合成開ロディジタルホログラフィによる広視域 3次元画像情報の取得と数値再生

Acquisition and Numerical reconstruction of 3D images with wide viewing zone using synthetic-aperture digital holography

中辻達也 南雄大 松島恭治

Tatsuya Nakatsuji Yudai Minami Kyoji Matsushima

関西大学システム理工学部電気電子情報工学科

Department of Electrical and Electronic Engineering, Kansai University

ABSTRACT

Only small and far objects can be recorded by conventional digital holography, because the maximum spatial frequency of the fringe pattern captured by the image sensor is considerably lower than that of classical film-holography. Therefore, if the area of the image sensor is small, it is practically impossible to change the visual point in numerical reconstruction. In this report, we present a new technique to record object fields by applying the synthetic aperture technique to phase-shifting lensless-Fourier digital holography we report last year. The technique makes it possible to capture object fields in a wide angle and therefore to obtain numerical reconstruction from different viewing angles. Furthermore, we demonstrate numerical reconstruction of clear images in a tilted plane by using rotational transformation of light fields.

Keywords: ディジタルホログラフィ, 合成開口, 回転変換, レンズレスフーリエ

1. はじめに

ディジタルホログラフィは,被写体が発した 光を振幅のみならず位相も記録する手法であり, 特に位相シフト法を用いた場合には,共役像や 非回折光による劣化の無い高品質な数値再生像 が得られる.ディジタルホログラフィで得た画 像情報は位相情報を含んでいるため,数値再生 時にピントを変えるなどの処理が可能になる. また,通常のホログラフィの光学再生像を視点 を変えて観察したかのように,視点を変えた数 値再生像が可能になるはずである.これができ

中辻達也

<nakatsuji@laser.ee.kansai-u.ac.jp>

関西大学システム理工学部電気電子情報工学科 〒564-8680 大阪府吹田市山手町3-3-35 TEL 06-6368-1121(内線 5722) るためには、物体から発せられる光を広い角度 範囲にわたって記録することが必要になる.し かしながら、現在得られるイメージセンサでは、 そのセンサピッチによって決まる最大空間周波 数の制限が強く、遠く離れた小さな物体しか記 録できない.その結果、物体が発する光のうち ごく狭い角度範囲の光を記録できるだけであり、 視点を変えるなどの処理は事実上不可能であっ た.

ディジタルホログラフィによる 3 次元画像情 報取得のこの様な問題点を克服するため,我々 は位相シフト⁽¹⁾・レンズレスフーリエ⁽²⁾方式の ディジタルホログラフィによる比較的大型の物 体の撮影をすでに報告している⁽³⁾.これは,イ メージセンサのセンサピッチによる視野角の制 限を緩和し,センサに比較的近い位置で物体光



Fig. 1 Definition of viewing zone.

波の記録を可能にする手法である.これにより, 物体が発した光を広い角度で記録することがで き,数値再生時にわずかに視点位置を変えるな どの処理が可能になる.

しかしながら、この手法では例えば、幅 1.8 mm の物体を 20 cm の撮影距離で記録することがで きるが、イメージセンサのサイズが 12 mm であ るため Fig.1 で定義する視域角は、わずか θ = 3.4° になってしまう.

そこで本研究では、光軸に対して垂直な面内 でシフトしたセンサから得た複数の画像を合成 する合成開口法^[4]を用いて、実効センササイズを 大型化して物体光波の記録を行った.これによ り広い角度で物体光を記録し、数値再生時に視 点を変化し、上下左右の異なった視点から見た 再生像を得ることを試みた.また、本研究では さらに傾いた面からの物体光波を回転変換^[5]を 用いて数値再生し、あたかも正面から撮影した かのような再生像を得ることも試みた.

2. 合成開口法を用いた位相シフトレン ズレスフーリエ型ディジタルホログラ フィ

Fig.2 に位相シフトレンズレスフーリエ方式の 合成開口ディジタルホログラフィの撮影光学系 を示す. 2000×2000 pixel でピッチ 6.0×6.0 μm の イメージセンサ(東芝テリー製 CSB4000CL-10A) をストローク 200 mm で位置決め精度 15 μm の 2 軸自動ステージを用いて光軸と垂直に移動し,





複数枚の干渉縞を記録した. この時, ステージ の移動量をセンササイズより小さくすることで 画像間に重なりを持たせ, 正確な重なり位置を 検出している. 具体的には x 軸, y 軸方向ともに 移動距離 8 mm で 5 枚ずつ撮影し, 合計 25 枚の 撮影を行った. この時, 同一位置で Piezo 素子に より位相シフト量を変えた 4 枚の干渉縞画像を 撮影し, 位相シフト法によりセンサ面での物体 光の複素振幅分布を求めている.

3. ホログラムの数値合成処理

まず位相シフト法により求めた隣り合った複 素振幅画像の相関関数を計算してピーク位置を 求める.このピーク位置は,画像の重なりの位 置に対応しているため,それを基に隣り合った 画像を重ね合わせていくことでFig.3のような合



Fig.3 Composition of multiple complex images.

成複素振幅画像が得られる. このとき, $D \approx 44$ mm となるため, Fig.1 に示すとおり d = 20 cm で は視域角 $\theta' = 12.6^{\circ}$ となる. 従って, 合成開口法 を用いない場合と比べて 3.7 倍広い視域を有す ることがわかる. なお, 相関関数の結果から本 研究で用いた自動ステージでは, 5 µm 程度のず れで記録されていることがわかった. 本研究で は, フーリエ型ディジタルホログラムを撮影し ているので, 合成した複素振幅画像を逆フーリ エ変換するだけで再生像を得ることができる.

4. 数値計算による視点移動





Fig.5 Definition of size and position of pupil.

Fig.4 に示すように、位相シフト法によって得 られる合成複素振幅 g(x, y)を逆フーリエ変換す る.これにより、参照光源とセンサ間の距離 d_R だけセンサから離れた平面上で物体光の複素振 幅分布 f(x, y)が得られる.これは物体近傍の位置 であるので、一旦、センサ近傍の位置まで距離 $d \approx d_R$ の伝播計算を行い複素振幅分布 $f_d(x, y)$ を得 る.この分布 $f_d(x, y)$ 上で視点を置きたい位置(x_e , y_e)で瞳の範囲(p_x, p_y)だけ残して残りをゼロ値で 埋め, 視点変化をシミュレートした. このよう に視点を設定した $f_d(x, y)$ を再び物体近傍の位置 まで逆伝播し, ホログラムの数値再生像を得た.

5. 合成開口法による数値再生像

参照光源センサ間距離 $d_R = 20$ cm として撮影 を行った.ホログラムを瞳の大きさ $(p_x, p_y) = (3.2$ mm, 3.2 mm)で数値再生した結果を Fig.6 に示す. Fig.6(a)の再生像を基準視点位置とすると,(b)は 33 mm右によった視点からの再生像,(c)は33 mm 上によった視点からの再生像である.「6 の目」 は「3 の目」の背後にあるので(a)の再生像では「6 の目」を確認することが出来ないが,(b)や(c)の 再生像では「6 の目」が確認できる.これより上 下左右ともに明瞭な視点変化を確認できる広視 域 3 次元画像情報が取得できていることを確認 できた.



Fig. 6 Numerical reconstructions from different angles. Units: mm.

6. 傾いた平面の数値再生像

Fig.7(a)のようにセンサ面に対して約 70°傾け て設置した平面画像 A と B からの光 f(x, y)を本 手法で撮影した. 画像 A と B のサイズはどちら も 10×10 mm²であり, 30 mm の間隔を空けて設



______sensor Fig. 7 Planar objects on tilted plane.



Fig. 8 Numerical reconstruction of planar objects on tilted plane.

あるいは通常のディジタルホログラフィではこ の 2 つの画像を明瞭に再生することは困難であ る.そこで本研究では光波の回転変換^[5,6]を用い て数値再生を行った.そのためにはまず Fig.8(a) のように A と B の中間位置まで取得した複素振 幅画像 f(x, y)を逆伝播し,次に y 軸の周りで θ = 69°の回転変換を行った.その結果を Fig.8(b)に示 す.このようにあたかも正面から撮影したかの ように傾いた平面上の画像を再生することがで きた.

ここで再生像に若干の歪みが生じているが, 本研究では N.A が低い, すなわち d_R が D より大 幅に大きいと仮定して,複素振幅分布 f(x, y)の逆 フーリエ変換で物体光波を再生しているためで はないかと考えられる.実際,合成開口した場 合では N.A = 0.11 となり,合成開口なしの場合 の N.A = 0.03 に比べてかなり高い N.A となって いる.この結果,再生像にわずかな歪みが生じ ると考えられる.

7. まとめ

本研究では, 位相シフトレンズレスフーリエ 型ディジタルホログラフィでセンサ周辺部の空 間周波数が増加しない利点を生かし、合成開口 の手法を用いて擬似的に巨大なイメージセンサ を構成して数値再生時の視域を拡大した.その 結果,取得したホログラムデータから視点の異 なった数値再生像が得られることを確認した. また,光波回転変換の手法を用いることで,傾 いた面からの明瞭な数値再生を行うことができ ることを確認した.なお最後に,位相シフト・ レンズレスフーリエ型ディジタルホログラフィ を 3 原色に拡張して得たカラー数値再生像を Fig.9 に示す.これにはまだ合成開口法を用いて いないが,同様な手法で広視域 3 次元カラー画 像情報の取得が可能であると考えている.



Fig.9 Numerical reconstruction in color.

参考文献

- I. Yamaguchi, T. Zhang: "Phase-shifting digital hologra phy", Opt. Lett. 22, 1268-1270 (1997).
- [2] C. Wagner, S. Seebacher, W. Osten, W. Juptner: "Digital recording and numerical reconstruction of lensless Fourier holograms in optical metrology", Appl. Opt. 38, 4812-4820(1999).
- [3] 中辻,長岡,松島: "位相シフトレンズレスフーリ エディジタルホログラフィによる広視野3次元画 像情報の取得",3次元画像コンファレンス2006, 113-116 (2006).
- [4] R. Binet, J. Colineau, and J. Lehureau, "Short-range synthetic aperture imaging at 633 nm by digital holography", Appl. Opt. 41, 4489-4496 (2002).
- [5] K. Matsushima, H. Schimmel, and F. Wyrowski, "Fast calculation method for optical diffraction on tilted planes by use of the angular spectrum of plane waves", J. Opt. Soc. Am. A20, 1755-1762 (2003).
- [6] K. Matsushima, "Formulation of rotational transformation of wave fields and the application to digital holography", to be published.