



(12)发明专利

(10)授权公告号 CN 105158915 B

(45)授权公告日 2018.09.21

(21)申请号 201510395273.5

(51)Int.Cl.

(22)申请日 2015.07.07

G02B 27/22(2006.01)

(65)同一申请的已公布的文献号

G09F 9/33(2006.01)

申请公布号 CN 105158915 A

(56)对比文件

(43)申请公布日 2015.12.16

CN 103888746 A, 2014.06.25,

(73)专利权人 中央民族大学

CN 201044149 Y, 2008.04.02,

地址 100081 北京市海淀区中关村南大街
27号

CN 204903873 U, 2015.12.23,

专利权人 万象三维视觉科技(北京)有限公司

US 2002070909 A1, 2002.06.13,

CN 103957400 A, 2014.07.30,

审查员 张敬

(72)发明人 张颖 王义全 陈根祥 陈笑
张可如 何林 丁凌 崔华坤

(74)专利代理机构 北京万象新悦知识产权代理
事务所(普通合伙) 11360

代理人 王岩

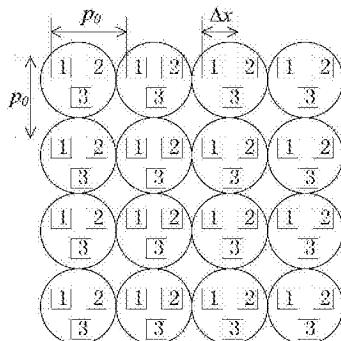
权利要求书4页 说明书5页 附图1页

(54)发明名称

一种基于三合一LED裸眼3D显示装置及制备
方法

(57)摘要

本发明公开了一种基于三合一LED裸眼3D显示装置及制备方法。本发明提出虚拟子像素，虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的1/3，按照虚拟子像素间距设置光栅参数，并按照虚拟子像素将视差图像生成合成图像，输出显示在三合一LED显示屏上；本发明解决了三合一LED显示屏用于裸眼3D显示时，只能基于像素级别进行光栅设计和生成合成图像的技术难题；本发明有效均衡立体显示分辨率在水平和竖直方向上的分辨率损失，提高立体显示图像的质量，增加图像细腻度和立体观看舒适度；提高了市面上常见的三合一LED显示屏可用于裸眼3D显示领域的可能性。



1. 一种基于三合一LED裸眼3D显示装置的制备方法，所述裸眼3D显示装置包括2D显示屏和光栅，所述2D显示屏采用三合一LED显示屏，所述三合一LED显示屏包括：均匀周期性排布的像素，并且水平和竖直方向上的像素间距相等；每个像素包含第一至第三子像素，其中第一和第二子像素沿水平方向排布，第三子像素位于第一和第二子像素的中下部，第一至第三子像素组成一个正三角形；第一至第三子像素为红绿蓝子像素的排列；其特征在于，将一个像素沿水平方向，平均分三份，其中一份为一个虚拟子像素，所述虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的 $1/3$ ，即 $p=p_0/3$ ，所述制备方法包括以下步骤：

一、设置光栅参数：

按照虚拟子像素间距设置光栅参数，光栅采用狭缝光栅，或者采用柱镜光栅；

光栅常数即光栅周期 d 为：

$$d = \frac{XS}{S + p} \quad (1)$$

其中， X 为在水平方向上一个光栅周期内所包含的虚拟子像素的个数， S 代表每个虚拟子像素在观看平面所占的水平宽度；

二、视差图像生成合成图像：

将视差图像，按照虚拟子像素以及三合一LED显示屏的子像素的物理结构生成合成图像：

1) 根据不同子像素所处的物理位置，计算其对应的视点数，得到三合一LED显示屏上所有子像素的视点数映射矩阵 Q ， Q 为浮点型视点映射矩阵，即 Q 中的数值应保持非整性，不能对其进行四舍五入取整，视点数映射矩阵 Q 分为三种情况：

a) 对于所有像素中的第一子像素，其对应的视点数计算公式为：

$$Q(k_1, l) = \frac{(k_1 - 1 + k_{off} - 3l \tan \alpha) \bmod X}{X} K \quad (2)$$

其中， $(k_1, 1)$ 为第一子像素在图像坐标系下的坐标位置， $k_1 = 3 \times k + 1$ 为第一子像素的列坐标， k 代表水平方向上第 k 个像素， $k = 0, 1, 2, \dots, 1$ 为第一子像素的行坐标， k_{off} 表示三合一LED显示屏左上边缘与光栅单元边缘点的水平位移量， α 为光栅轴相对于三合一LED显示屏垂直轴的倾斜夹角， X 为一个光栅周期在水平方向上覆盖的虚拟子像素的个数， \bmod 为取余操作；

b) 对于所有像素中的第二子像素，其对应的视点数计算公式为：

$$Q(k_2, l) = \frac{\left(k_2 - 2 + \frac{3\Delta x}{2p} + k_{off} - \left(3l + \frac{3\sqrt{3}\Delta x}{2p} \right) \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (3)$$

其中， $(k_2, 1)$ 为第二子像素在图像坐标系下的坐标位置， $k_2 = 3 \times k + 2$ 为第二子像素的列坐标， Δx 为每个像素中第一至第三子像素的中心点组成的正三角形的边长；

c) 对于所有像素中的第三子像素，其对应的视点数计算公式为：

$$Q(k_3, l) = \frac{\left(k_3 - 3 + \frac{3\Delta x}{p} + k_{off} - 3l \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (4)$$

其中, (k_3, l) 为第三子像素在图像坐标系下的坐标位置, $k_3 = 3 \times k + 3$ 为第三子像素的列坐标;

2) 利用加权求和思想, 结合得到的浮点型视点数映射矩阵 Q , 对合成图像上的所有子像素的灰度值进行赋值, 这里取相邻两视差图像的线性加权求和值作为给定子像素的灰度值;

3) 将利用虚拟子像素对立体图像按照三合一LED显示屏的子像素物理结构生成合成图像输出显示在三合一LED显示屏上。

2. 如权利要求1所述的制备方法, 其特征在于, 在步骤一中, 所述光栅采用狭缝光栅, 狹缝光栅的参数设置包括:

1) 透光条宽度 a 为:

$$a = \frac{Sp}{S + p} \quad (5)$$

2) 光栅与三合一LED显示屏的间距即屏栅距 l 为:

$$l = \frac{Hp}{S} \quad (6)$$

其中, H 为最佳观看距离。

3. 如权利要求1所述的制备方法, 其特征在于, 在步骤一中, 所述光栅采用柱镜光栅, 柱镜光栅的参数设置包括:

1) 柱透镜的焦距 f 为:

$$f = \frac{pH}{S} \quad (7)$$

其中, H 为最佳观看距离;

2) 柱镜光栅的厚度 t 为:

$$t = n \left(\frac{pH}{S} - 1 \right) \quad (8)$$

其中, n 为柱透镜折射率。

4. 一种基于三合一LED裸眼3D显示装置, 其特征在于, 所述裸眼3D显示装置包括: 三合一LED显示屏和光栅; 其中, 三合一LED显示屏包括均匀周期性排布的像素, 并且水平和竖直方向上的像素间距相等; 每个像素包含第一至第三子像素, 所述第一和第二子像素沿水平方向排布, 所述第三子像素位于第一和第二子像素的中下部, 所述第一至第三子像素组成一个正三角形; 所述第一至第三子像素为红绿蓝子像素的排列; 将一个像素沿水平方向, 平均分三份, 其中一份为一个虚拟子像素, 所述虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的 $1/3$, 即 $p = p_0/3$; 按照虚拟子像素间距设置光栅参数, 并按照虚拟子像素以及三合一LED显示屏的子像素的物理结构生成合成图像, 输出显示在三合一LED显示屏上;

光栅常数即光栅周期 d 为:

$$d = \frac{XSp}{S + p} \quad (1)$$

其中, X 为在水平方向上一个光栅周期内所包含的虚拟子像素的个数, S 代表每个虚拟子像素在观看平面所占的水平宽度;

根据不同子像素所处的物理位置,计算其对应的视点数,得到三合一LED显示屏上所有子像素的视点数映射矩阵Q,分为三种情况:

a) 对于所有像素中的第一子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$Q(k_1, l) = \frac{(k_1 - 1 + k_{off} - 3l \tan \alpha) \bmod X}{X} K \quad (2)$$

其中,($k_1, 1$)为第一子像素在图像坐标系下的坐标位置, $k_1 = 3 \times k + 1$ 为第一子像素的列坐标,k代表水平方向上第k个像素,k=0,1,2...,1为第一子像素的行坐标, k_{off} 表示三合一LED显示屏左上边缘与光栅单元边缘点的水平位移量, α 为光栅轴相对于三合一LED显示屏垂直轴的倾斜夹角,X为一个光栅周期在水平方向上覆盖的虚拟子像素的个数,mod为取余操作;

b) 对于所有像素中的第二子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$Q(k_2, l) = \frac{\left(k_2 - 2 + \frac{3\Delta x}{2p} + k_{off} - \left(3l + \frac{3\sqrt{3}\Delta x}{2p} \right) \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (3)$$

其中,($k_2, 1$)为第二子像素在图像坐标系下的坐标位置, $k_2 = 3 \times k + 2$ 为第二子像素的列坐标, Δx 为每个像素中第一至第三子像素的中心点组成的正三角形的边长;

c) 对于所有像素中的第三子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$Q(k_3, l) = \frac{\left(k_3 - 3 + \frac{3\Delta x}{p} + k_{off} - 3l \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (4)$$

其中,($k_3, 1$)为第三子像素在图像坐标系下的坐标位置, $k_3 = 3 \times k + 3$ 为第三子像素的列坐标。

5. 如权利要求4所述的裸眼3D显示装置,其特征在于,所述光栅采用狭缝光栅,或者采用柱镜光栅。

6. 如权利要求5所述的裸眼3D显示装置,其特征在于,所述狭缝光栅的参数设置包括:

1) 透光条宽度a为:

$$a = \frac{Sp}{S + p} \quad (5)$$

2) 光栅与三合一LED显示屏的间距即屏栅距l为:

$$l = \frac{Hp}{S} \quad (6)$$

其中,H为最佳观看距离,也就是观看者距离光栅的距离。

7. 如权利要求5所述的裸眼3D显示装置,其特征在于,所述柱镜光栅的参数设置包括:

1) 柱透镜的焦距f为:

$$f = \frac{pH}{S} \quad (7)$$

其中,H为最佳观看距离;

2) 柱镜光栅的厚度t为:

$$t = n \left(\frac{pH}{S} - 1 \right) \quad (8)$$

其中，n为柱透镜折射率。

一种基于三合一LED裸眼3D显示装置及制备方法

技术领域

[0001] 本发明涉及裸眼3D显示技术,尤其涉及一种基于三合一LED裸眼3D显示装置及制备方法。

背景技术

[0002] 人们在观看自然物体时,既可以感知物体的形状,同时也可以感知物体远离自己的距离及物体的相对位置关系,能够显示这种完整的物体空间信息的显示系统被称为3D显示系统。随着社会的发展和科技的进步,各种3D显示技术已经渐渐发展起来。

[0003] 裸眼3D显示装置是不需要辅助设备(如佩戴红蓝、偏振、快门眼镜或者液晶头盔等)的一种显示技术,它在航空航天、军事、医学、广告设计和娱乐互动等领域均有广泛的应用背景。裸眼3D显示装置包括2D显示屏和光栅,光栅采用狭缝光栅或者柱透镜光栅;将同一场景所获得的多幅稍有差异的图像称为视差图像,将视差图像的子像素(2D显示屏中一个完整像素包括红R绿G蓝B色散子像素组成)按照光栅的光学结构,以一定规律排列生成合成图像,将合成图像显示在2D显示屏上,由于狭缝光栅的遮挡作用或柱透镜光栅的折射作用,观看者的左右眼看到的图像信息来自不同的视差图像,经过大脑融合产生具有立体效果的立体图像。

[0004] 裸眼3D显示装置中,通常采用LCD液晶显示屏作为其2D显示屏。然而,LCD普遍存在着亮度偏低、显示尺寸受限等问题,而LED显示屏相比于LCD来说,具有高亮度、形状尺寸几乎可任意拼接等优势,正逐渐应用到裸眼3D显示装置中。

[0005] 通常,裸眼3D显示装置对2D显示屏的子像素排布要求很高,一般需满足如下要求:一个完整像素中由1R1G1B三色子像素灯组成,并且子像素应在水平方向上按红R、绿G、蓝B的顺序循环排布,在垂直方向上为红、绿、蓝的同一色,且要求每个子像素在水平和垂直方向上的间距均应保持相等。

[0006] 但是,对于市面上常见的LED显示屏来说,其子像素结构通常难以满足裸眼3D显示领域的特殊要求。目前,若仍希望采用LED屏作为裸眼3D系统中的2D显示屏,可以采用满足特殊结构要求的三拼一LED显示屏或者三合一LED显示屏;三拼一LED显示屏中,子像素的间距相等,为完整的像素间距的三分之一;而三合一LED显示屏中,子像素的间距不均匀。如果采用三拼一LED显示屏,成本较高,且分辨率不易降低;如果采用三合一LED显示屏,通常基于整像素级别进行光栅设计和图像合成,也就是说将1R1G1B三个子像素作为一个整体,此时的像素间距即为LED显示屏的点距,但这种方法会严重损失LED屏的分辨率,其立体图像的细腻度也会降低,图像的颗粒感会加重。

[0007] 对于现有的三合一LED显示屏,具有以下特征:像素均匀周期性排布且水平和竖直方向上的点距相等,每个像素包含1R1G1B三个子像素,也就是每个像素包含红、绿、蓝三颗灯芯,其中两颗灯沿水平方向排布,第三颗灯位于前两颗灯的中下部,三颗灯组成一个正三角形。针对这种市面上常见的LED显示屏,每个子像素在水平和垂直方向上的间距不相等,现有的裸眼3D显示装置不能给出设计方案和立体图像合成算法。

发明内容

[0008] 针对现有技术中存在的问题,本发明提出一种基于三合一LED裸眼3D显示装置及制备方法。

[0009] 本发明的一个目的在于提供一种基于三合一LED裸眼3D显示装置的制备方法。

[0010] 以三合一LED显示屏作为3D显示装置的2D显示屏,三合一LED显示屏包括:均匀周期性排布的像素,并且水平和竖直方向上的像素间距相等;每个像素包含第一至第三子像素,其中第一和第二子像素沿水平方向排布,第三子像素位于第一和第二子像素的中下部,第一至第三子像素组成一个正三角形;第一至第三子像素为红绿蓝子像素的排列。

[0011] 对于裸眼3D显示装置的制备,光栅设计之前必须要知道2D显示屏的相关参数,尤其是子像素的间距,而对于三合一LED显示屏来讲,其子像素间距并不均匀。针对这种情况,本发明提出虚拟子像素,将一个像素沿水平方向,平均分三份,其中一份为一个虚拟子像素,则虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的 $1/3$,即 $p=p_0/3$ 。

[0012] 本发明的基于三合一LED裸眼3D显示装置的制备方法,包括以下步骤:

[0013] 一、设置光栅参数

[0014] 按照虚拟子像素间距设置光栅参数,光栅既可以采用狭缝光栅,又可以采用柱镜光栅;

[0015] 狹缝光栅的参数设置包括:

[0016] 1) 光栅常数即光栅周期 d 为:

$$d = \frac{XSp}{S + p} \quad (1)$$

[0018] 其中,X为在水平方向上一个光栅周期内所包含的子像素个数,此处的子像素为虚拟子像素,子像素间距 p 等于三合一LED显示屏像素点距的 $1/3$, S 代表每个虚拟子像素在观看平面所占的水平宽度;

[0019] 2) 透光条宽度 a 为:

$$a = \frac{Sp}{S + p} \quad (2)$$

[0021] 3) 光栅与2D显示屏的间距即屏栅距 l 为:

$$l = \frac{Hp}{S} \quad (3)$$

[0023] 其中, H 为最佳观看距离,也就是观看者距离光栅的距离;

[0024] 柱镜光栅的参数设置包括:

[0025] 1) 光栅常数即光栅周期 d 为:

$$d = \frac{XSp}{S + p} \quad (4)$$

[0027] 2) 柱透镜的焦距 f 为:

$$f = \frac{pH}{S} \quad (5)$$

[0029] 3) 柱镜光栅的厚度t为:

$$[0030] t = n \left(\frac{pH}{S} - 1 \right) \quad (6)$$

[0031] 其中,n为柱透镜折射率;

二、视差图像生成合成图像

[0033] 将视差图像,按照虚拟子像素以及三合一LED显示屏的子像素的物理结构生成合成图像,包括以下步骤:

[0034] 1) 根据不同子像素所处的物理位置,计算其对应的视点数,得到三合一LED显示屏上所有子像素的视点数映射矩阵Q:

[0035] 计算视点数映射矩阵Q时,可将三合一LED显示屏上的所有子像素分为三种情况讨论:

[0036] a) 对于所有像素中的第一子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$[0037] Q(k_1, l) = \frac{(k_1 - 1 + k_{off} - 3l \tan \alpha) \bmod X}{X} K \quad (7)$$

[0038] 其中,(k₁,1)为第一子像素在图像坐标系下的坐标位置,k₁=3×k+1(k代表水平方向上第k个像素,k=0,1,2...)为第一子像素的列坐标,1为第一子像素的行坐标,k_{off}表示三合一LED显示屏左上边缘与光栅单元边缘点的水平位移量,α为光栅轴相对于三合一LED显示屏垂直轴的倾斜夹角,X为一个光栅周期在水平方向上覆盖的虚拟子像素的个数,mod为取余操作;

[0039] b) 对于所有像素中的第二子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$[0040] Q(k_2, l) = \frac{\left(k_2 - 2 + \frac{3\Delta x}{2p} + k_{off} - \left(3l + \frac{3\sqrt{3}\Delta x}{2p} \right) \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (8)$$

[0041] 其中,(k₂,1)为第二子像素在图像坐标系下的坐标位置,k₂=3×k+2为第二子像素的列坐标,Δx为每个像素中第一至第三子像素的中心点组成的正三角形的边长;

[0042] c) 对于所有像素中的第三子像素,其对应的视点数计算公式为:

$$[0043] Q(k_3, l) = \frac{\left(k_3 - 3 + \frac{3\Delta x}{p} + k_{off} - 3l \tan \alpha \right) \bmod X}{X} K \quad (9)$$

[0044] 其中,(k₃,1)为第三子像素在图像坐标系下的坐标位置,k₃=3×k+3为第三子像素的列坐标;

[0045] 从而得到了三合一LED显示屏上所有子像素的视点数映射矩阵Q,这里值得注意的是,Q为浮点型视点映射矩阵,即Q中的数值应保持非整性,不能对其进行四舍五入取整;

[0046] 2) 利用加权求和思想,结合得到的浮点型视点数映射矩阵Q,对合成图像上的所有子像素的灰度值进行赋值,这里取相邻两视差图像的线性加权求和值作为给定子像素的灰度值,公式如下:

$$[0047] R(k, l) = I(k, l, i) \times \xi_i + I(k, l, i+1) \times \xi_{i+1} \quad (10)$$

[0048] 其中,R为合成图像中图像坐标位置为(k,l)的子像素的灰度值,I为视差图像在相

应位置的灰度值, i 代表第 i 幅视差图像, ξ 为相应视点的权重系数, 且有以下关系式成立:

$$[0049] \quad \begin{cases} i = \text{floor}(Q) \\ \xi_i = i + 1 - Q \\ \xi_{i+1} = Q - i \end{cases} \quad (11)$$

[0050] 其中, $\text{floor}()$ 表示下取整操作, 上式给出了第 i 幅视点图像和第 $i+1$ 幅视点图像分别贡献给子像素灰度值的权重系数;

[0051] 3) 将利用虚拟子像素对立体图像按照三合一LED显示屏的子像素物理结构生成合成图像输出显示在三合一LED显示屏上。

[0052] 本发明首先提出了虚拟子像素的概念, 并定义虚拟子像素间距为像素间距的三分之一, 按照虚拟子像素间距给出了光栅参数, 然后利用虚拟子像素对立体图像按照三合一LED显示屏的子像素物理结构生成合成图像。

[0053] 本发明的另一个目的在于提供一种基于三合一LED裸眼3D显示装置。

[0054] 本发明的基于三合一LED裸眼3D显示装置包括: 三合一LED显示屏和光栅; 其中, 三合一LED显示屏包括均匀周期性排布的像素, 并且水平和竖直方向上的像素间距相等; 每个像素包含第一至第三子像素, 第一和第二子像素沿水平方向排布, 第三子像素位于第一和第二子像素的中下部, 第一至第三子像素组成一个正三角形; 第一至第三子像素为红绿蓝子像素的排列; 将一个像素沿水平方向, 平均分三份, 其中一份为一个虚拟子像素, 虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的 $1/3$, 即 $p = p_0/3$; 按照虚拟子像素间距设置光栅参数, 并按照虚拟子像素以及三合一LED显示屏的子像素的物理结构生成合成图像, 输出显示在三合一LED显示屏上。

[0055] 本发明的优点:

[0056] 本发明解决了三合一LED显示屏用于裸眼3D显示时, 只能基于像素级别进行光栅设计和生成合成图像的技术难题; 本发明有效均衡立体显示分辨率在水平和竖直方向上的分辨率损失, 提高立体显示图像的质量, 增加图像细腻度和立体观看舒适度; 提高了市面上常见的三合一LED显示屏可用于裸眼3D显示领域的可能性。

附图说明

[0057] 图1为本发明所涉及的三合一LED显示屏的一个实施例的示意图;

[0058] 图2为本发明的基于三合一LED裸眼3D显示装置的示意图。

具体实施方式

[0059] 下面结合附图, 通过实施例对本发明做进一步说明。

[0060] 如图1所示, 三合一LED显示屏包括: 均匀周期性排布的像素, 并且水平和竖直方向上的像素间距相等; 每个像素包含第一至第三子像素1~3, 其中第一和第二子像素沿水平方向排布, 第三子像素位于第一和第二子像素的中下部, 第一至第三子像素组成一个正三角形; 第一至第三子像素为红绿蓝子像素的排列。虚拟子像素间距 p 等于三合一LED显示屏的像素点距 p_0 的 $1/3$; Δx 为每个像素中第一至第三子像素的中心点组成的正三角形的边长。本实施例中, 第一子像素为红子像素, 第二像素为绿子像素, 第三像素为蓝子像素。

[0061] 如图2所示,在三合一LED显示屏前放置光栅G,二者之间的距离为l,光栅常数为d,H为最佳观看距离。在本实施例中采用狭缝光栅,但本发明同样适用于柱镜光栅。

[0062] 按照虚拟子像素间距设置光栅参数,包括光栅常数d、透光条宽度a和屏栅距l;根据不同子像素所处的物理位置,分别计算红绿蓝子像素所对应的视点数,得到三合一LED显示屏上所有子像素的视点数映射矩阵Q;然后利用加权求和思想,结合得到的浮点型视点数映射矩阵Q,对合成图像上的所有子像素的灰度值进行赋值。

[0063] 例如,若计算某子像素所对应的视点数=6.4,那么,根据公式(10)可得该子像素的灰度值应为:

[0064] 灰度值=第6个视点的灰度值×0.6+第7个视点的灰度值×0.4。

[0065] 最后需要注意的是,公布实施方式的目的在于帮助进一步理解本发明,但是本领域的技术人员可以理解:在不脱离本发明及所附的权利要求的精神和范围内,各种替换和修改都是可能的。因此,本发明不应局限于实施例所公开的内容,本发明要求保护的范围以权利要求书界定的范围为准。

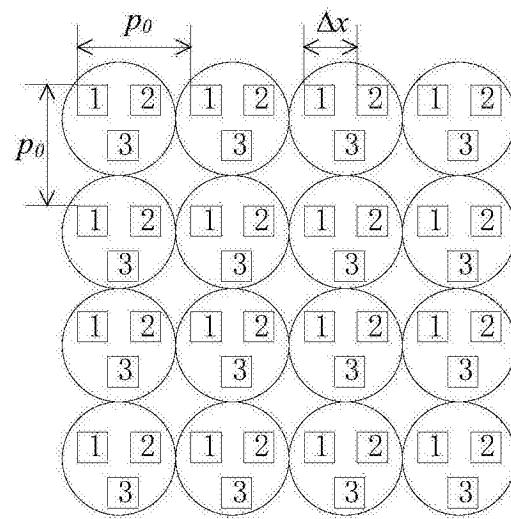


图1

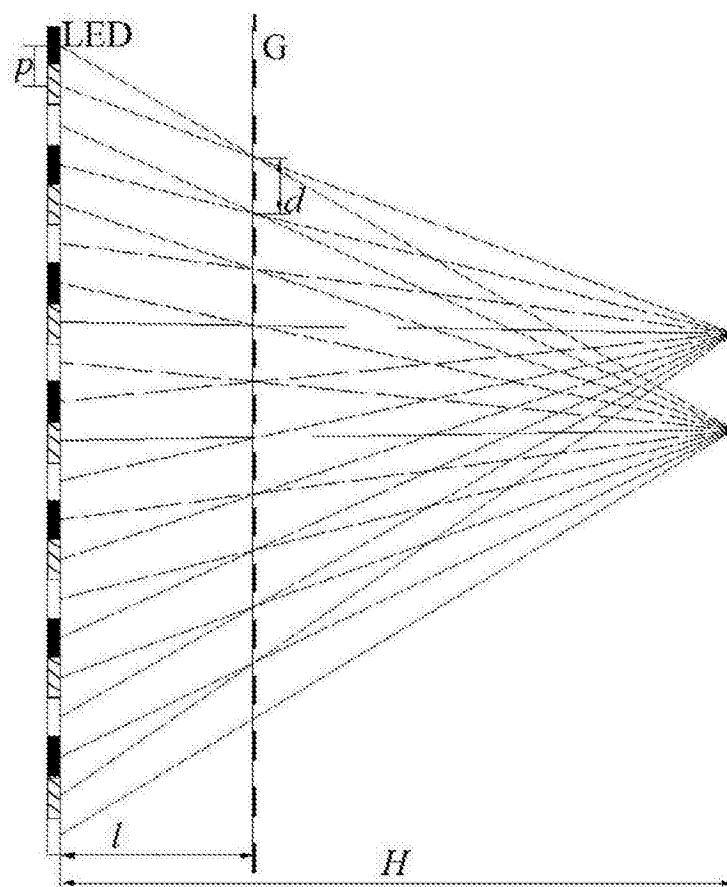


图2