第37卷 第4期 2013年7月 激 光 技 术 LASER TECHNOLOGY Vol. 37, No. 4 July, 2013

文章编号: 1001-3806(2013)04-0483-04

基于数字微镜器件的计算全息3维显示

王 鹏,张亚萍*,张建强,吴 上,陈 伟 (昆明理工大学 理学院,昆明 650500)

摘要:为了进一步研究计算全息3维显示的方法,以数字微镜器件为空间光调制器,采用层析法,结合菲涅耳 衍射积分算法中的角谱法,探讨了全息图的计算与数字微镜器件参量之间的关系,并利用修正立轴参考光编码的 方式,得到了菲涅耳计算全息图。通过对计算全息图进行数值模拟及实验验证,均得到了较好的再现像。结果表 明,该方法实现了3维物体的再现,为计算全息3维显示提供了一种有效的方法。

关键词: 信息光学;3 维显示;角谱法;数字微镜器件

中图分类号: 0438 文献标识码: A doi:10.7510/jgjs.issn.1001-3806.2013.04.015

3-D computer generated hologram display based on digital micro-mirror device

WANG Peng, ZHANG Ya-ping, ZHANG Jian-qiang, WU Shang, CHEN Wei (Faculty of Science, Kunming University of Science and Technology, Kunming 650500, China)

Abstract: In order to achieve high-quality hologram reconstruction based on digital micro-mirror device (DMD), gray scale adjustment characteristics and Fresnel diffraction characteristics of DMDs were described in detail. Then, the principle of holographic display based on DMD was analyzed. Finally, high-quality hologram was reconstructed. The results demonstrate holographic display was improved obviously after grayscale-adjustment. The results are helpful for the display of computer generated hologram based on digital micro-mirror device.

Key words: information optics; 3-D displaying; angular spectral method; digital micro-mirror device

引 言

近年来,3 维显示已成为国内外的一个研究热 点,在影视艺术、可视化、虚拟现实等方面有着诱 人的前景。现在使用的3 维显示技术主要有体视 镜、视差挡板、投影式3 维显示等,而这些3 维显 示技术并不是真正的3 维显示,它们只能提供全 部深度感中的一种或几种。真正的3 维显示技术 应该提供全部深度感,全息术就是这样一种技术。 而随着计算全息术和空间光调制器的出现,全息 技术摒弃了以往利用复杂光路通过感光胶片记录 信息,和繁琐费时的后续处理过程,步入实时动态 再现的现阶段^[1]。数字微镜器件(digital micromirror device, DMD)是美国德州仪器公司基于数字 光处理(digital light processing, DLP)技术的空间 光调制器,它具有高分辨率、高亮度、高对比度、高 可靠性、数字控制、响应时间短等优点^[2],因其具 有良好的衍射性能,而逐渐被应用于全息图的 再现^[3]。

本文中提出了一种利用数字微镜器件实现3维 显示的方法。该方法以 DMD 为显示器件,通过 DMD 对全息图显示的原理,根据菲涅耳衍射角谱理 论,分析了 DMD 的分辨率与物体采样间距的关系; 利用菲涅耳衍射角谱法,得到了基于层析法的3维 物体计算全息图。结合 DMD 的显示机制,建立了 全息显示系统,实现了多层平面图像的立体重构。 从光电重现方面验证了这种方法对数字微镜器件进 行3维显示的可行性。

基金项目:国家自然科学基金资助项目(61007061)

作者简介:王 鹏(1988-),男,硕士研究生,现主要从 事计算全息3维显示的研究。

^{*}通讯联系人。E-mail: yaping. zhang@gmail.com 收稿日期:2012-09-07;收到修改稿日期:2012-09-20

| 484 | 激 | 光 | 技 | 术 | 2013 年 7 月 |
|-----|---|---|---|---|------------|
|-----|---|---|---|---|------------|

1 3 维物体全息图的制作和再现

1.1 数字微镜器件概述

DMD 是用数字电压信号控制微反射镜片执行 机械运动来实现光学功能的装置^[4]。DMD 是美国 德州仪器公司在 1987 年推出的专利产品,其镜面由 上百万个微反射镜组成长方形阵列,每个微镜对应 投影画面中的一个像素。其通过二进制脉冲宽度调 制的方式改变通断时间的长短,即可获得每个像素 不同灰度级的投影。由于 DMD 具有大光通量、高 衍射效率、高分辨率、高对比度、高灰度等级及响应 速度快等优点,而逐渐引起了人们的重视。用数字 微镜器件作为空间光调制器进行全息图的光电再现 的能力已经得到了实验证明^[54]。

DMD 高性能使得其成为3 维全息显示技术中 良好的空间光调制器件,加载全息条纹的 DMD 对 入射的相干光进行振幅、相位调制,能够实现全息条 纹的重构。下面将根据 DMD 的微镜结构和显示原 理,考虑与全息平面不同距离的截面上的物光场采 样,采用菲涅耳衍射角谱法计算3 维物体全息图,计 算各截面全息分布函数,编码合成为一张包含3 维 物体信息的计算全息图。

1.2 菲涅耳型全息图的计算

图 1 所示为菲涅耳衍射全息波前记录,其中,xy 为物光场平面,ξ-η 为全息平面,也就是全息重构 时数字微镜器件所在的平面。若要计算各层截面物 光场在全息平面的衍射分布,首先要对截面物光场 进行离散采样。为了充分利用 DMD 显示全息图, 必须考虑物体采样和全息图采样问题。显然,全息 图的采样频率由 DMD 的分辨率决定;物体的抽样 频率应该由再现像的分辨率决定。而再现像最终是 由 DMD 衍射形成的,所以 DMD 分辨率决定了物体 的采样间隔。





微镜的中心间距。如图 1 所示, *z* 为截面物光场平面 *x*-*y* 和全息平面 *ξ*-η 之间的距离。在全息重构时, *z* 成为重构像聚焦平面与 DMD 之间的距离。

从菲涅耳衍射的角谱理论^[7-8]出发,假设截面物 光场的角谱和全息平面的角谱分别为 $A_0(\xi,\eta)$ 和 $A(\xi,\eta)$,可知全息平面上光扰动的角谱与物平面上 的光扰动的角谱之间的关系为:

 $A(\xi,\eta) = A_0(\xi,\eta)H(\xi,\eta)$ (1) 式中,传递函数 H 表示为:

$$H(\xi,\eta) = \exp\left[jkz\left(1-\frac{\lambda^2}{2}(\xi^2+\eta^2)\right)\right] \quad (2)$$

式中, λ 为相干光波长,全息平面 ξ - η 上的物光波复振幅分布可以表示为:

$$E(\xi,\eta) = \mathscr{F}^{-1}\left\{\mathscr{F}\left[O(x,y)\right] \times \exp\left[jkz\left(1-\frac{\lambda^2}{2}(\xi^2+\eta^2)\right)\right]\right\}$$
(3)

式中,*x-y* 平面上的复振幅分布为 *O*(*x*,*y*), *F*代表傅 里叶变换, *F*⁻¹代表傅里叶逆变换, *k* 为波数, *k* = 2π/ λ。若把全息图平面视为空域, 对其做傅里叶变换后, 与传递函数在频域里相乘, 而由(3)式的变换又最终 回到了空域, 因此角谱法重建像面的像素大小为:

$$\Delta x = \Delta \xi, \Delta y = \Delta \eta \tag{4}$$

式中, Δx 和 Δy 为物光场平面的抽样间隔, $\Delta \xi$ 和 $\Delta \eta$ 为全息面的抽样间隔。依据 DMD 的像素微镜中心间距,取全息面的抽样间隔 $\Delta \xi = \Delta \eta = 13.7 \mu m_{\odot}$

1.3 3 维物体物光波的计算全息图

采用层析法计算 3-D 物体计算全息图的原理如下所述。其中,(x_i , y_i)为物面(或再现像面)坐标, (ξ , η)为全息面坐标,i为层面数。首先将 3 维物场 沿深度方向分层成像,将各层面在全息面的菲涅耳 衍射复振幅叠加后,加入参考光并制作成一张全物 场的全息图^[9-10]。

设总层数为L,第i层物面 P_i 距离全息面的距 离为 z_i , P_i 面上的复振幅分布为 $O_i(x_i, y_i)$,为了避 免物波频谱信息丢失而使再现像失真,各层面复振 幅乘以随机位相矩阵 $\varphi(x_i, y_i)$,降低物波频谱的动 态范围,以利于全息图的计算和编码。结合计算机 中的快速傅里叶变换算法,利用菲涅耳衍射积分算 法中的角谱法,则全息面菲涅耳衍射分布可表示为:

$$E_{i}(\xi, \eta) = \mathscr{F}^{-1}\left\{\mathscr{F}\left[O_{i}(x_{i}, y_{i})\varphi(x_{i}, y_{i})\right] \times \exp\left[jkz_{i}\left(1 - \frac{\lambda^{2}}{2}(\xi^{2} + \eta^{2})\right)\right]\right\}$$
(5)

激光技术 jgjs@sina.com

版权所有 © 《激光技术》编辑部 http://www.jgjs.net.cn

第37卷 第4期

485

则各层面在全息面的衍射分布的叠加结果为:

 $E(\xi,\eta) = \sum_{i=1}^{L} E_i(\xi,\eta) = A_0(\xi,\eta) \exp[j\phi(\xi,\eta)](6)$

式中, $A_0(\xi, \eta)$ 和 $\phi(\xi, \eta)$ 分别为叠加后全息面复振幅的幅值和位相,设平面参考光为:

 $R(\xi,\eta) = R_0(\xi,\eta) \exp[j2\pi(f_{\xi}\xi + f_{\eta}\eta)]$ (7) 式中, $f_{\xi} \pi f_{\eta}$ 分别为 $\xi \pi \eta$ 方向的倾斜因子, $R_0(\xi,\eta)$ 为参考光的幅值(设为常数1)。将 $A_0(\xi,\eta)$ 归一 化后采用博奇编码方式获得的全息图表示为:

 $h(\xi,\eta) = 0.5 \{1 + A_0(\xi,\eta) \times$

 $\cos[2\pi(f_{\xi}\xi + f_{\eta}\eta) - \phi(\xi,\eta)]\}$ (8)

再现过程中,以记录参考光的共轭光*R*^{*}(ξ,η) 照明全息图,利用角谱重建法得到各再现像面的复 振幅分布为:

$$O_{i}'(x_{i}, y_{i}) = \mathscr{F}^{-1}\left\{\mathscr{F}\left[h(\xi, \eta)R^{*}(\xi, \eta)\right] \times \exp\left[jkz_{i}\left(1 - \frac{\lambda^{2}}{2}(\xi^{2} + \eta^{2})\right)\right]\right\}$$
(9)

改变不同的 z_i 值,即对全息图在不同再现面进 行数字聚焦,就可以再现出 3 维物体各层面的复振 幅分布,从而获得物体的再现像。

2 计算全息图数值模拟

采用一幅3 维图像(像素总量为512×512),设 其中的汉字"昆明"距离全息面为310mm,汉字"理 工"距离全息面为320mm,汉字"大学"距离全息面 为330mm,像素间距为13.7μm,记录波长 532.8nm。计算全息图(像素总量512×512)及其数 字再现像如图2 所示。



Fig.2 Slice images hologram and numerical reconstruction

a-3-D object b-CGH c-image reconstruction with z = 310 mm d-image reconstruction with z = 320 mm e-image reconstruction with z = 330 mm

图 2c ~ 图 2e 分别为 z = 310mm, z = 320mm 和 z = 330mm的再现平面上的再现像。由于观察的方 向是沿着 z 轴方向,所以看到的像和物体一样。通 过逐层再现,获得了 3 维物体各层面的再现图。从 再现结果可以看出,对于某一层面的再现图,只有此 层面的汉字有清晰像,而离焦层面标记汉字则只有 模糊衍射像。

3 3 维物体全息图光电再现实验与讨论

光电再现实验中采用 532nm 半导体激光器作 为参考光源,其它设备包括空间滤波器、扩束器、焦 距为 30cm 的准直透镜、观察屏等。反射式 DMD 作 为空间光调制器,其分辨率为 1024 × 768 像素,像素 间距为 13.7μm。实验光路如图 3 所示。

版权所有 © 《激光技术》编辑部 http://www.jgjs.net.cn





Fig. 4 Slice images of 3-D reconstruction at the distance between image and screen a—image reconstruction with z = 310 mm b—image reconstruction with z = 320 mm c—image reconstruction with z = 330 mm

4 结 论

详细研究了基于数字微镜器件(DMD)的全息 图3维显示的原理和实验方法,深入探讨了DMD的 参量与物体采样之间的关系。利用菲涅耳衍射角谱 法得到了基于层析法的3维物体计算全息图,并通 过层析物体的显示实验,证实了利用数字微镜器件 进行全息图3维显示的可行性。实验结果表明,通 过数字微镜器件加载角谱法得到的全息图可以得到 较清晰的3维物体的再现像。本文中的研究可以为 计算全息3维显示提供理论、算法和系统实现等多 方面提供借鉴。

考文献

- ZHENG H D, YU Y J, CHENG W M. Computer-generated hologram calculation for spatial reconstruction of three-dimensional object[J]. Optics and Precision Engineering, 2008, 16(5):917-924 (in Chinese).
- [2] SONG J, GUO X W, CHEN M Y, et al. Research on hologram reconstruction using DMD[J]. Journal of Sichuan University (Natural Science Edition), 2008, 45(3):576-580(in Chinese).

- [3] YARAS F, KANG H J, ONURAL L. State of the art in holographic displays: a survey [J]. Journal of Display Technology, 2010, 6 (5):443-454.
- [4] DUDLEY D, DUNCAN W, SLAUGHTER J. Emerging digital micro-mirror device (DMD) applications [J]. Proceedings of SPIE, 2003,4985:14-25.
- [5] LIM Y J, HAHN J K, LEE B H. Phase-conjugate holographic lithography based on micro-mirror array recording[J]. Applied Optics, 2011, 34(1):68-74.
- [6] TU Zh Zh, TANG J, SHI D. Dynamic holographic stereogram display based on DMD and fractional fourier transform [J]. Computer Technology and Development, 2009, 19 (8): 247-250 (in Chinese).
- [7] TRESTER S. Computer-simulated Fresnel holography [J]. The European Physical Journal, 2000, 21(4): 317-331.
- [8] KOZACKI T. On resolution and viewing of holographic image generated by 3D holographic display [J]. Optics Express, 2010, 18 (12):27118-27129.
- [9] ZHANG H D. Study on the key techniques of three-dimensional display based on optoelectronic holography[D]. Shanghai: Shanghai University,2009:47-48 (in Chinese).
- [10] KELLY D P, MONAGHAN D S, PANDEY N, et al. Digital holographic capture and optoelectronic reconstruction for 3-D displays[J]. International Journal of Digital Multimedia Broadcasting 2010,13(7):627-640.