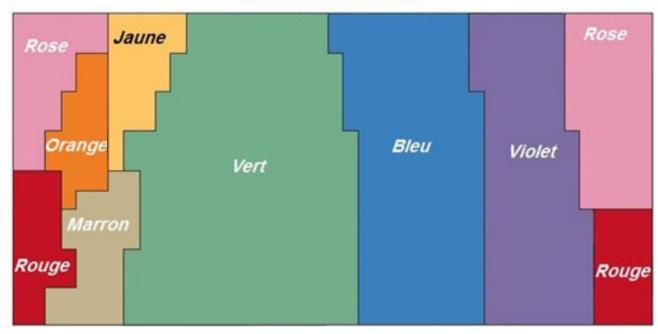
### Couleur d'un point de vue sémantique

JAUNE BLEU ORANGE NOIR ROUGE VERT VIOLET JAUNE ROUGE ORANGE VERT NOIR BLEU ROUGE VIOLET VERT BLEU ORANGE

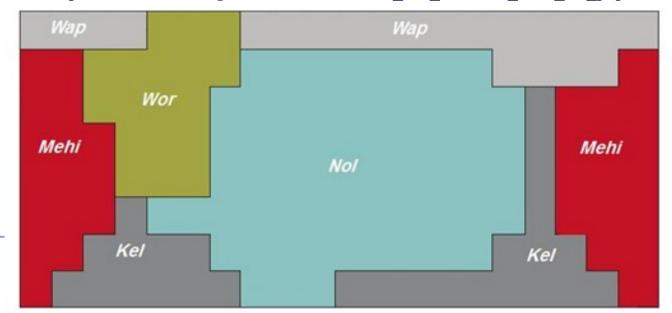


### Catégories de couleur

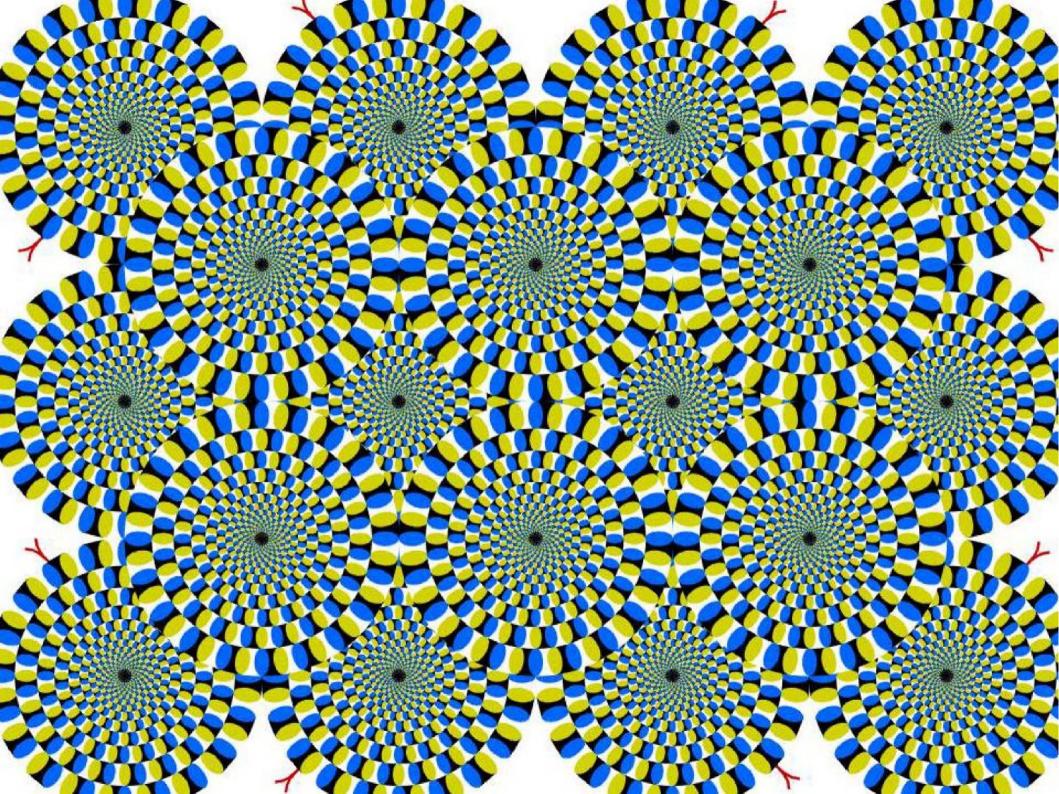
#### chez les occidentaux



http://www.laplaneterevisitee.org/fr/190/identification\_des\_couleurs\_chez\_les\_papous







#### Différents sens de la couleur

- Dans le langage, une couleur c'est :
  - Un pigment
    - Propriété de réflexion / absorption spectrale
    - Même principe qu'un filtre coloré
    - Sans dimension ou sr-1
  - La mesure sur un capteur
    - CCD, ....
    - Irradiance!
  - Ce que l'on voit d'un objet
    - Exitance, Luminance sortante ....
- Certaines conditions → on peut associer les 3

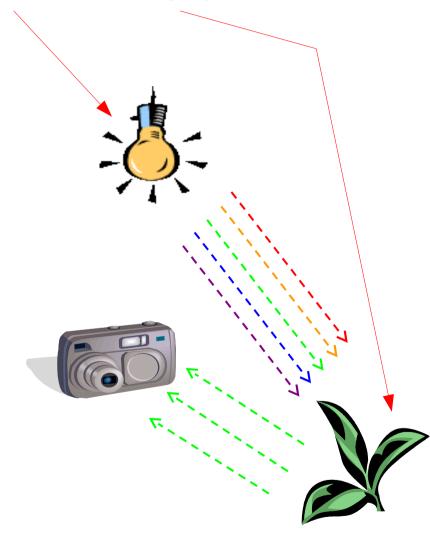


### Définition couleur (mesure)

#### couleur = **ColorFunction**(éclairement x objet)

- Éclairement
  - Donnée spectrale
  - Éclairage possible
- Objet
  - Propriétés de réflexion
  - Donnée spectrale
  - Absorption, transmission ...
  - Multiples réflexions
- ColorFunction
  - Caractéristique du capteur
  - Numérisation (valeurs discrètes)
  - Espace de Couleur

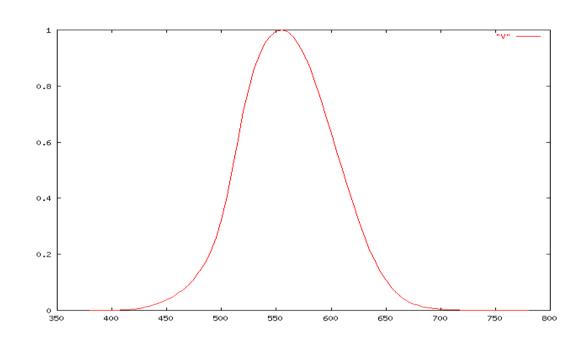




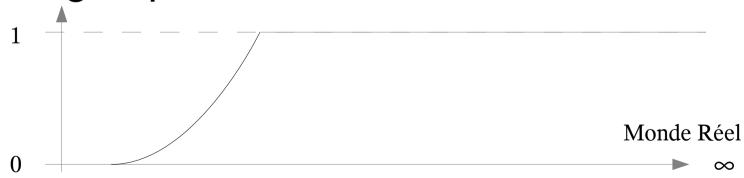


### Exemples de caractéristiques de capteur

Réponse spectrale

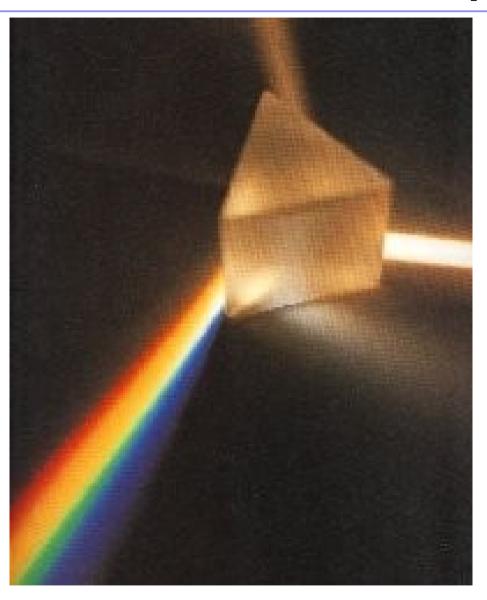


Réponse énergétique





### Attention, ne pas confondre



- Couleur et
  - Longueur d'onde
  - (Spectre)

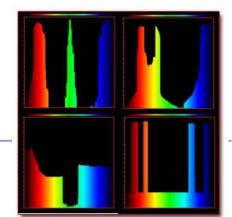
- ColorFunction
  - Pas bijective



#### Notion de métamère

- Transformation non-bijective
  - De l'ensemble des spectres possibles S
  - Vers l'ensemble des couleurs possibles C
- Conclusion:
  - Plusieurs spectres peuvent aboutir à la même couleur
- Métamère
  - Ensemble des spectres aboutissant à la même couleur
  - Accentuée par la discrétisation de la mesure



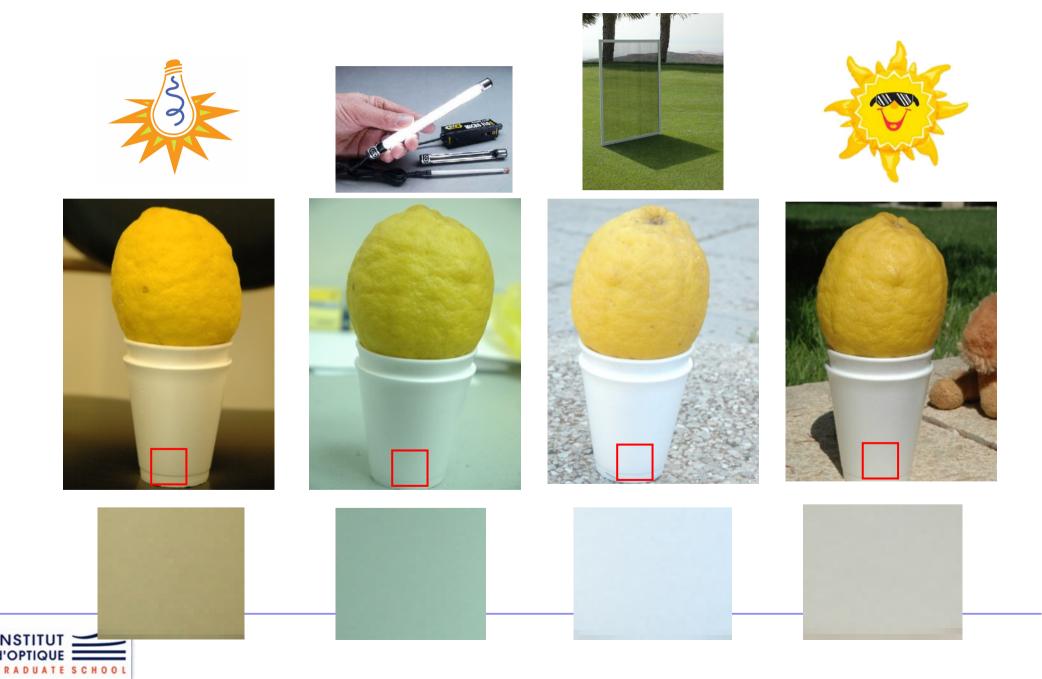


## **Exemple**





### Couleur sous différents éclairements



### Dépendance à l'éclairement

- Couleur caractéristique
  - Sous un éclairement standard (spectre uniforme)
  - Correspondrait à l'absorption en couleur
  - Point de vue objet

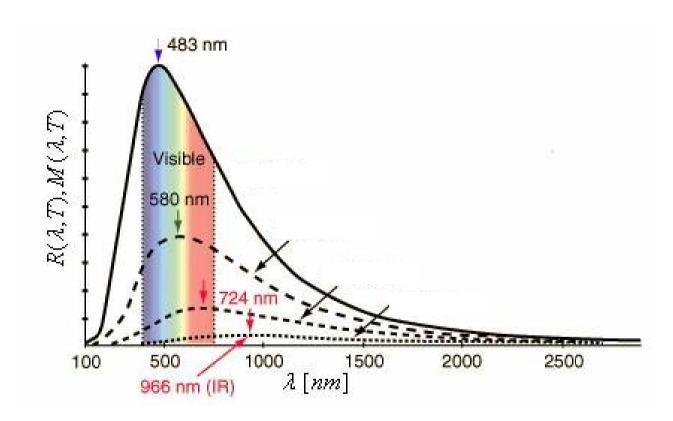
- Constance de la couleur (color constancy)
  - Notion perceptuelle
  - Reconnaissance d'une même couleur sous divers éclairements
  - Principe : « simuler » le re-éclairage



### Température d'une source de lumière

- Répartition spectrale d'un corps noir chauffé
  - Loi de Wien

$$\lambda_{\text{max}} T = 2.898 \times 10^{-3} \,\text{m.K}$$





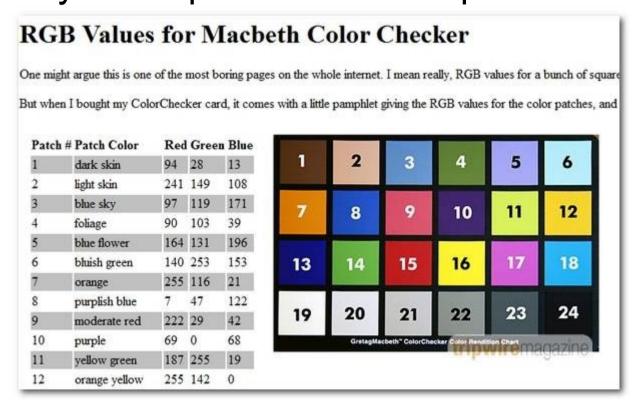
#### Charte de couleur Macbeth

Processus

- Prendre une image de la charte de couleur

- Optimiser le système pour faire correspondre les

couleurs





### Charte de couleur MacBeth (couleur)

#### RGB Values for Macbeth Color Checker

One might argue this is one of the most boring pages on the whole internet. I mean really, RGB values for a bunch of square

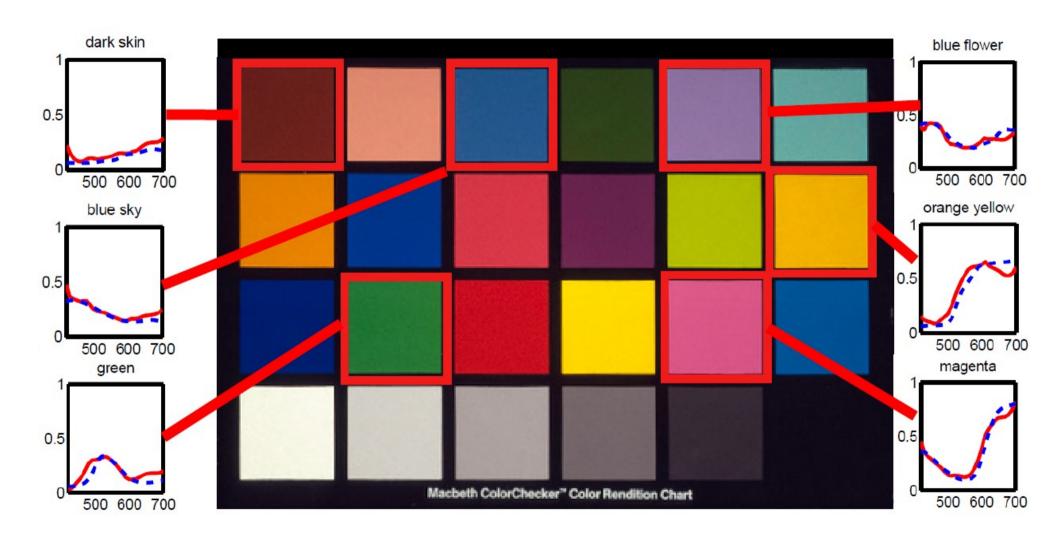
But when I bought my ColorChecker card, it comes with a little pamphlet giving the RGB values for the color patches, and

Patch #	Patch Color	Red	Green	Blue	
1	dark skin	94	28	13	
2	light skin	241	149	108	
3	blue sky	97	119	171	
4	foliage	90	103	39	
5	blue flower	164	131	196	
6	bluish green	140	253	153	
7	orange	255	116	21	
8	purplish blue	7	47	122	
9	moderate red	222	29	42	
10	purple	69	0	68	
11	yellow green	187	255	19	
12	orange yellow	255	142	0	





### Charte de couleur MacBeth (Spectre)





### Charte de couleur MacBeth





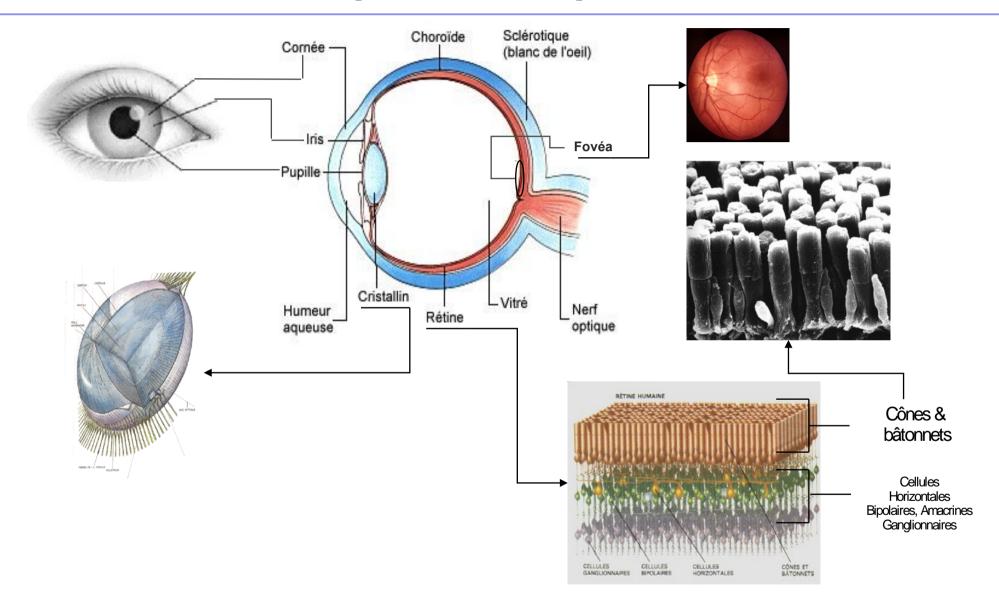
### Capteur de référence : l'œil

- Système optique complet
  - Des lentilles (cornée, cristallin, ...)
  - Un diaphragme (pupille)
  - Un capteur (rétine)
  - Un système de traitement

- Capteur
  - Cônes : segmentation des couleurs
  - Bâtonnets : luminance



### Le photo-récepteur

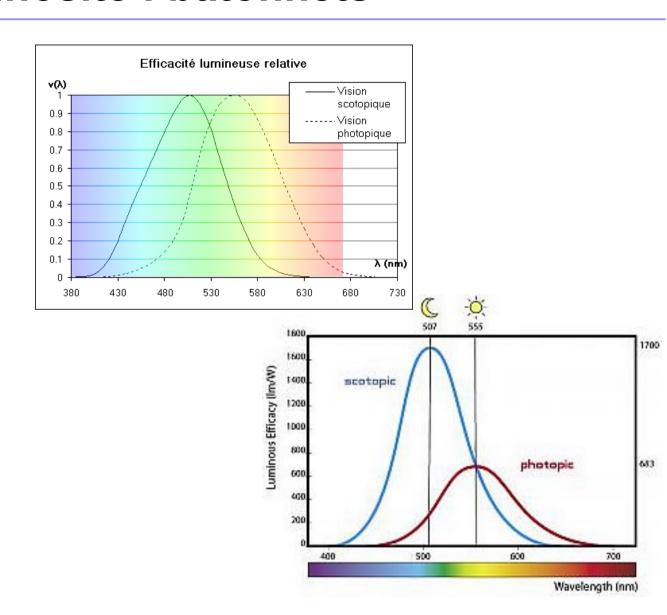




De la cornée à la rétine (exclue) la courbe de transmission spectrale couvre une gamme de 300 nm à 1400 nm. Le cristallin porte la limite inférieure globale à 380 nm au lieu de 300 nm

### Luminosité: bâtonnets

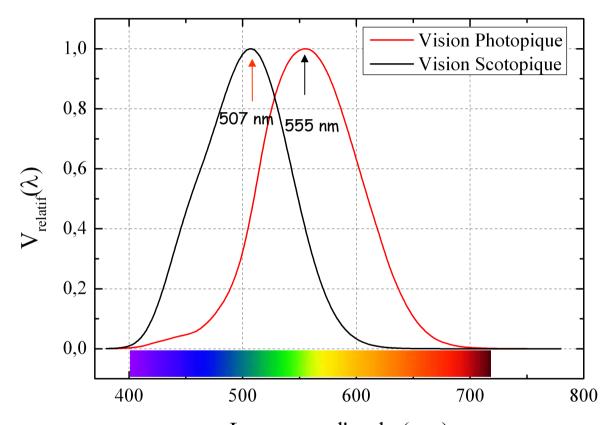
- Très nombreux
  - ~ 120 millions
- Très sensible
  - Photon
- Lent à l'adaptation
- Spectre visible
  - ~ 380 nm à ~ 780 nm
- Vision photopique
  - De jour
  - Maximum à ~ 550 nm
- Vision scotopique
  - De nuit
  - Maximum à ~ 500 nm





## Régimes de fonctionnement

- Vision de jour (uniquement cônes): vision Photopique
- Vision de nuit (uniquement bâtonnet): vision Scotopique



Longueur d'onde (nm)Valeur standard (CIE) de l'efficacité lumineuse relative Vrelatif  $(\lambda)$ 



## Vision photopique : courbe normalisé

λ (nm)		λ (nm)		λ (nm)		λ (nm)		λ (nm)	
		400	0,000 4	500	0,323	600	0,631	700	0,004 1
			0,001 2	510	0,503	610	0,503	710	0,002 1
		420	0,004 0	520	0,710	620	0,381	720	0,001 05
			0,011 6	530	0,862	630	0,265	730	0,000 52
		440	0,023	540	0,954	640	0,175	740	0,000 25
			0,038	550	0,995	650	0,107	750	0,000 12
		460	0,060	560	0,995	660	0,061	760	0,000 06
		470	0,091	570	0,952	670	0,032	770	0,000 03
380	0,000 0	480	0,139	580	0,870	680	0,017	780	0,000 015
390	0,000 1	490	0,208	590	0,757	690	0,0082		

Maximum à 555 nm = 683 lm.W<sup>-1</sup>



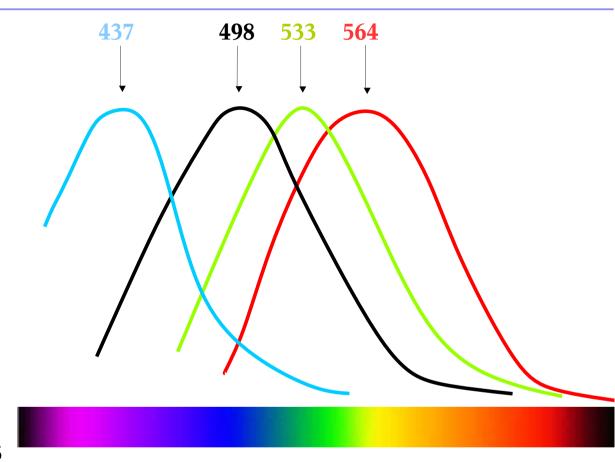
#### Luminance

- Lumen (Im)
  - Source qui émet un flux de 1 W à 555 nm
  - 683 lm
- 555 correspond au
  - maximum de la courbe d'efficacité énergétique
  - vision diurne
- Donnée plus perceptuel



#### Chromaticité : les cônes

- Petit nombre
  - $\sim 5/7$  millions
- Sensibilité moyenne
  - ~ 100 x plus faible
- Réponse très rapide
  - ~ 4 fois plus rapide
  - ~ 100 ms
- Vision photopique
- 3 courbes de réponses
  - Humain et singes
  - Trichromate





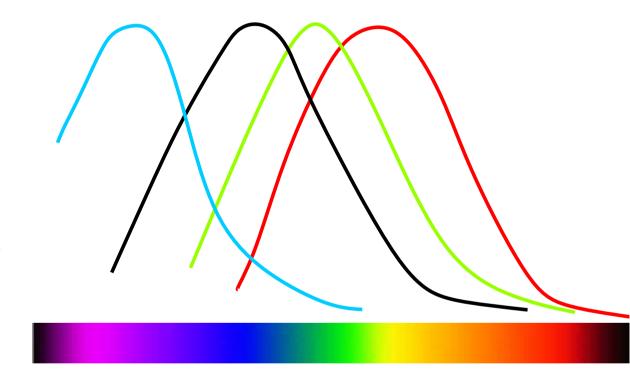
### Anomalies de la vision colorée

#### Achromatie

- Vision noir et blanc
- Très rare

#### Dichromatie

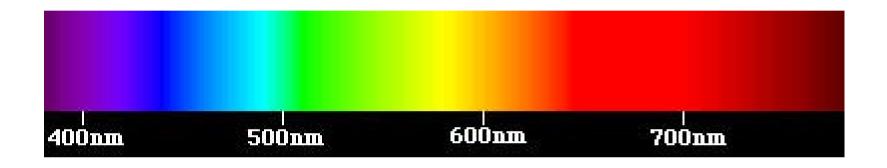
- Protanope: vert & bleu
  - Daltonien
- Tritanope : rouge & bleu
- Deuteranope : rouge & vert
- Quadrichromie / pentachromie
- Vert & rouge:
  - chromosome X
- Bleu:
  - chromosome 7

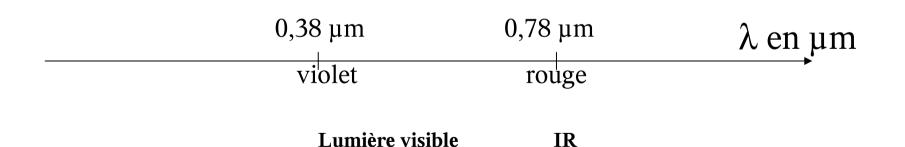




#### **Conclusion: domaine du visible**

$$380 \le \lambda \le 780 \text{ nm}$$

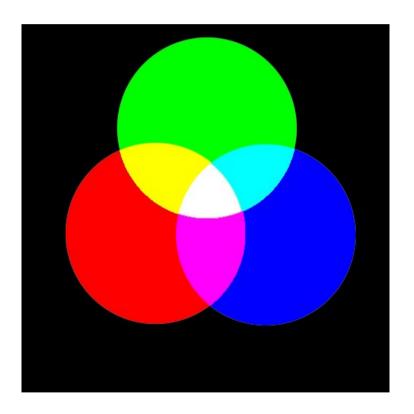




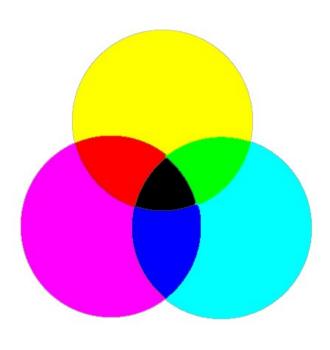


## Systèmes de couleur en trichromie

**ADDITIVE** 



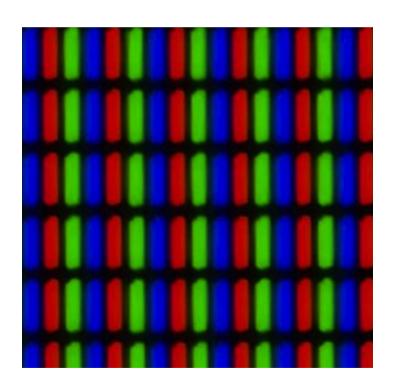
**SOUSTRACTIVE** 

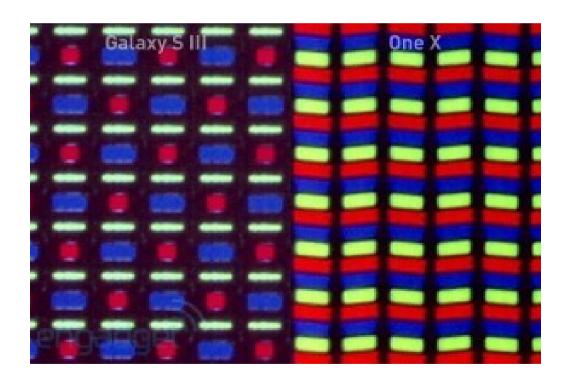




### Les espaces de couleur additifs

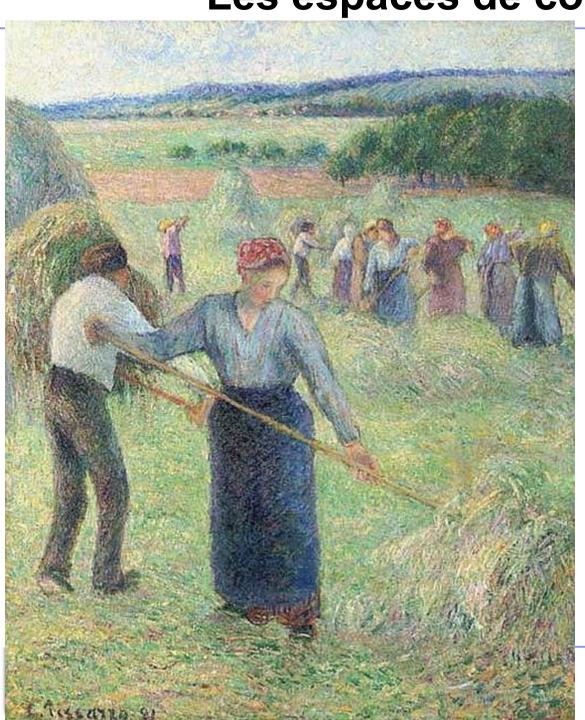
- Comment réaliser un système additif ?
  - Juxtaposion
  - Résolution inférieure à celle de l'oeil







## Les espaces de couleur additifs



#### **Pointillisme**

Fenaison à Eragny - Pissaro 1891

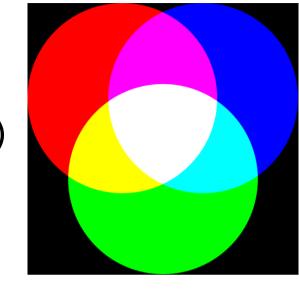
### **Tri-chomatique additif**

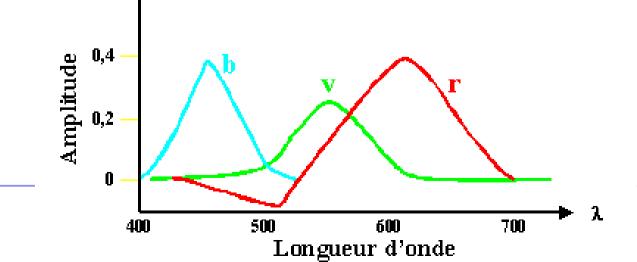
- PrincipesProches du comportement de l'œil
- ➤ XYZ : normalisé par la CIE (1931 1964) ∜Y (Luminance), Z (Chrominance)
- ➤ Autres espaces∜Tous exprimables en fonction de XYZ

♥YIQ (NTSC), YUV (PAL)

SRVB (RGB): dépend des périphériques

₩...

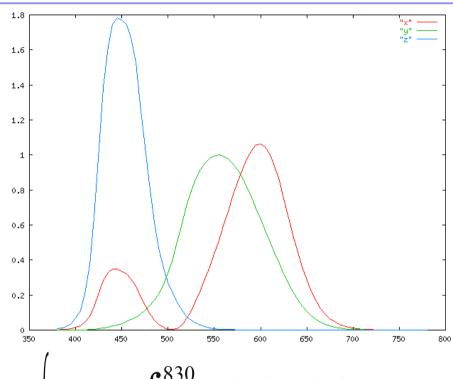






### **XYZ CIE 1931**

- Fonctions colorimétriques
  - Toutes les couleurs perçues
- CIE 1931 standard Observer
  - Couleur perçue à travers un cône de 2°
  - Sous une lumière standard
  - Tabulée tous les 5 nm
  - $-\bar{y}(\lambda)$  = efficacité énergétique  $V(\lambda)$
- Trois valeurs X Y Z
  - Y luminance
  - X Z la couleur
- Choix de k
  - Y = 100 pour un diffuseur parfait



$$X = k \int_{380}^{830} S(\lambda) \bar{x}(\lambda) d\lambda$$

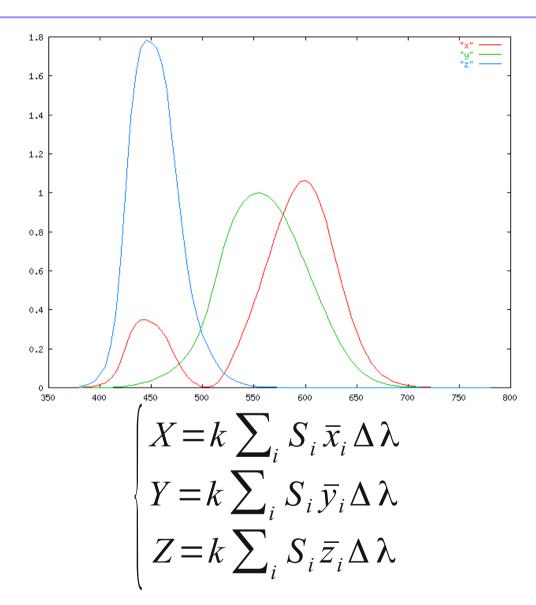
$$Y = k \int_{380}^{830} S(\lambda) \bar{y}(\lambda) d\lambda$$

$$Z = k \int_{380}^{830} S(\lambda) \bar{z}(\lambda) d\lambda$$



#### **XYZ CIE 1931**

- Fonctions colorimétriques
  - Toutes les couleurs perçues
- CIE 1931 standard Observer
  - Couleur perçue à travers un cône de 2°
  - Sous une lumière standard
  - Tabulée tous les 5 nm
  - $-\overline{y}(\lambda)$  = efficacité énergétique  $V(\lambda)$
- Trois valeurs X Y Z
  - Y luminance
  - X Z la couleur
- Choix de k
  - Y = 100 pour un diffuseur parfait





#### Coordonnées de chromaticité

 $y = \frac{Y}{X + Y + Z}$   $z = \frac{Z}{X + Y + Z}$ 

 Définition de couleur indépendante de la luminance

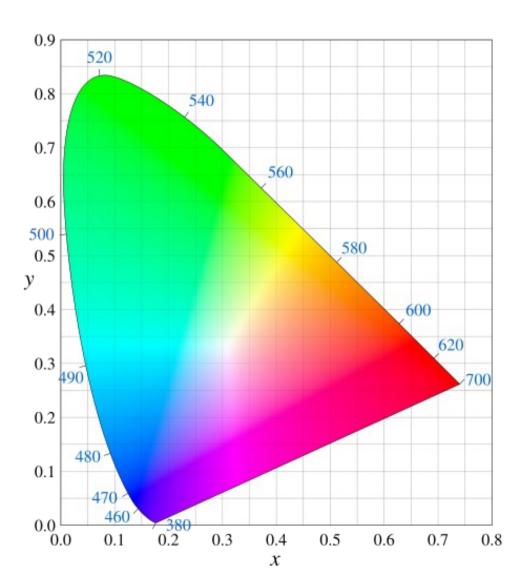
- Idée normaliser XYZ
- -z=1-x-y

- Couleur
  - Coordonnée xy
  - Luminance Y



### Diagramme de chromaticité

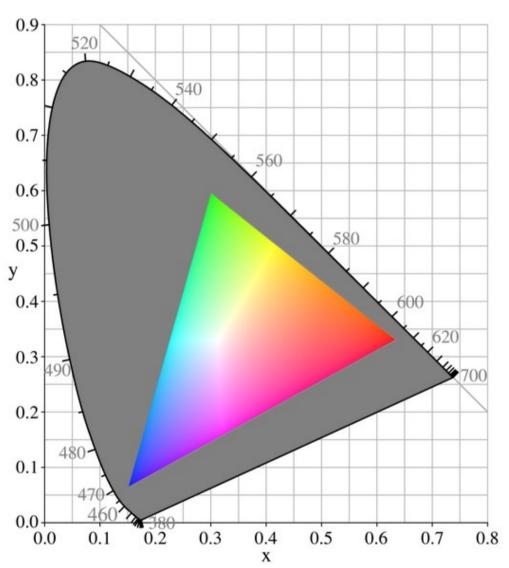
- Luminance constante
- Ensemble des couleurs visibles





### Diagramme de chromaticité

- Luminance constante
- Ensemble des couleurs visibles
- Gamut
  - Sous espace de ces couleurs
  - sRGB à gauche (écran standard)





# **RGB (RVB) CIE 1931**

#### Ensemble des espaces RGB

- Rouge de référence  $(x_R, y_R, z_R)$
- Vert de référence  $(x_G, y_G, z_G)$
- Bleu de référence  $(x_B, y_B, z_B)$
- Blanc de référence  $(X_w, Y_w, Z_w)$
- Transformation matricielle
  - $(S_R, S_G, S_B)$  solution d'un système
  - Matrice de transformation

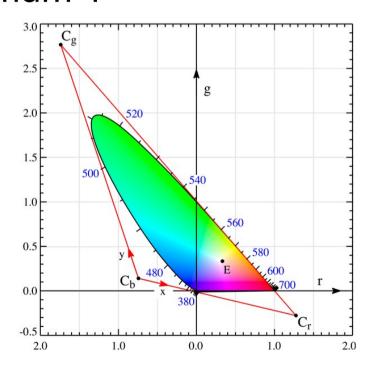
$$\begin{cases} X_W = x_R S_R + x_G S_G + x_B S_B \\ Y_W = y_R S_R + y_G S_G + y_B S_B \\ Z_W = z_R S_R + z_G S_G + z_B S_B \end{cases}$$

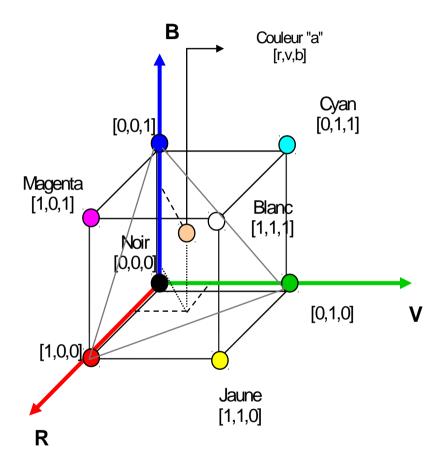
$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} x_R S_R & x_G S_G & x_B S_B \\ y_R S_R & y_G S_G & y_B S_B \\ z_R S_R & z_G S_G & z_B S_B \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix}$$



# L'espace RGB

- Vecteur à 3 dimension
- Chaque dimension
  - Minimum 0
  - Maximum 1







#### ITU-R Recommendation BT.709

	R	G	В	White
X	0.6400	0.3000	0.1500	0.3127
у	0.3300	0.6000	0.0600	0.3290

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.4124 & 0.3576 & 0.1805 \\ 0.2126 & 0.7152 & 0.0722 \\ 0.0193 & 0.1192 & 0.9505 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.32405 & -1.5371 & -0.4985 \\ -0.9693 & 1.8760 & 0.0416 \\ 0.0556 & -0.2040 & 1.0572 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}$$

$$L = Y = 0.2126 R + 0.7152 G + 0.0722 B$$



# Pour un écran calibré (Barco)

$$\begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0.430 & 0.342 & 0.178 \\ 0.222 & 0.707 & 0.071 \\ 0.020 & 0.130 & 0.939 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} R \\ V \\ B \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} R \\ V \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3.063 & -1.393 & 0.476 \\ -0.970 & 1.876 & 0.042 \\ 0.068 & -0.229 & 1.069 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}$$



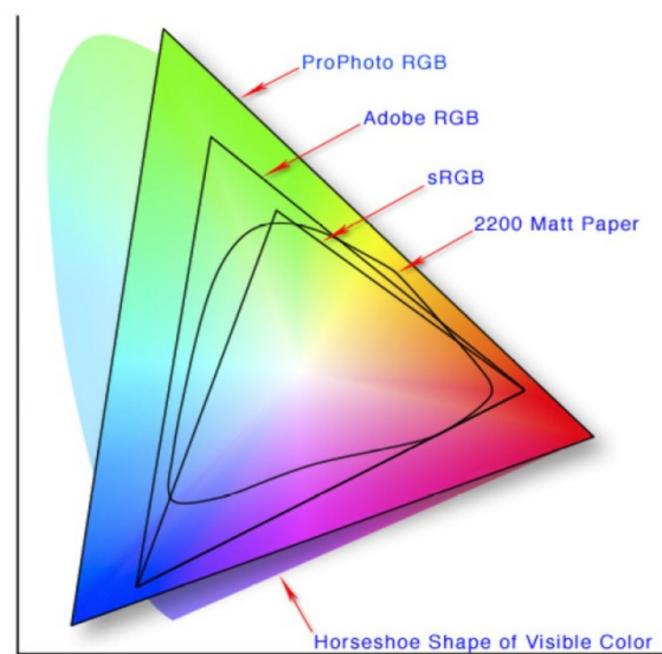
Color Space		Primaries			White point (illuminant)	
		R	G	В		
Adobe RGB	X	0.6400	0.2100	0.1500	D65	0.3127
(1998)	у	0.3300	0.7100	0.0600		0.3290
sRGB	Х	0.6400	0.3000	0.2100	D65	0.3127
	у	0.3300	0.6000	0.7100		0.3290
HDTV	Х	0.6400	0.3000	0.2100	D65	0.3127
(HD-CIF)	у	0.3300	0.6000	0.7100		0.3290
NTSC (1953)	Х	0.6700	0.2100	0.1400	С	0.3101
	у	0.3300	0.7100	0.0600		0.3161
SMPTE-C	X	0.6300	0.3100	0.1550	D65	0.3127
	у	0.3400	0.5950	0.0700		0.3290
PAL/SECAM	X	0.6400	0.2900	0.2100	D65	0.3127
	у	0.3300	0.6000	0.7100		0.3290
Wide	X	0.7347	0.1152	0.1566	D50	0.3457
Gammut	у	0.2653	0.8264	0.0177		0.3584



Scene	T (in K)	x	у
Candle flame	1850	0.543	0.410
Sunrise/sunset	2000	0.527	0.413
Tungsten TV/Film	3200	0.427	0.398
Summer sunlight at noon	5400	0.326	0.343
CIE A (incandescent)	2854	0.448	0.408
CIE B (direct sunlight)	4874	0.384	0.352
CIE C (indirect sunlight)	6774	0.310	0.316
CIE D50 (noon skylight)	5000	0.346	0.359
CIE D65 (average daylight)	6504	0.313	0.329
CIE E (normalized reference)	5500	0.333	0.333
CIE F2 (office fluorescence)	4150	0.372	0.375



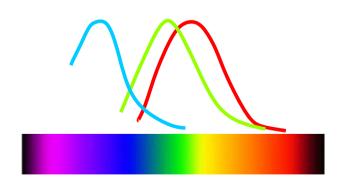
#### CIE XYZ vs RGB





#### **LMS**

- Approcher les courbes de réponse de l'oeil
  - Long (rouge)
  - Medium (vert)
  - Short (Bleu)
- iCAM model



$$M_{\text{von Kries}} = \begin{bmatrix} 0.3897 & 0.6890 & -0.0787 \\ -0.2298 & 1.1834 & 0.0464 \\ 0.0000 & 0.0000 & 1.0000 \end{bmatrix}$$

$$M_{\text{von Kries}}^{-1} = \begin{bmatrix} 1.9102 & -1.1121 & 0.2019 \\ 0.3710 & 0.6291 & 0.000 \\ 0.0000 & 0.0000 & 1.0000 \end{bmatrix}$$



# CIECAMO2 – modèle d'apparence de couleur

Pour faire un équilibre des blancs

$$- \text{ Transformer en RGB « fin »} \atop M_{\text{CAT02}} = \begin{bmatrix} 0.7328 & 0.4296 & -0.1624 \\ -0.7036 & 1.6975 & 0.0061 \\ 0.0030 & 0.0136 & 0.9834 \end{bmatrix}$$
 
$$M_{\text{CAT02}}^{-1} = \begin{bmatrix} 1.0961 & -0.2789 & 0.1827 \\ 0.4544 & 0.4735 & 0.0721 \\ -0.0096 & -0.0057 & 1.0153 \end{bmatrix}$$

Mise à l'échelle par une matrice diagonale D

$$\begin{bmatrix} X' \\ Y' \\ Z' \end{bmatrix} = M_{\text{CAT02}}^{-1} D M_{\text{CAT02}} \begin{bmatrix} X \\ Y \\ Z \end{bmatrix}$$



# CIECAMO2 – modèle d'apparence de couleur

- Comment calculer D

$$D = \begin{bmatrix} \frac{\rho_F}{\rho_I} & 0 & 0 \\ 0 & \frac{\gamma_F}{\gamma_I} & 0 \\ 0 & 0 & \frac{\beta_F}{\beta_I} \end{bmatrix}$$

Comment calculer D

- Spécifier le point blanc initial (I)

- Spécifier le point blanc initial (F)

$$\begin{bmatrix} \rho_I \\ \gamma_I \\ \beta_I \end{bmatrix} = M_{\text{CAT02}} \begin{bmatrix} X_I \\ Y_I \\ Z_I \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \rho_F \\ \gamma_F \\ \beta_F \end{bmatrix} = M_{\text{CAT02}} \begin{bmatrix} X_F \\ \gamma_F \\ Z_F \end{bmatrix}$$



# Généralisation des espaces RGB

- Réponses non-linéaires
  - sRGB par exemple

$$R' = \begin{cases} (1+f)R^{\gamma} - f & \text{for } t \le R \le 1\\ sR & \text{for } 0 \le R < t \end{cases}$$

$$G' = \begin{cases} (1+f)G^{\gamma} - f & \text{for } t \le G \le 1\\ sG & \text{for } 0 \le G < t \end{cases}$$

$$B' = \begin{cases} (1+f)B^{\gamma} - f & \text{for } t \le B \le 1\\ sB & \text{for } 0 \le B < t \end{cases}$$



Color Space	XYZ to RGB Matrix	RGB to XYZ Matrix	Nonlinear Transform	
Adobe RGB (1998)	2.0414 -0.5649 -0.3447 -0.9693 1.8760 0.0416 0.0134 -0.1184 1.0154	0.5767 0.1856 0.1882 0.2974 0.6273 0.0753 0.0270 0.0707 0.9911	y = NA $f = NA$ $s = NA$ $t = NA$	
sRGB	3.2405 -1.5371 -0.4985 -0.9693 1.8760 0.0416 0.0556 -0.2040 1.0572	0.4124 0.3576 0.1805 0.2126 0.7152 0.0722 0.0193 0.1192 0.9505	y = 0.42 $f = 0.055$ $s = 12.92$ $t = 0.003$	
HDTV (HD-CIF)	3.2405 -1.5371 -0.4985 -0.9693 1.8760 0.0416 0.0556 -0.2040 1.0572	0.4124 0.3576 0.1805 0.2126 0.7152 0.0722 0.0193 0.1192 0.9505	y = 0.45 $f = 0.099$ $s = 4.5$ $t = 0.018$	
NTSC (1953)	1.9100 -0.5325 -0.2882 -0.9847 1.9992 -0.0283 0.0583 -0.1184 0.8976	0.6069 0.1735 0.2003 0.2989 0.5866 0.1145 0.0000 0.0661 1.1162	$\gamma = 0.45$ $f = 0.099$ $s = 4.5$ $t = 0.018$	

TABLE 2.9 Transformations for standard RGB color spaces (after [245]).



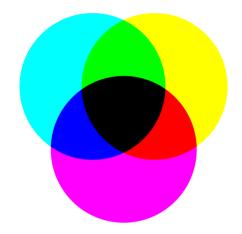
Color Space SMPTE-C	XYZ to RGB Matrix	RGB to XYZ Matrix	Nonlinear Transform $ \gamma = 0.45 $ $ f = 0.099 $ $ s = 4.5 $ $ t = 0.018 $
	3.5054 -1.7395 -0.5440 -1.0691 1.9778 0.0352 0.0563 -0.1970 1.0502	0.3936 0.3652 0.1916 0.2124 0.7010 0.0865 0.0187 0.1119 0.9582	
PAL/SECAM	3.0629 -1.3932 -0.4758 -0.9693 1.8760 0.0416 0.0679 -0.2289 1.0694	0.4306 0.3415 0.1783 0.2220 0.7066 0.0713 0.0202 0.1296 0.9391	$ \gamma = 0.45 $ $ f = 0.099 $ $ s = 4.5 $ $ t = 0.018 $
Wide gamut	1.4625 -0.1845 -0.2734 -0.5228 1.4479 0.0681 0.0346 -0.0958 1.2875	0.7164 0.1010 0.1468 0.2587 0.7247 0.0166 0.0000 0.0512 0.7740	y = NA $f = NA$ $s = NA$ $t = NA$

TABLE 2.9 (continued)



#### Couleur

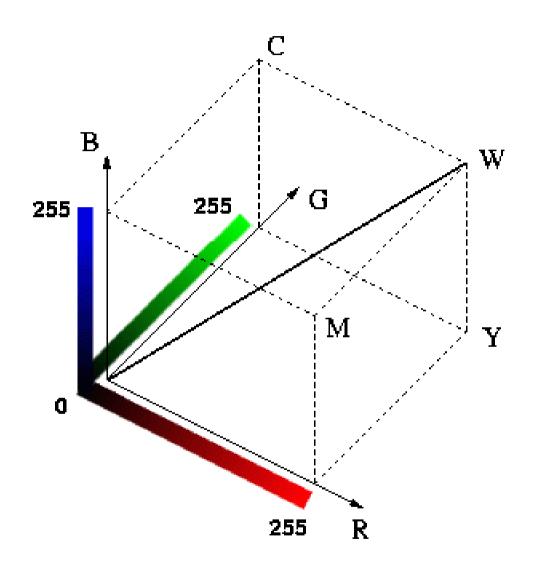
- Système soustractif
  - Sur les imprimantes
  - CMY (Cyan Magenta Yellow)
  - CMYK (+ Black)



http://www.efg2.com/Lab/Library/Color/Science.htm



#### **RGB et CMY**



R: red

G: green

B: blue

C: cyan

M: magenta

Y: yellow

W: white



### Les espaces de couleur perceptuel

- Objectifs
  - Distance uniforme en terme de perceptions
- De nombreux espaces
  - Lab,Luv
  - HSV,



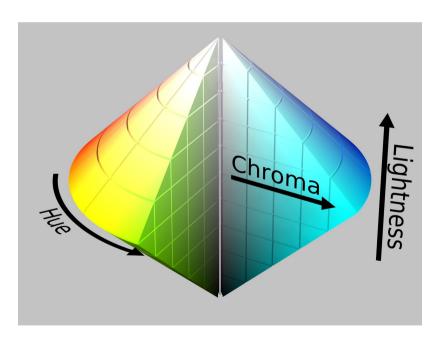
# **HSL**: Hue, Saturation, Lightness

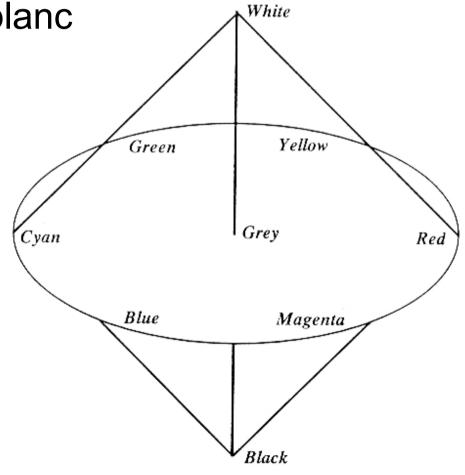
Espace plus « intuitif »

- Teinte : H (couleur)

Saturation : transition vers gris

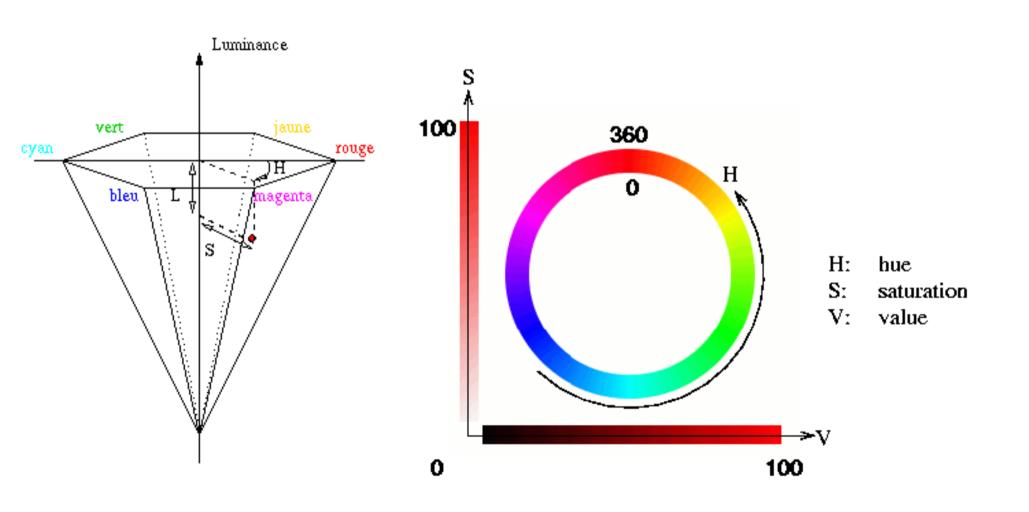
Luminosité : de noir vers blanc





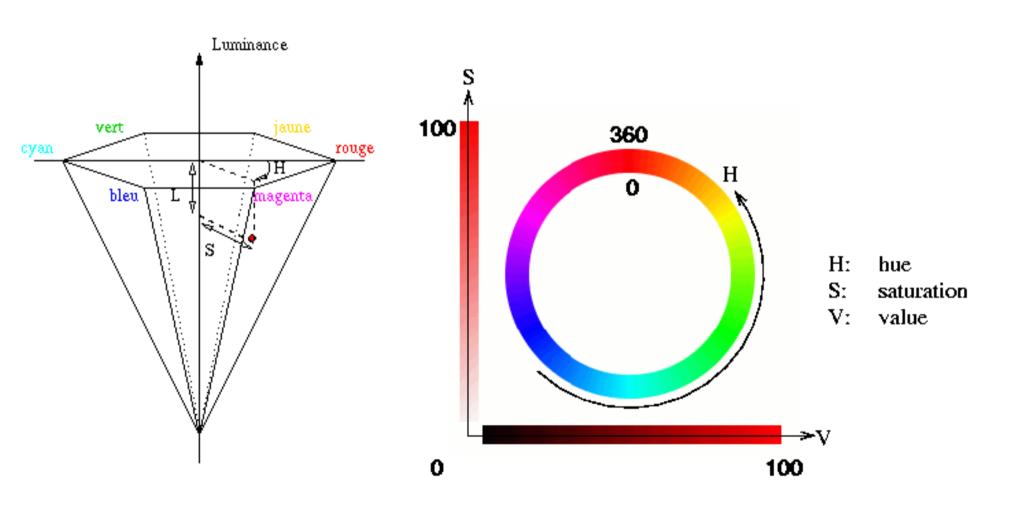


# **HSV**: Hue, Saturation, value





# TLS: Teinte, saturation, Luminosité





# Algorithme de conversion RGB → HSV

$$M = \max(R, V, B)$$
 $m = \min(R, V, B)$ 
 $C = M - m$ 

$$\begin{cases} M = \max(R, V, B) \\ M = \min(R, V, B) \\ C = M - m \end{cases}$$

$$H = 60$$

$$\begin{cases} H = 60 \\ 2 + \frac{B - R}{C} \\ 4 + \frac{R - G}{C} \end{cases} M = G$$

$$4 + \frac{R - G}{C} M = B \qquad H = H + 360 \text{ si } H < 0$$

$$S = \begin{cases} 0 & M = 0 \\ \frac{C}{M} & M \neq 0 \end{cases}$$

$$V = M$$



#### CIELUV - Lu\*v\*

- Espace de couleur uniforme en perception
  - Distance euclidienne ↔ erreur perçue
  - Sous un éclairement  $(X_n, Y_n, Z_n)$
  - Télévision et écran

$$u' = \frac{4X}{X + 15Y + 3Z}$$
  $v' = \frac{9Y}{X + 15Y + 3Z}$ 

$$v' = \frac{9Y}{X + 15Y + 3Z}$$



#### CIELUV - La\*b\*

- Espace de couleur uniforme en perception
  - Distance euclidienne ↔ erreur perçue
  - Sous un éclairement  $(X_n, Y_n, Z_n)$
  - Impression et industrie des matériaux

$$\begin{bmatrix} a^* = 500 \left[ f \left( \frac{X}{X_n} \right) - f \left( \frac{Y}{Y_n} \right) \right] \\ b^* = 200 \left[ f \left( \frac{Y}{Y_n} \right) - f \left( \frac{Z}{Z_n} \right) \right] \end{bmatrix}$$

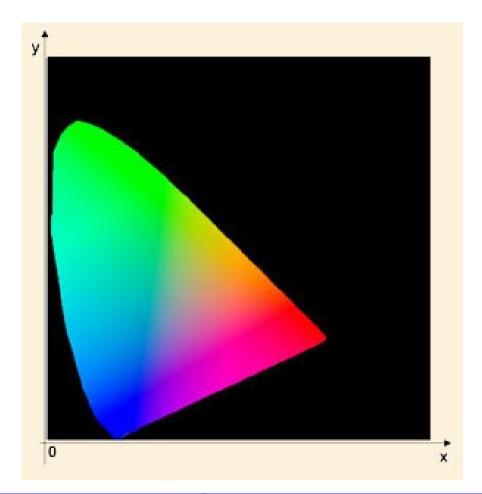
$$f(r) = \begin{cases} \sin r > 0.008856 & r^{1/3} \\ \sin r \le 0.008856 & 7.787r + \frac{16}{116} \end{cases}$$

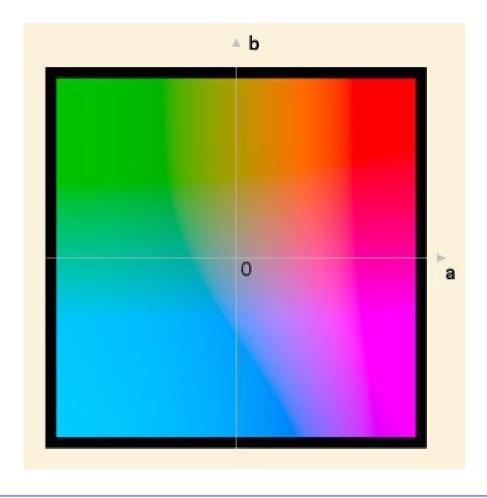


# Yxy / Lab

Espace de couleur Yxy

Espace de couleur Lab



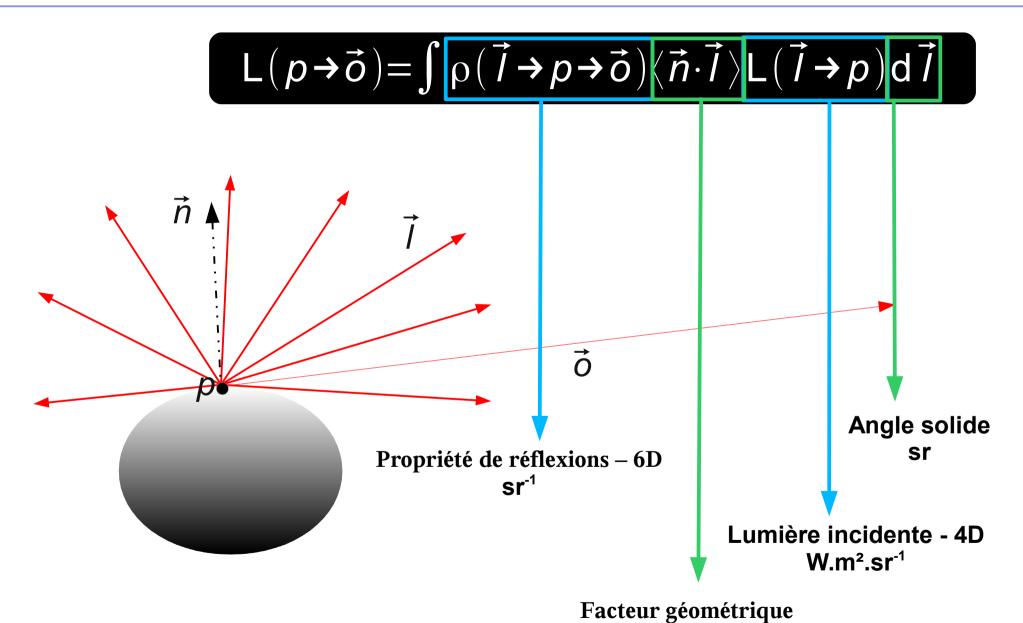




# Couleur et Réflexion



#### Calcul de la luminance réfléchie





# Formulation précédente

- Valable par longueur d'onde
  - Pas de fluorescence / phosphorescence

- Comment passer en espace de couleur ?
  - Transformer BRDF / illuminant en couleur
  - Multiplier composante par composante

- Valable seulement pour un illuminant constant
  - Borges 191



#### Erreur lors du calcul en couleur

$$r(p \rightarrow \vec{o}) = \rho(\vec{l} \rightarrow p \rightarrow \vec{o}) L(\vec{l} \rightarrow p)$$

$$\begin{cases} \rho_{X} = k \int_{380}^{830} \rho(\lambda) \bar{x}(\lambda) d\lambda \\ \rho_{Y} = k \int_{380}^{830} \rho(\lambda) \bar{y}(\lambda) d\lambda \\ \rho_{Z} = k \int_{380}^{830} \rho(\lambda) \bar{z}(\lambda) d\lambda \end{cases} \qquad \begin{cases} L_{X} = k \int_{380}^{830} L(\lambda) \bar{x}(\lambda) d\lambda \\ L_{Y} = k \int_{380}^{830} L(\lambda) \bar{y}(\lambda) d\lambda \\ L_{Z} = k \int_{380}^{830} L(\lambda) \bar{z}(\lambda) d\lambda \end{cases}$$

$$\begin{cases} r_{X} = k \int_{380}^{830} r(\lambda) \bar{x}(\lambda) d\lambda \\ r_{Y} = k \int_{380}^{830} r(\lambda) \bar{y}(\lambda) d\lambda \end{cases}$$

$$r_{Z} = k \int_{380}^{830} r(\lambda) \bar{y}(\lambda) d\lambda$$



#### Erreur lors du calcul en couleur

$$|\mathbf{r}_{x}-\mathbf{p}_{x}\mathbf{L}_{x}|$$

Semi-norme colorimétrique

$$\|\mathbf{f}\|_{\overline{\mathbf{m}}} = \int_{\lambda} \mathbf{f}^2 \overline{\mathbf{m}} - \left(\int_{\lambda} \mathbf{f} \overline{\mathbf{m}}\right)^2$$

Borne d'erreur

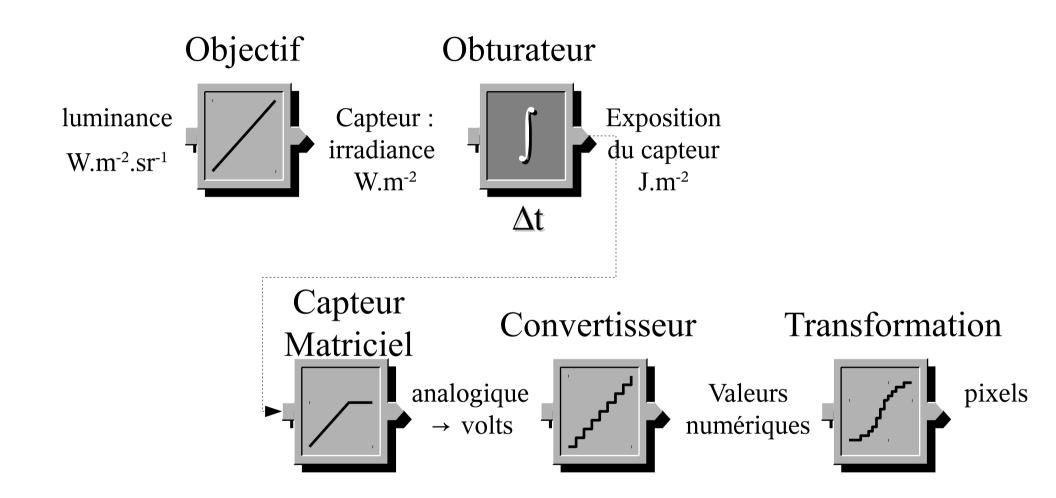
$$\left|\mathbf{r}_{\overline{\mathbf{m}}} - \rho_{\overline{\mathbf{m}}} \mathbf{L}_{\overline{\mathbf{m}}}\right| \leq \left\|\rho\right\|_{\overline{\mathbf{m}}} \left\|\mathbf{L}\right\|_{\overline{\mathbf{m}}}$$



# High Dynamic Range

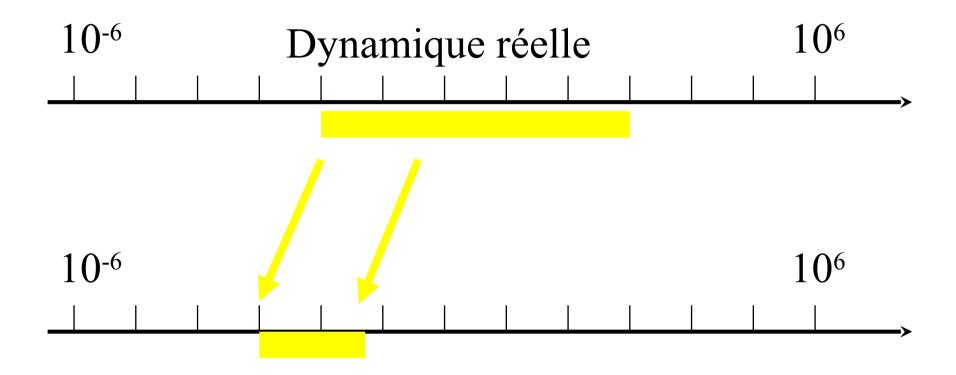


# Prise d'une image



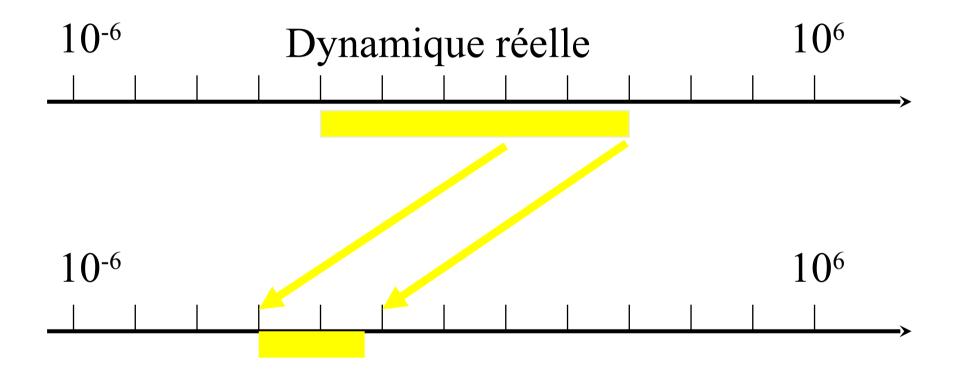


# Longue exposition





# **Exposition courte**





# Du signal à la couleur numérique

- Les caractéristiques d'un capteur
  - Énergie reçue → volt (~linéaire)
- Les caractéristiques de la numérisation
  - Volt → Valeur relative encodée sur X bits

$$z_{p} = f(I_{p} \Delta t)$$

- Filtrage, réduction de bruit, interpolations (Bayer)



# **Color Sensing in Camera (RGB)**

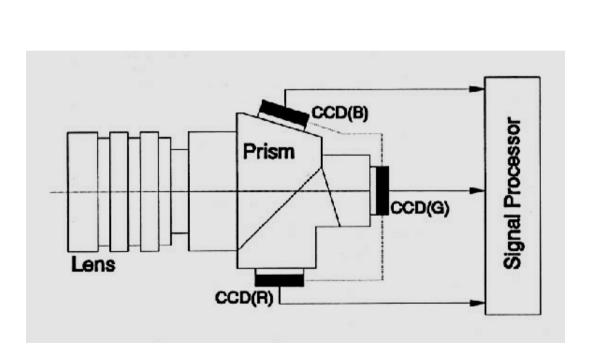
0.8

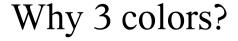
0.6

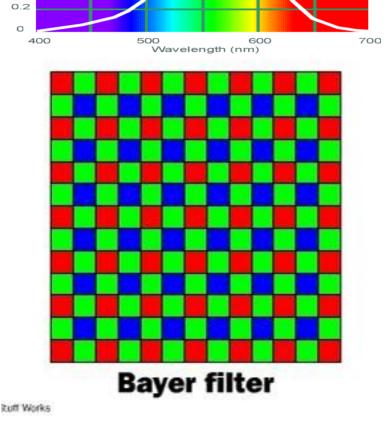
Relative Sensitivity

3-chip vs. 1-chip: quality vs. cost

Why more green?

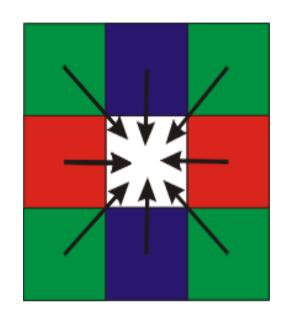




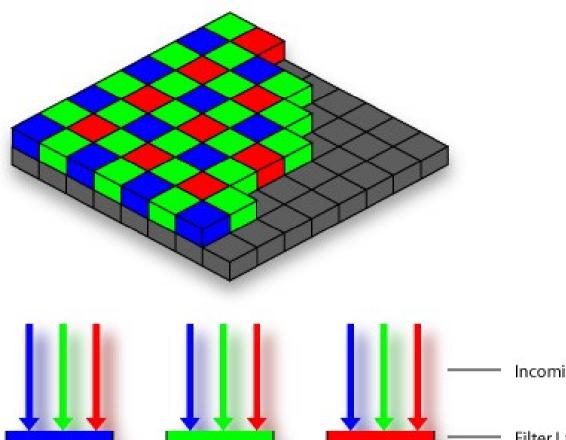


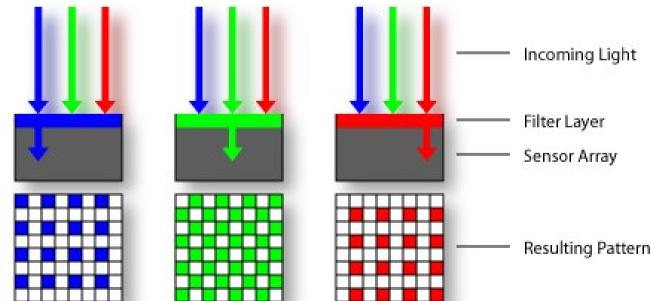


#### Matrice de Bayer



Estimer RGB en G depuis les valeurs voisines







http://www.cooldictionary.com/words/Bayer-filter.wikipedia

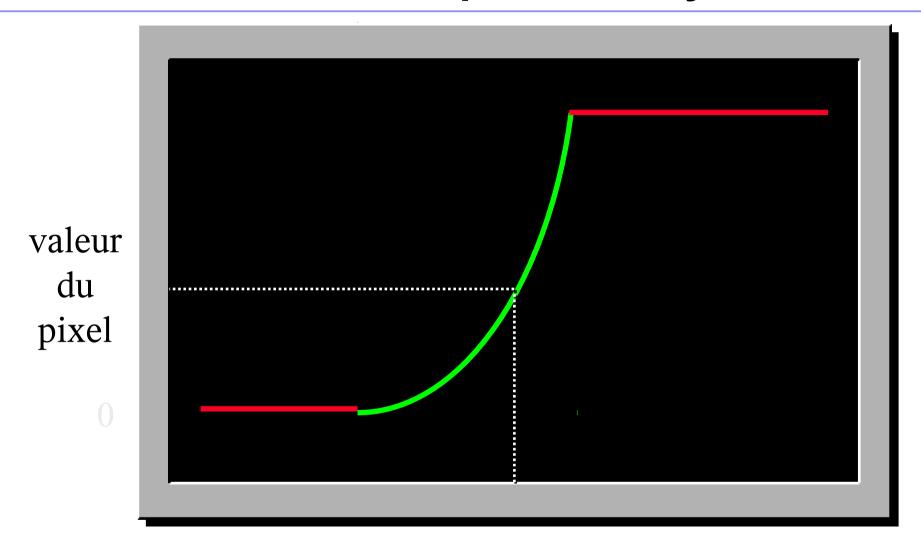
# Du signal à la couleur digitale

- Les caractéristiques d'un capteur
  - Énergie reçue → réaction chimique

$$z_{p} = f(I_{p} \Delta t)$$



## Courbe de réponse du système



log exposition = log (irradiance \*  $\Delta t$ )

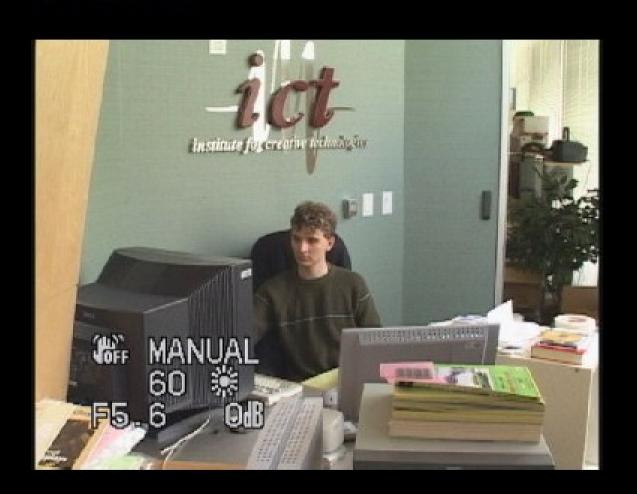
Compte le nombre de photons











Office interior

Indirect light from window

1/60th sec shutter

f/5.6 aperture

0 ND filters

0dB gain

Sony VX2000 video camera





Outside in the shade

1/1000<sup>th</sup> sec shutter

f/5.6 aperture

0 ND filters

0dB gain

16 times the light as inside





Outside in the sun

1/1000<sup>th</sup> sec shutter

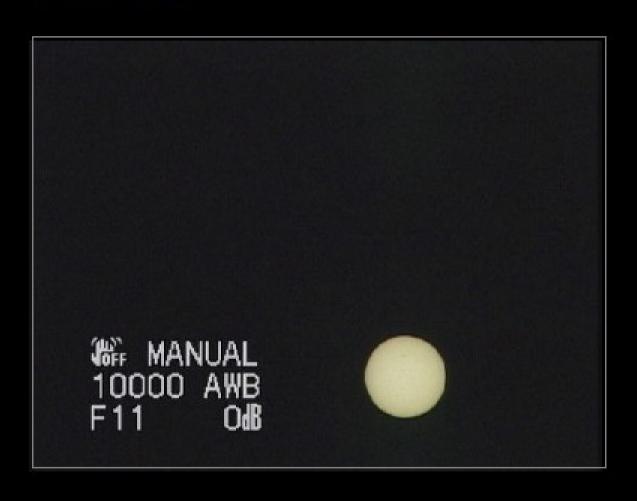
f/11 aperture

0 ND filters

0dB gain

64 times the light as inside

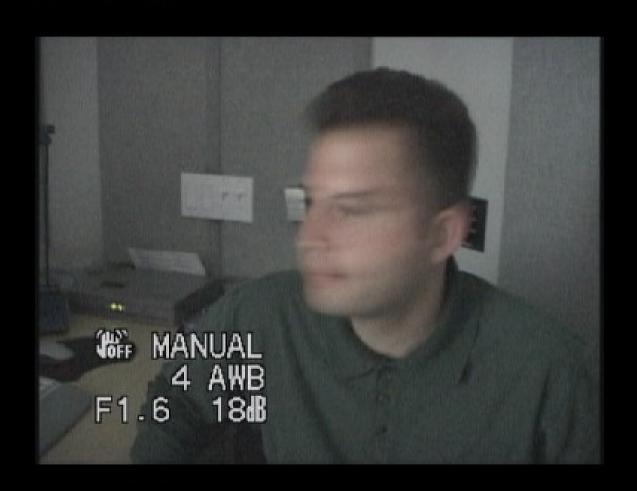




Straight at the sun
1/10,000<sup>th</sup> sec shutter
f/11 aperture
13 stops ND filters
0dB gain

5,000,000 times the light as inside





Very dim room

1/4th sec shutter

f/1.6 aperture

0 stops ND filters

18dB gain

1/1500th the light than inside





1500

The real world is high dynamic range.

25,000





2,000,000,000

### **Conclusion**

- Caméra / Appareil photos
  - Pas de mesures radiométriques!!
  - Traitements numériques → grandeurs physiques
- Les raisons
  - Dynamique limitée (intensités de coupure)
  - Courbe de réponse souvent inconnue
    - Calibration du dispositif d'acquisition
  - Précision limitée
- Une solution
  - Multiplier les acquisitions pour retrouver les valeurs d'irradiance (ou de luminance)



# Bien séparer

- La notion de dynamique
  - Plage de luminance / irradiance capturée
    - Ex : ouverture + sensibilité
- La notion de précision
  - Représentation colorée choisie
    - 8 bits vs 10 bits vs 14 bits...



## Notion de précision numérique

- Monde réel
  - analogique / continue
- Monde numérique
  - Discret
- Représentation des nombres réels
  - Fixé :  $0/255 \rightarrow 255/255$  sur 8 bits
  - Flottant: 0.2344x104



# Format IEEE-754 : simple précision

Sur 32 bits pour une simple précision



Signe Exposant (s) (e)

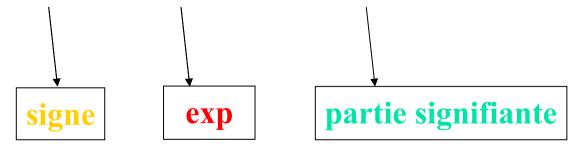
Mantisse (m)

Valeur=
$$(-1)^{s} \times (1.m)_{2} \times 2^{e-127}$$



## **Exemple**

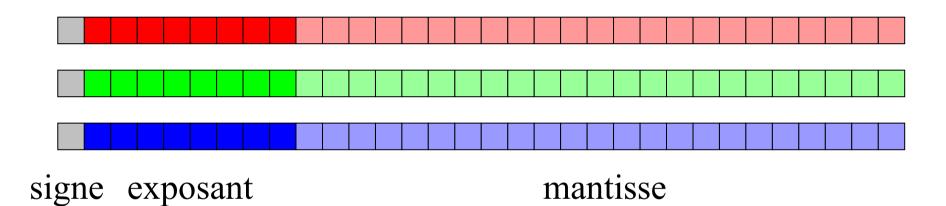
- Conversion de 37.75
  - Conversion de décimal vers binaire 100101.11
  - Normalisation
    - 1.0010111 x 25





### Format flottant 96 bits - TIFF

12 octets par pixel, 4 pour chaque canal



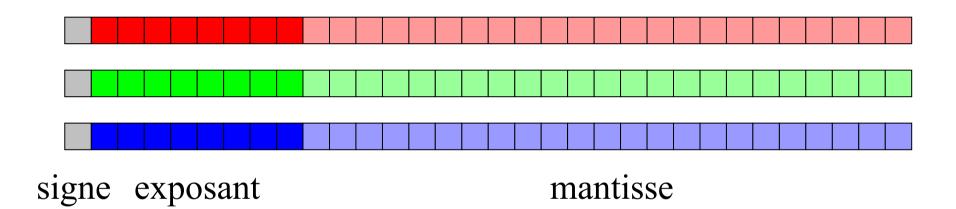
79 ordres de magnitude

Natif sur les cartes graphiques modernes



# Format flottant 96 bits - OpenEXR

12 octets par pixel, 4 pour chaque canal

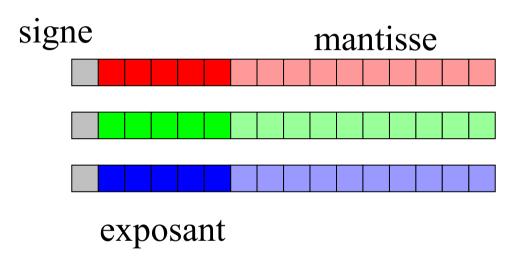


79 ordres de magnitude Natif sur les cartes graphiques modernes



# Format flottant 48 bits - OpenEXR

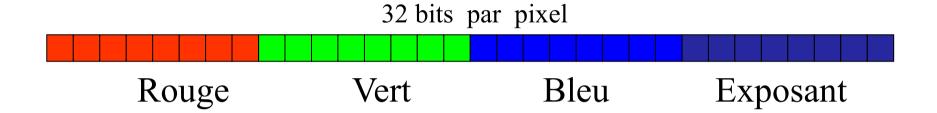
6 octets par pixel, 2 pour chaque canal



10,7 ordres de magnitude Pas de discrétisation < 0.1 % Natif sur les cartes graphiques modernes



# Format Radiance (RGBE / XYZE): .pic, .hdr



(145, 215, 87, 149) =  $(145, 215, 87) * 2^{(149-128)} =$  (1190000, 17600000, 713000)

(145, 215, 87, 103) =  $(145, 215, 87) * 2^{(103-128)} =$  (0.00000432, 0.00000641, 0.00000259)



### RGBE/XYZE

$$\begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} r+0.5 \\ g+0.5 \\ b+0.5 \end{bmatrix} \times \frac{2^{e-128}}{255}$$

$$e = \left[ \log_2(\max(R, G, B)) \right] + 128$$

$$\begin{bmatrix} r \\ g \\ b \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} R \\ G \\ B \end{bmatrix} \times \frac{255}{2^{e-128}}$$

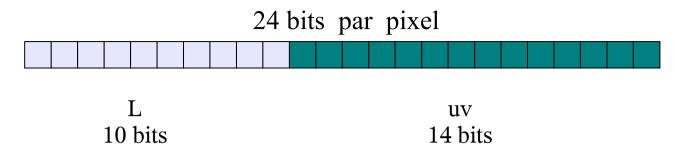


### RGBE/XYZE

- Format très compact
  - 76 ordre de magnitudes
- Mais
  - Pas de quantification de 1 %
  - 76 ordre de magnitudes
  - Opérations arithmétiques non-implémentées
  - Pas de signe
  - Pas de support natif
    - R9G9B9E5



## LogLuv – TIFF – 24 bits



- Espace perceptuel
  - Log de la luminance Y : espace XYZ

$$L_{10} = \left[ 64 \left( \log_2 \frac{Y}{\alpha} + 12 \right) \right] \qquad Y = \alpha 2^{\frac{L_{10} + 0.5}{64} - 12}$$

- Couleur uv : espace CIE Luv
  - Pas de 0.0035 sur tout le gammut (1 indice par couple uv)
- 4.8 ordres de magnitudes, quantification 1.1 %



# LogLuv TIFF – 32 bits



$$L_{15} = \left[ 256 \left( \log_2 Y + 64 \right) \right]$$

$$\begin{bmatrix} u_8 \\ v_8 \end{bmatrix} = \begin{vmatrix} 410 \begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} \end{vmatrix}$$

$$Y = 2^{\frac{L_{15} + 0.5}{256} - 64}$$

$$\begin{bmatrix} u \\ v \end{bmatrix} = \frac{1}{410} \begin{bmatrix} u_8 + 0.5 \\ v_8 + 0.5 \end{bmatrix}$$

- 38 ordres de magnitudes
- Pas de quantification 0.3 %



# Récapitulatifs des différents formats

Encoding	Covers Gamut	Bits / pixel	Dynamic Range	Quant. Step
sRGB	No	24	1.6 (1.0:0.025)	Variable
Pixar Log	No	33	3.8 (25.0:0.004)	0.4%
RGBE	No	32	76 (1038:10-38)	1%
XYZE	Yes			
LogLuv 24	Yes	24	4.8 (15.9:0.00025)	1.1%
LogLuv 32	Yes	32	38 (1019:10-20)	0.3%
EXR	Yes	48	10.7 (65000:0.0000012)	0.1%
scRGB	Yes	48	3.5 (7.5:0.0023)	Variable
scRGB-nl	Yes	36	3.2 (6.2:0.0039)	Variable
scYCC-nl	Yes			



# Comparaison perceptuelle des formats

• p114



## Capturer un carte d'irradiance

#### Matériel

- Weiss AG pour images sphériques
  - 96 bits par pixels mais 40s par image!
- Sinon, des ordres de magnitudes de 3 à 4
- Logiciel
  - Combiner plusieurs images
    - conditions d'exposition différentes

$$I_{p} \simeq \sum_{k} \frac{\mathbf{w}(Z_{pk})}{\sum_{k} \mathbf{w}(Z_{pk})} \frac{\mathbf{f}^{-1}(Z_{pk})}{\Delta t_{k}}$$



# Comment changer l'exposition ?

- Ouverture
  - Attention, pas le même champ de profondeur
  - Notion de f-stop







# Comment changer l'exposition?

- Ouverture
  - Attention, pas le même champ de profondeur
- Filtres
  - Nécessite l'utilisation de plusieurs filtres



# Comment changer l'exposition?

- Ouverture
  - Attention, pas le même champ de profondeur
- Filtres
  - Nécessite l'utilisation de plusieurs filtres
- Temps d'exposition
  - Correspond directement à la formule ci-dessous

$$I_{p} \simeq \sum_{k} \frac{\mathbf{w}(Z_{pk})}{\sum_{k} \mathbf{w}(Z_{pk})} \frac{\mathbf{f}^{-1}(Z_{pk})}{\Delta t_{k}}$$



# Variation du temps d'exposition

## Exemples de vitesse d'obturation:

- Canon D30 : de 30 à 1/4000 secondes
- Sony VX2000 : de ¼ à 1/10000 secondes
- Pentax K200 : de à secondes

## Avantages

- Variation linéaire de l'exposition
- Généralement précis et répétable

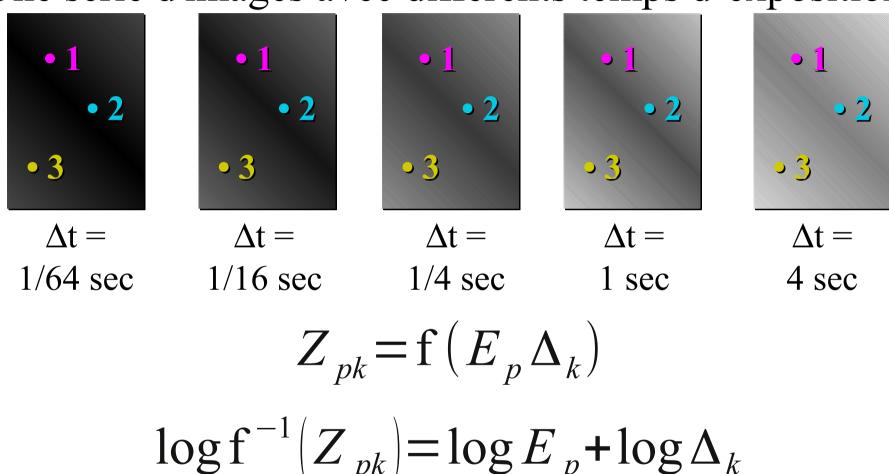
#### Problèmes restants

Du bruit dans les longs temps d'exposition



# L'algorithme de Debevec et Malik (1997)

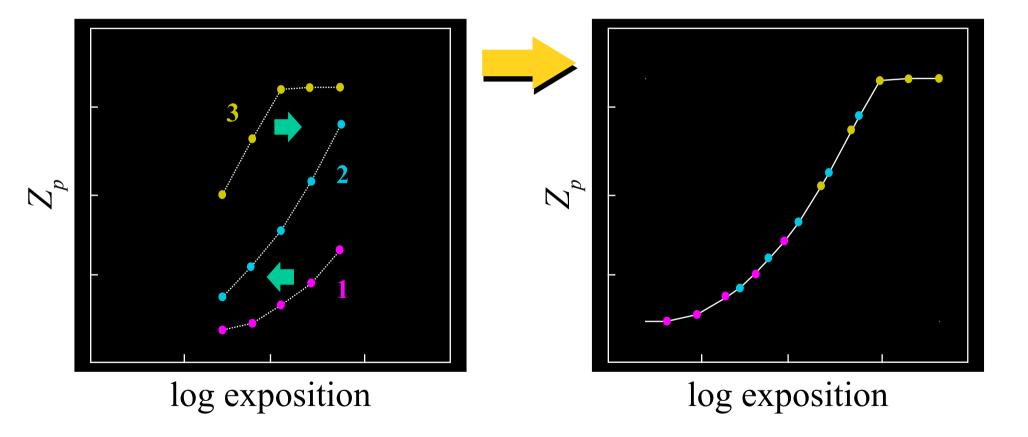
Une série d'images avec différents temps d'exposition



# L'intuition : trouver la courbe de réponse

Hypothèse :  $E_p = 1$ 

Ajuster les valeurs de  $E_p$  pour obtenir une coubre de réponse lisse





### **Comment faire?**

- g(z)
  - logarithme de fonction de réponse inverse
  - tabulée
- On a donc

$$g(Z_{pk}) = \log E_p + \log \Delta_k$$

Fonction d'objectif (optimisation)

$$\sum_{k} \sum_{p} \left[ \log E_{p} + \log \Delta t_{k} - g(Z_{pk}) \right]^{2} + \lambda \sum_{z=Z_{\min}-1}^{Z_{\max}+1} \partial_{zz}^{2} g(z)^{2}$$
Moindres carrés

Terme de lissage



#### Code matlab

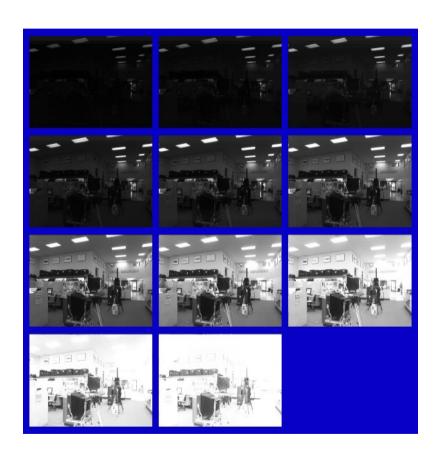
```
function [q, lE] = qsolve(Z, B, l, w)
n = 256;
A = zeros(size(Z,1)*size(Z,2)+n+1,n+size(Z,1));
b = zeros(size(A,1),1);
k = 1;
                     %% Include the data-fitting equations
for i=1:size(Z,1)
  for j=1:size(Z,2)
    wij = w(Z(i,j)+1);
    A(k, Z(i, j) + 1) = wij; A(k, n+i) = -wij; b(k, 1) = wij * B(i, j);
   k=k+1;
  end
end
A(k, 129) = 1; %% Fix the curve by setting its middle value to 0
k=k+1;
for i=1:n-2 %% Include the smoothness equations
 A(k,i)=1*w(i+1); A(k,i+1)=-2*1*w(i+1); A(k,i+2)=1*w(i+1);
 k=k+1;
end
x = A \setminus b;
                     %% Solve the system using SVD
q = x(1:n);
lE = x(n+1:size(x,1));
```



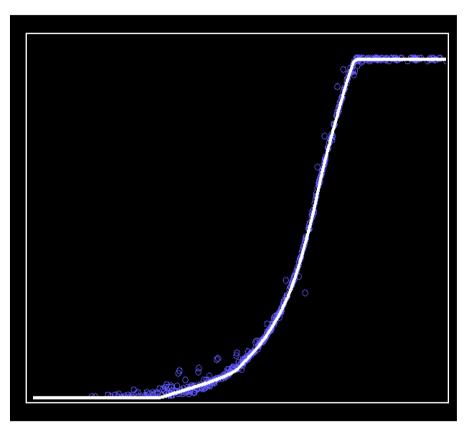
## Résultat sur un Kodak DCS460

Temps d'exposition de 1/30 à 30 sec

Courbe de réponse trouvé







log Eposition



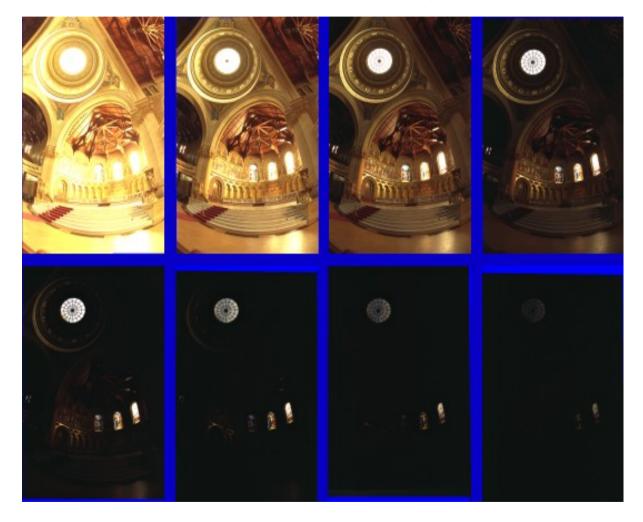
## Carte d'irradiance trouvée





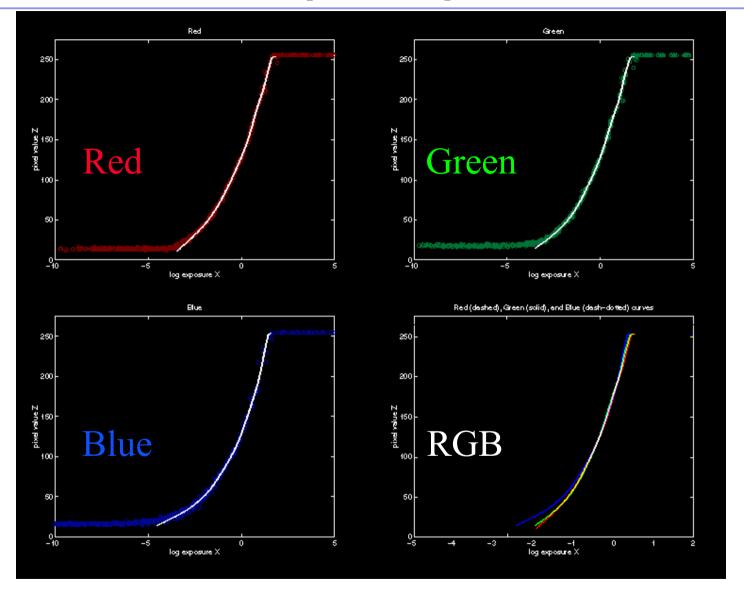
# Résultat sur un film classique couleur

## Kodak Gold ASA 100, PhotoCD





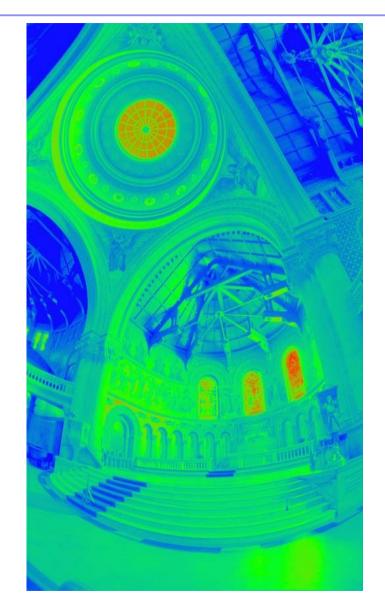
# Courbes de réponse par couleur





#### **Carte d'irradiance**



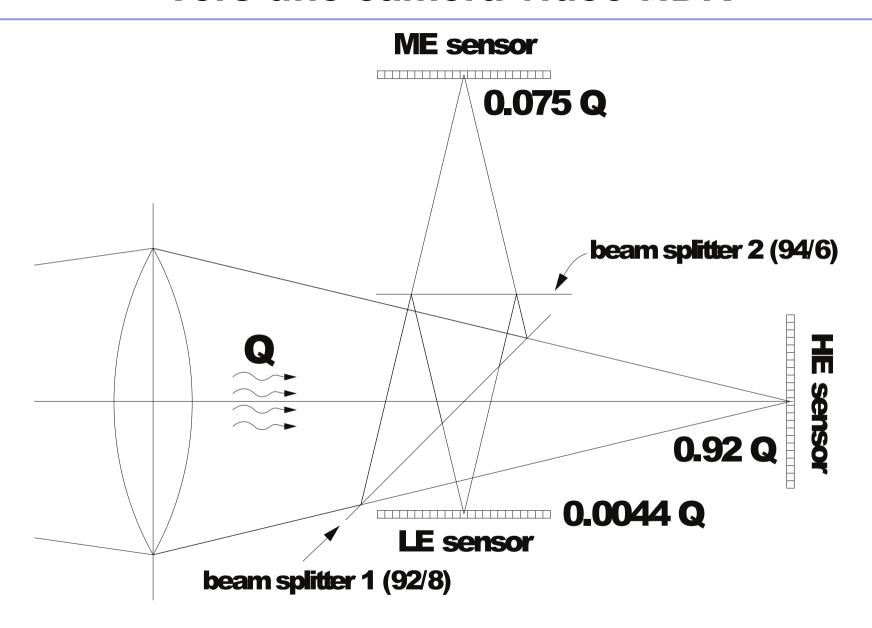




## **Limitations?**

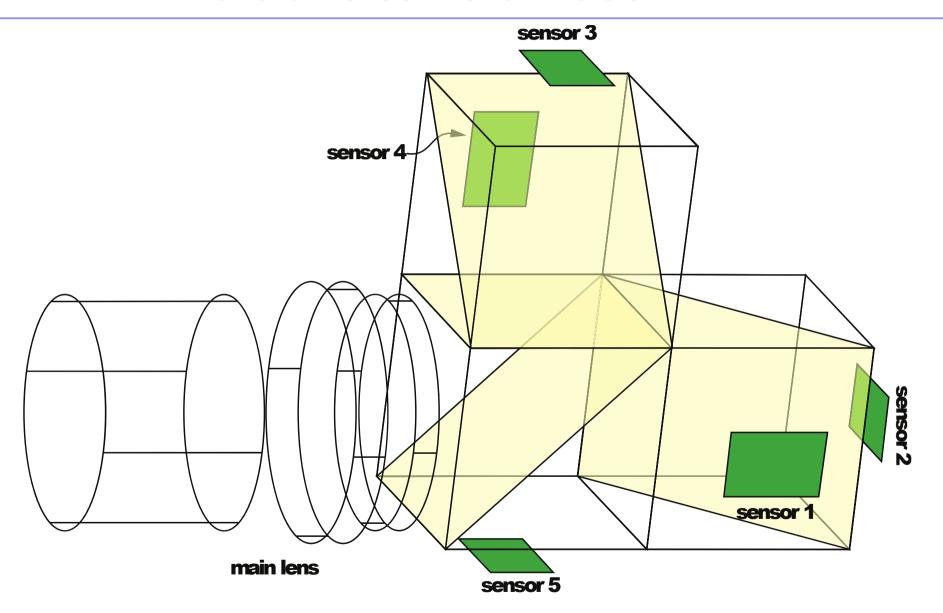


#### Vers une caméra vidéo HDR





#### Vers une caméra vidéo HDR



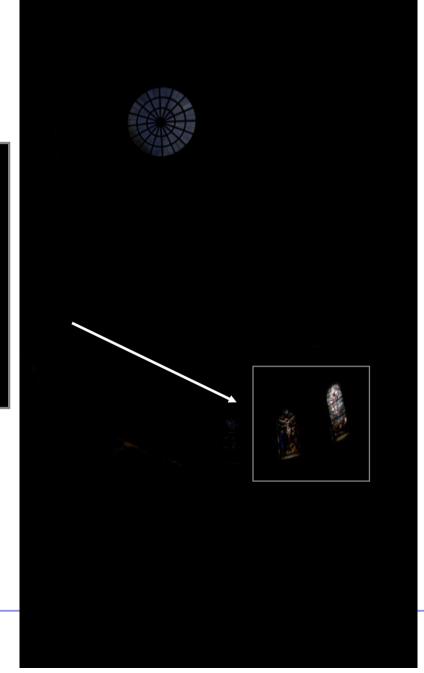


## Comment afficher une telle image?

Mise à l'échelle linéaire



 → Variation du temps d'exposition sur un capteur linéaire

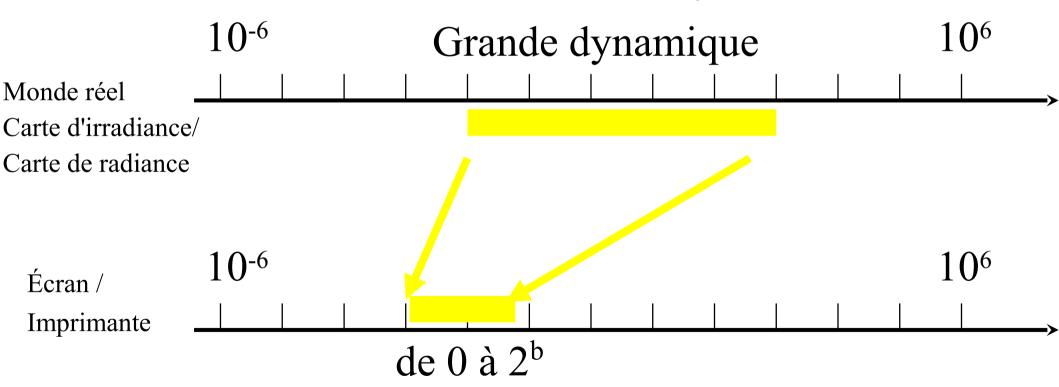




## **Correction de ton (Tone Mapping)**

- Simuler un système réel ou virtuel
- Différentes solutions

Transformation linéaire, intensités de coupure, ....





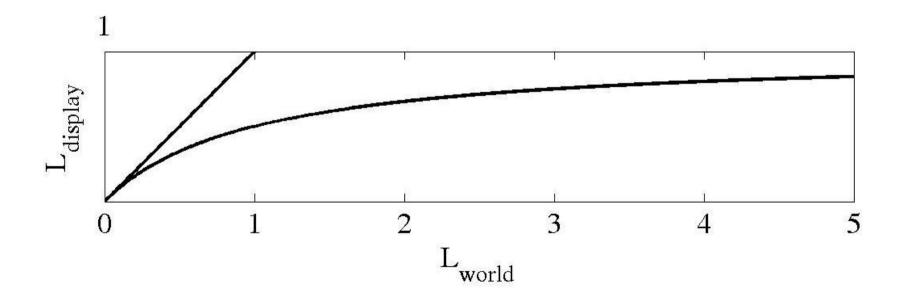
## Transformations simples globales

- La « courbe » de transformation globale doit
  - Ramener le maximum dans l'intervalle visible
  - Laisser les zones de luminance nulle
  - Garder les variations locales
- Exemple 1 : Reinhardt et al.
  - Dérivée = 1 à 0
  - Monotone
  - Temps vers 1 pour les intensités maximales



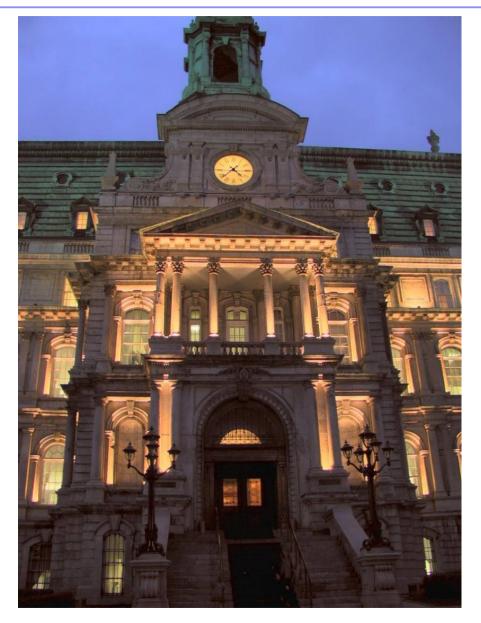
## **Exemple 1: Reinhart et al.**

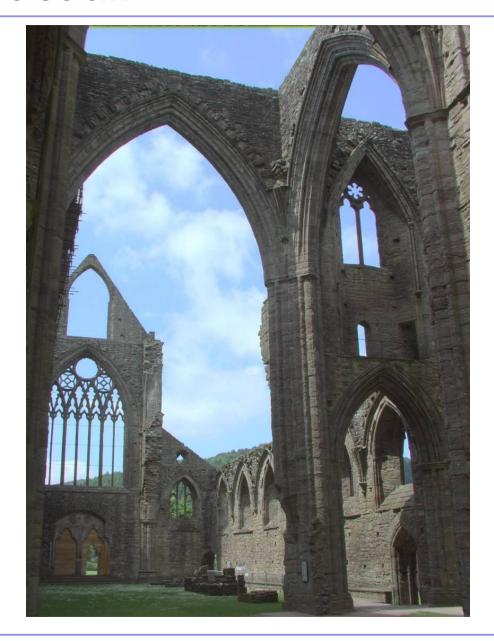
$$L_{\text{display}} = \frac{\alpha L_{\text{world}}}{1 + \alpha L_{\text{world}}}$$





## Reinhart et al.





## Autres opérateurs globaux (exemples)

Gamma : courbe de réponse classique

$$L_{\text{display}} = \left(\frac{L_{\text{world}}}{L_{\text{max}}}\right)^{\frac{1}{\gamma}}$$

- Schlick 1994
  - Fonctions rationnelles

$$L_{\text{display}} = \frac{p L_{\text{world}}}{p L_{\text{world}} - L_{\text{world}} + L_{\text{max}}}$$



### Autres opérateurs de ton

- Famille perceptuelle
  - Simuler les phénomènes d'adaptation de l'œil
    - Ex : perte de couleur dans les faibles intensités

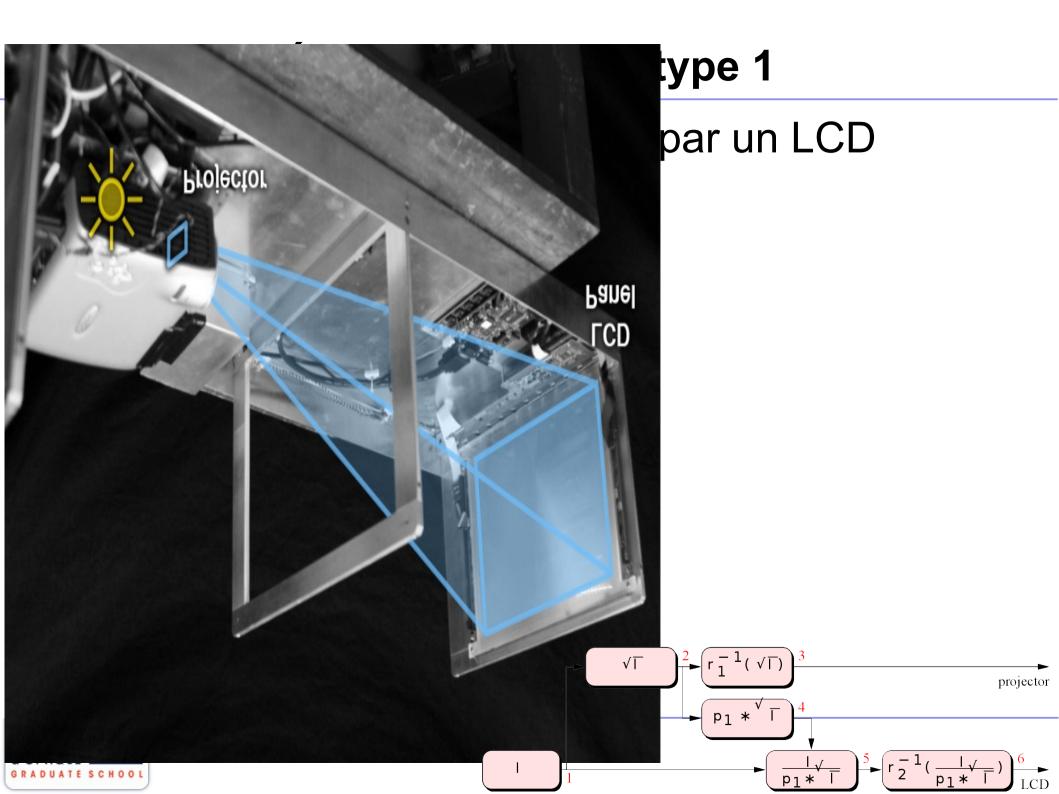
- Adaptation locale
  - Principe: utiliser une information locale
    - Ex : moyenne
  - Adaptation relative à cette valeur



#### Autre solution : vers un écran HDR

- Principe : augmenter le taux de contraste
  - Mise en cascade de systèmes d'affichages
- Ecran 1: taux de contraste c1:1
- Ecran 2: taux de contraste c2:1
- Total: taux de contraste c1\*c2:1





# Écran HDR : prototype 2

### Grille de LED de puissance modulé par un LCD

