

# Detekce světla – Maticové detektory CCD a CMOS

Antonín Černoch    Jan Soubusta    Ondřej Haderka

Společná Laboratoř Optiky UP a FZÚ AV ČR



# Obsah

- 1 Úvod
- 2 Vlastnosti
- 3 Snímání obrazu CCD
- 4 Barevné snímání
- 5 Porovnání CCD a CMOS

# Vývoj CCD

CCD = *Charged Coupled Device*

1960 vývoj počítačové paměti na bázi MOS (*Metal Oxid Semiconductor*) v Bellových laboratořích

1969 W. Boyle a G.E. Smith – obrazový záznam (2009 Nob. cena)

1970 první kamera

1975 televizní kamera s dostatečným rozlišením

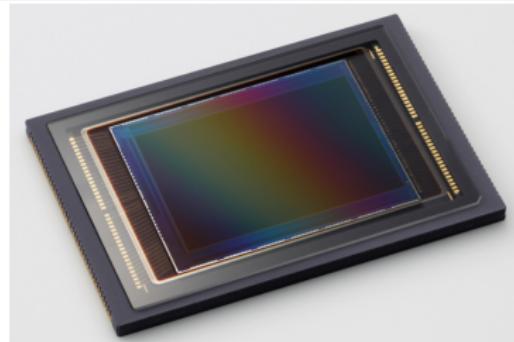
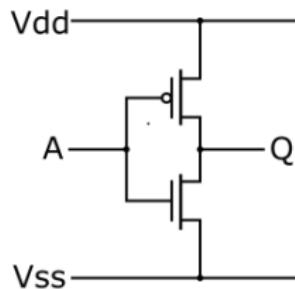


# Vývoj CMOS

CMOS = *Complementary Metal Oxid Semiconductor*

1968 Albert Medwin ze společnosti RCA – vynález CMOS jako architektury mikroprocesorů, pamětí, SRAM

1997 Franken Wanlassen ze společnosti Fairchild Semiconductor – vývoj jako detektor světla

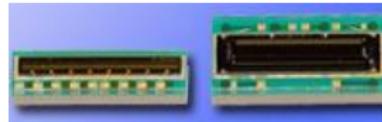


# Využití kamer

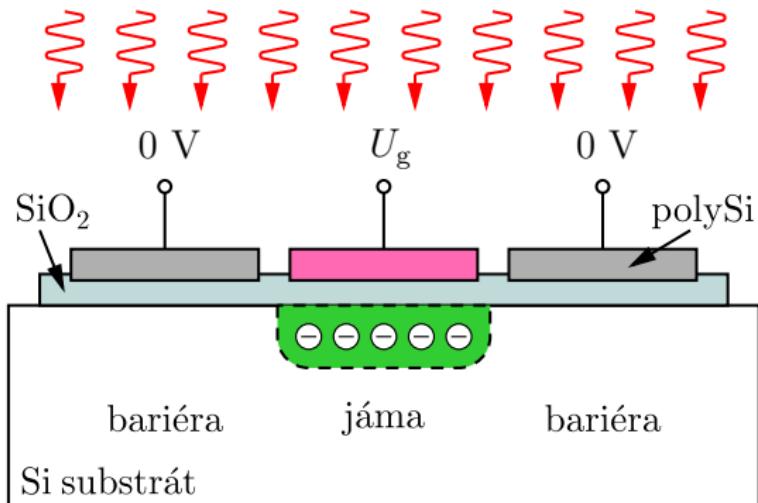
- kamera
- foták
- fax
- scaner (kopírka)
- čtečka čárových kódů
- ...



Výstup:



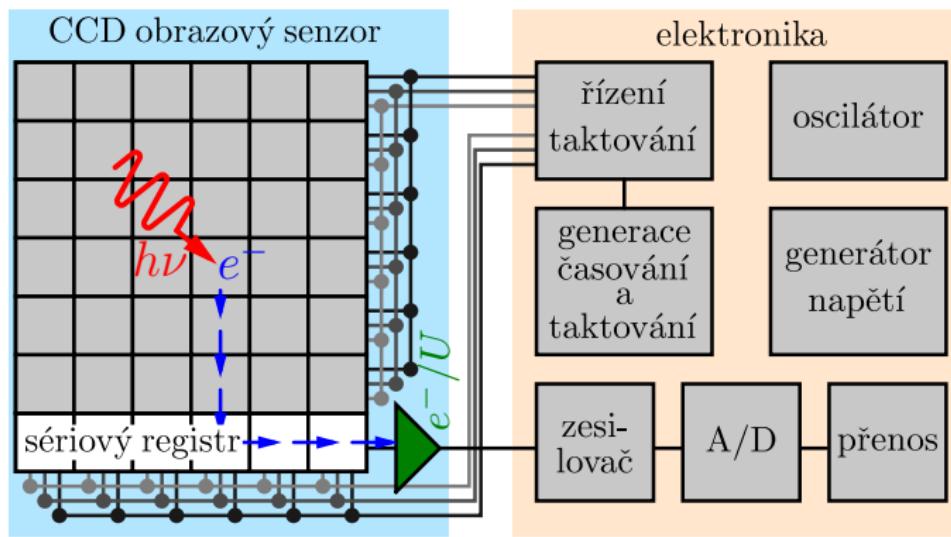
# Pixel



- polykřemík – vodič,  $\text{SiO}_2$  – izolant
- vznik elektron-děrového páru po dopadu fotonu
- zachycení elektronů v potenciálových jamách
- počet fotoelektronů úměrný počtu absorbovaných fotonů

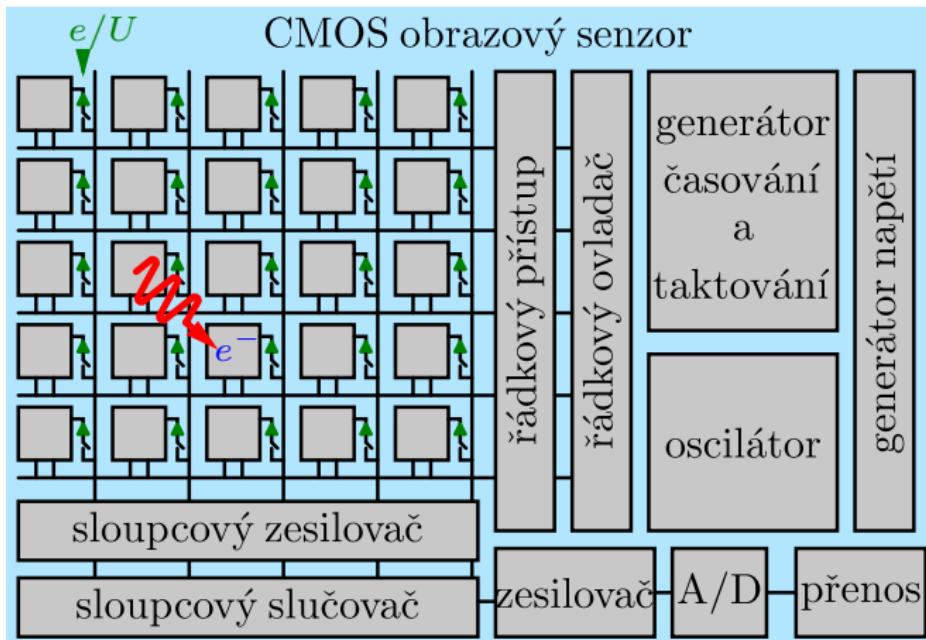
# Zpracování obrazu u CCD

- změnou napětí na kontaktech přenos náboje po řádcích z paralelního do sériového registru, potom po pixelech k jedinému převodníku – převod na napětí
- výstupní zesilovač, zpracování a řízení mimo čip



# Zpracování obrazu u CMOS

- převodník na napětí u každého pixelu (menší aktivní plocha)
- zpracování a řízení na stejném čipu



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Výhody kamer

- dlouhá akumulace signálu – elektronů v potenciálových jamách
- $\eta$  od 20 do 95 % (fotofilm 3-5 %)
- vysoká linearita
- dobrá rozměrová stálost, rozlišení až 1/10 pixelu (výpočetní algoritmy)
- výsledný obraz ihned k dispozici v podobě datového souboru – softwarová úprava
- u CCD sdružování pixelů – zvýšení kapacity, zrychlení vyčítání
- u CMOS windowing – vyčítání jen části matice



# Obsah

1 Úvod

2 Vlastnosti

- Proces detekce
- Ztráty
- Šum
- Prostorové rozlišení

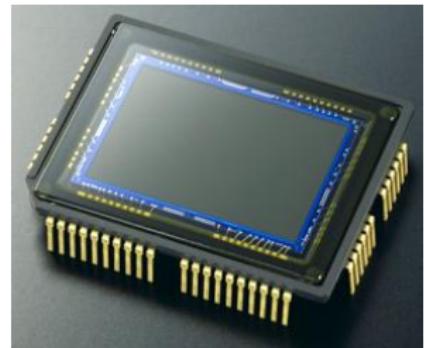
3 Snímání obrazu CCD

4 Barevné snímání

5 Porovnání CCD a CMOS

# Proces detekce

$$E_\nu = h\nu = hc/\lambda \geq E_g$$



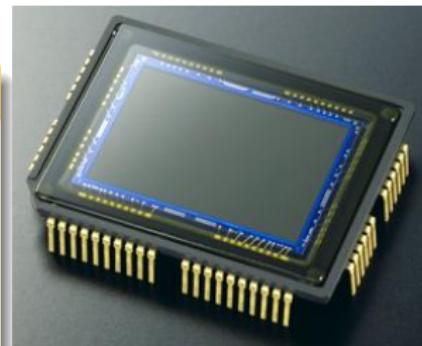
# Proces detekce

$$E_\nu = h\nu = hc/\lambda \geq E_g$$

Kritická vlnová délka  $\lambda_g$

$$\lambda_g = \frac{hc}{E_g} \approx \frac{1.24}{E_g[\text{eV}]} [\mu\text{m}]$$

- pro Si je  $E_g = 1.12 \text{ eV}$ , tedy  $\lambda_g = 1.11 \mu\text{m}$
- detekce delších vlnových délek – nevlastní polovodič



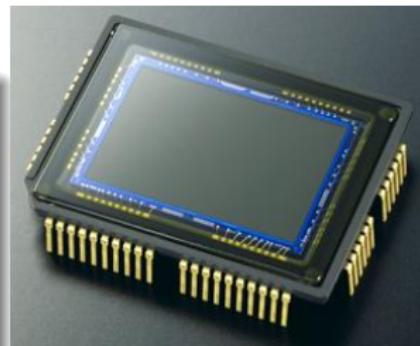
# Proces detekce

$$E_\nu = h\nu = hc/\lambda \geq E_g$$

Kritická vlnová délka  $\lambda_g$

$$\lambda_g = \frac{hc}{E_g} \approx \frac{1.24}{E_g[\text{eV}]} [\mu\text{m}]$$

- pro Si je  $E_g = 1.12 \text{ eV}$ , tedy  $\lambda_g = 1.11 \mu\text{m}$
- detekce delších vlnových délek – nevlastní polovodič



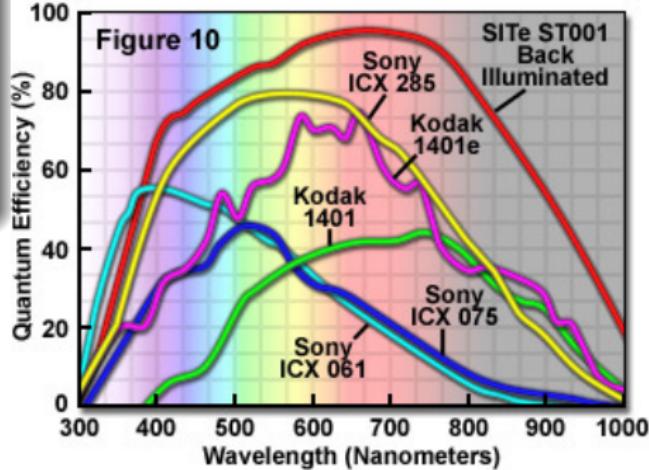
Kvantová účinnost  $\eta$

- závisí na  $\lambda$
- pro Si pod 400 nm může být  $\eta > 100\%$  (elektronový mrak)

## Citlivost $\mathcal{R}$

- $\mathcal{R} = \frac{e\lambda\eta}{hc}$  [A/W]
- $\mathcal{R}_{\text{pixel}} = \frac{\lambda\eta S_p}{hc}$  [cm<sup>2</sup>/μJ]
- $S_p$  - plocha pixelu

Scientific CCD Spectral Sensitivities



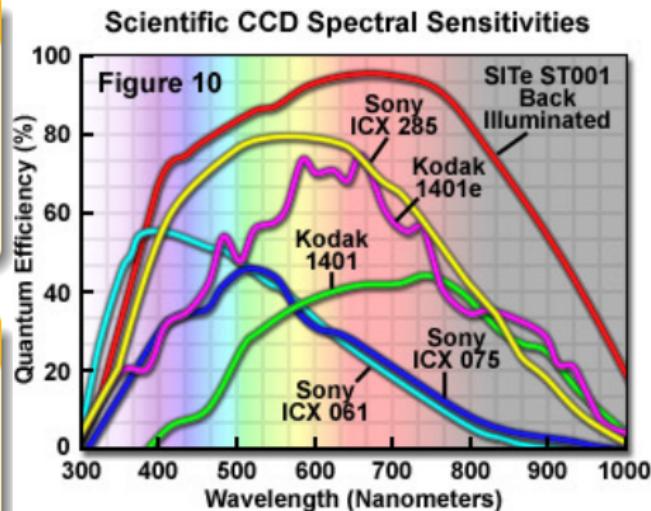
## Citlivost $\mathcal{R}$

- $\mathcal{R} = \frac{e\lambda\eta}{hc} [\text{A/W}]$
- $\mathcal{R}_{\text{pixel}} = \frac{\lambda\eta S_p}{hc} [\text{cm}^2/\mu\text{J}]$
- $S_p$  - plocha pixelu

## Absorpční koeficient $\alpha$

pro Si je

- $1/\alpha_{400 \text{ nm}} = 0.2 \mu\text{m}$
- $1/\alpha_{650 \text{ nm}} = 3.33 \mu\text{m}$



## Citlivost $\mathcal{R}$

- $\mathcal{R} = \frac{e\lambda\eta}{hc} [\text{A/W}]$
- $\mathcal{R}_{\text{pixel}} = \frac{\lambda\eta S_p}{hc} [\text{cm}^2/\mu\text{J}]$
- $S_p$  - plocha pixelu

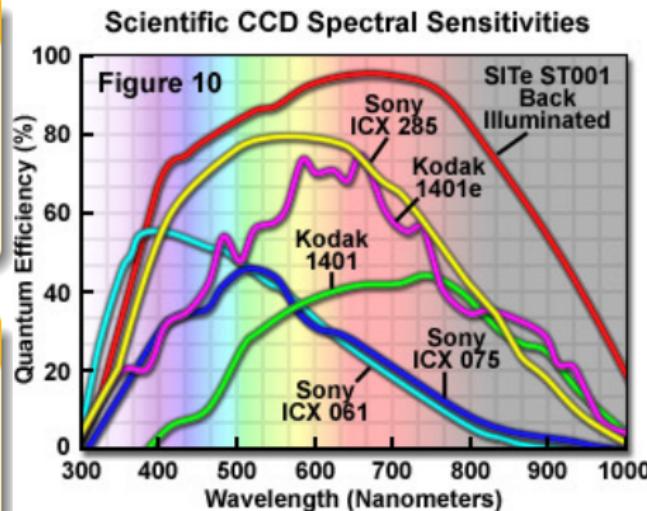
## Absorpční koeficient $\alpha$

pro Si je

- $1/\alpha_{400 \text{ nm}} = 0.2 \mu\text{m}$
- $1/\alpha_{650 \text{ nm}} = 3.33 \mu\text{m}$

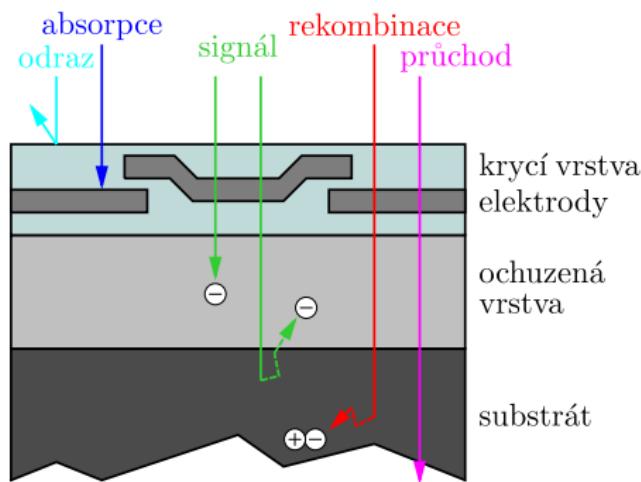
## Rekombinační čas $\tau$

- mimo ochuzenou oblast velice krátký
- závisí na čistotě a příměsích
- povrchové rekombinace v důsledku poruch na rozhraní



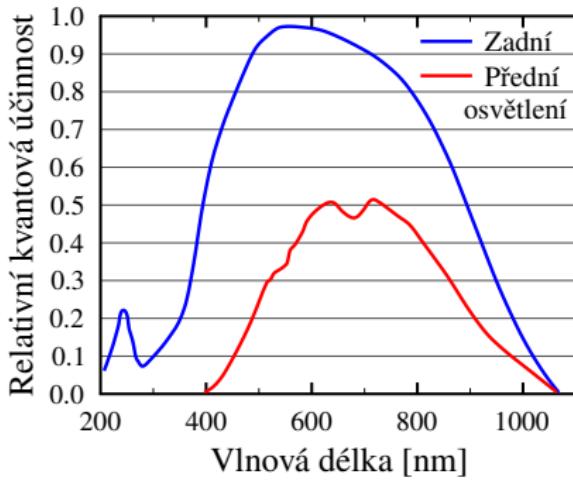
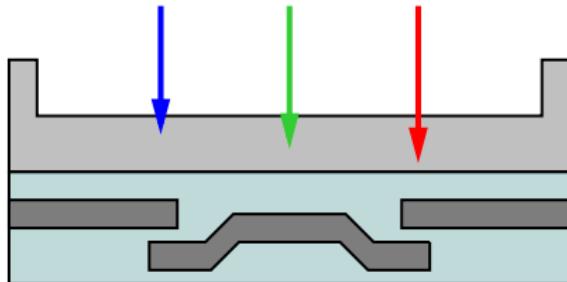
# Ztráty × signál

- odraz na povrchu (Fresnelovy vztahy)
- absorpcie krycimi materiály – ochrana CCD proti degradaci, barevné filtry, elektrody
- excitace elektronu v nebo poblíž ochuzené oblasti
- excitace a následná rekombinace mimo ochuzenou oblast, průchod



# Tenčený CCD čip osvětlený ze zadu

- *Thinned back-illuminated CCD*
- beze ztrát na kontaktech a krycím filmu
- zvýšení citlivosti, posun ke kratším vlnovým délkám
- substrát vyleštěn na tloušťku 10 až 15  $\mu\text{m}$
- náročná a drahá technologie



# Šum

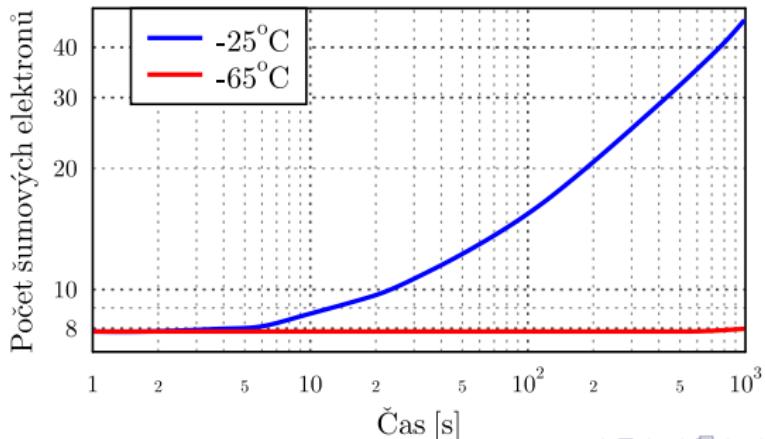
$\sigma_s^2$  Šum světelného signálu, neodstranitelný, Poisson  $\rightarrow \sigma_s^2 = \eta \bar{n}$

$\sigma_d^2$  Termální šum, důsledkem termálních excitací ( $m_d$ ),  $\sigma_d^2 = \bar{m}_d$ ,  
termálně excitované fotoelektrony  $\bar{m}_d < 10$  na pixel/s pro  $20^\circ\text{C}$   
krátké expozice, termoelektrické chlazení  $\rightarrow \bar{m}_d \ll 1$

$\sigma_{ro}^2$  Odečítací šum, důsledek zesílení a konverze náboje na napětí,  
rosté s rychlosí CCD (*slow scan CCD*)

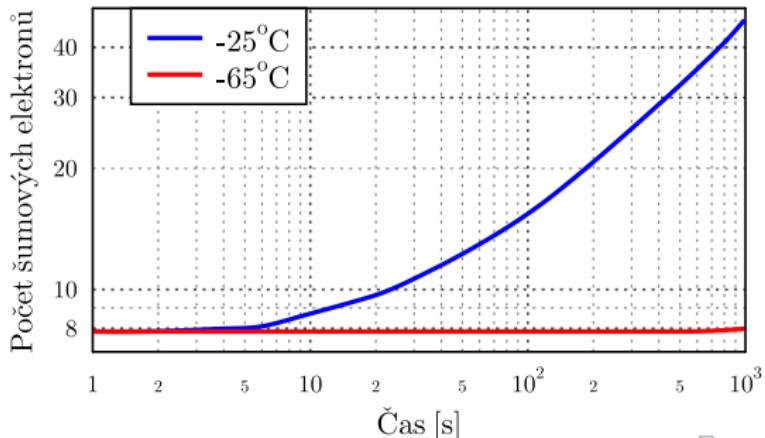
# Šum

- $\sigma_s^2$  Šum světelného signálu, neodstranitelný, Poisson  $\rightarrow \sigma_s^2 = \eta \bar{n}$
- $\sigma_d^2$  Termální šum, důsledkem termálních excitací ( $m_d$ ),  $\sigma_d^2 = \bar{m}_d$ , termálně excitované fotoelektrony  $\bar{m}_d < 10$  na pixel/s pro  $20^\circ\text{C}$  krátké expozice, termoelektrické chlazení  $\rightarrow \bar{m}_d \ll 1$
- $\sigma_{ro}^2$  Odečítací šum, důsledek zesílení a konverze náboje na napětí, roste s rychlosí CCD (*slow scan CCD*)



# Šum

- $\sigma_s^2$  Šum světelného signálu, neodstranitelný, Poisson  $\rightarrow \sigma_s^2 = \eta \bar{n}$
- $\sigma_d^2$  Termální šum, důsledkem termálních excitací ( $m_d$ ),  $\sigma_d^2 = \bar{m}_d$ ,  
termálně excitované fotoelektrony  $\bar{m}_d < 10$  na pixel/s pro  $20^\circ\text{C}$   
krátké expozice, termoelektrické chlazení  $\rightarrow \bar{m}_d \ll 1$
- $\sigma_{ro}^2$  Odečítací šum, důsledek zesílení a konverze náboje na napětí,  
rosté s rychlosí CCD (*slow scan CCD*)



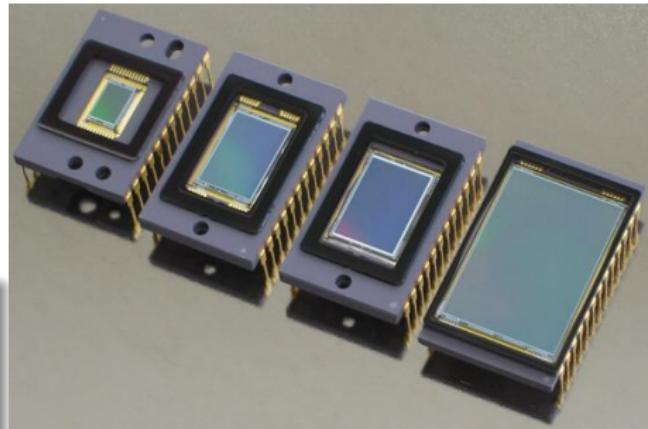
# SNR

$$\sigma^2 = \sigma_{\text{ro}}^2 + \sigma_{\text{d}}^2 + \sigma_{\text{s}}^2$$

$$\text{SNR} = \frac{\eta^2 \bar{n}^2}{\sigma^2} = \frac{\eta^2 \bar{n}^2}{\sigma_{\text{ro}}^2 + \bar{m}_{\text{d}} + \eta \bar{n}}$$

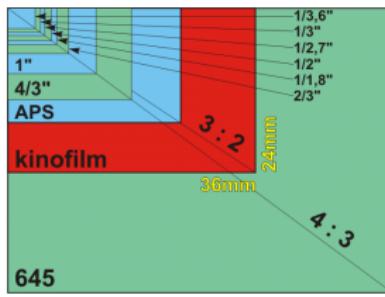
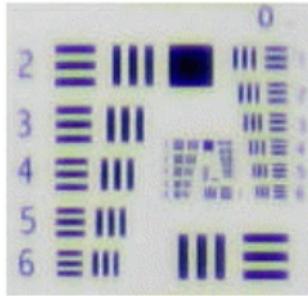
## Ideální CCD

- $\bar{m}_{\text{d}} \sim 0$
- $\bar{n} \gg \sigma_{\text{ro}}^2$



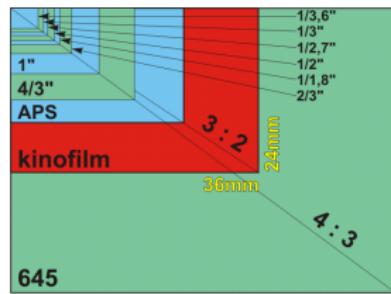
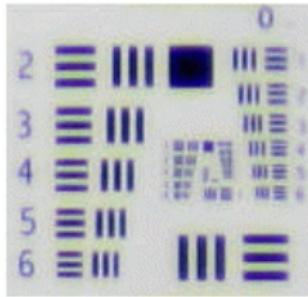
# Prostorové rozlišení

- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech



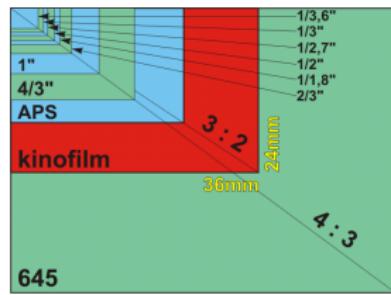
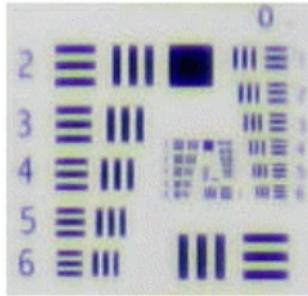
# Prostorové rozlišení

- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech



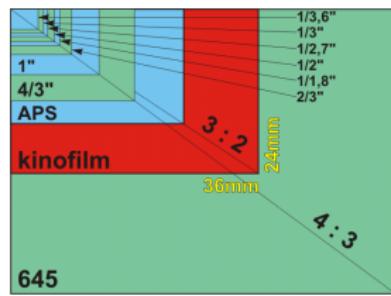
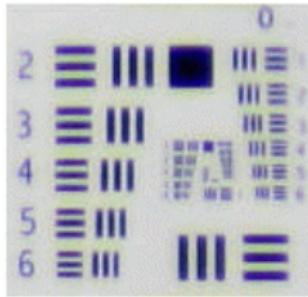
# Prostorové rozlišení

- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech



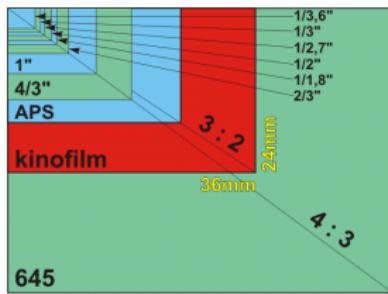
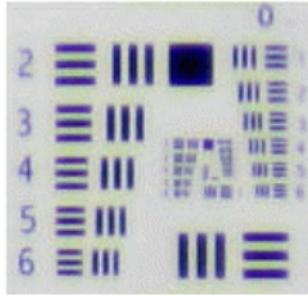
# Prostorové rozlišení

- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech



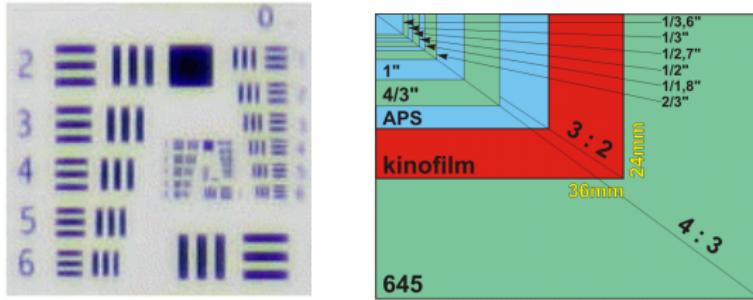
# Prostorové rozlišení

- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech

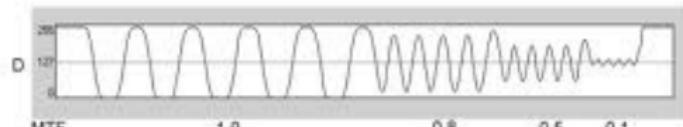
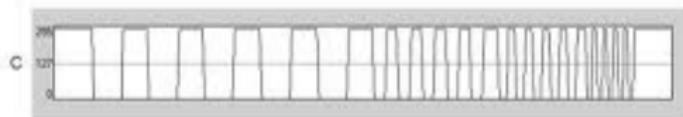
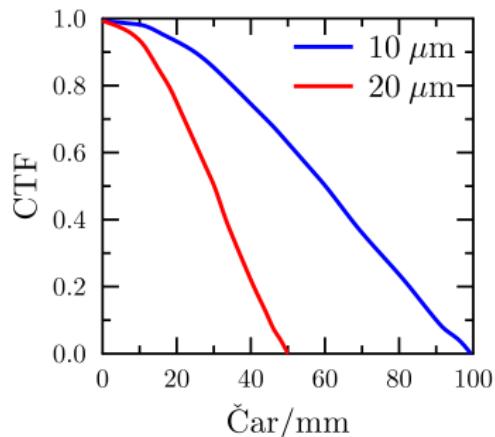
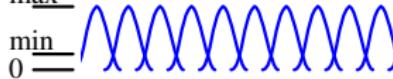
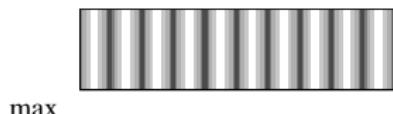


# Prostorové rozlišení

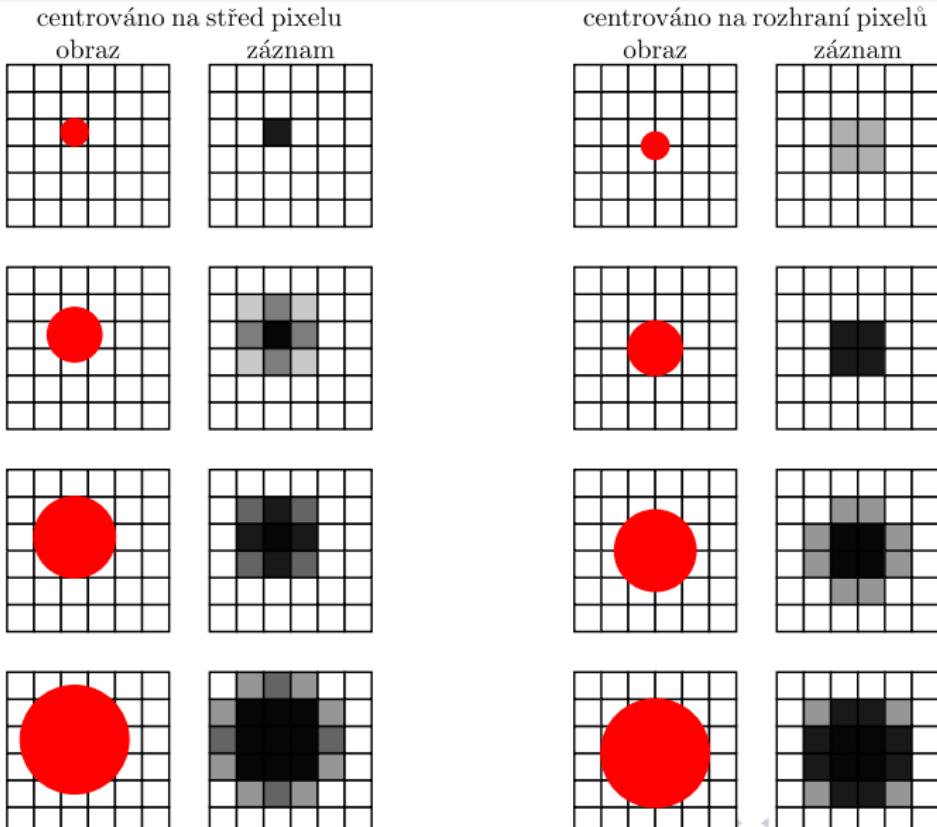
- velikost počet pixelů
- prostorové rozložení (oblast mezi pixely nepřispívající k signálu)
- kvalita zobrazovací soustavy
- místo dopadu a velikost světelného signálu
- funkce přenosu modulace (MTF) a kontrastu (CTF)
- software korigující doostření, kompenzace rozložení bodové události ve více pixelech



# Funkce přenosu kontrastu



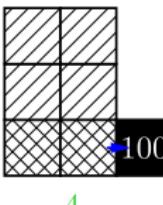
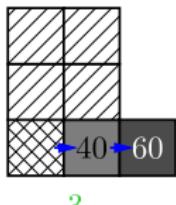
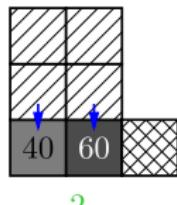
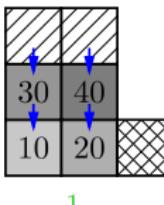
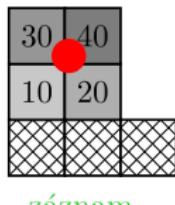
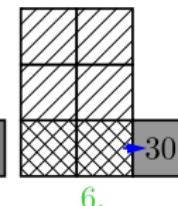
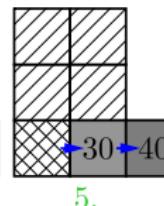
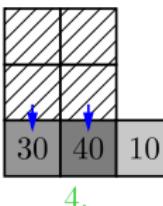
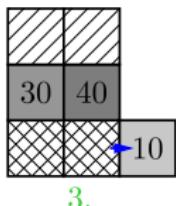
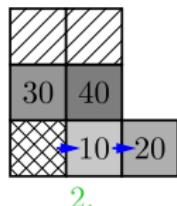
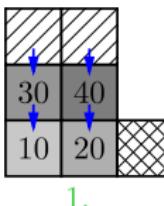
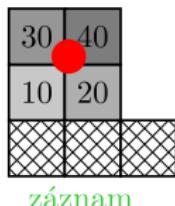
# Vliv místa dopadu na matici



# Hardwareové sdružování pixelů CCD

## Binning

- + vyšší dynamický rozsah, rychlejší odečet, lepší *SNR*
- zmenšené rozlišení



# Obsah

1 Úvod

2 Vlastnosti

3 Snímání obrazu CCD

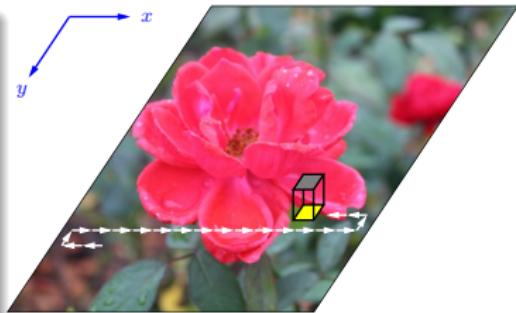
- Způsoby snímání obrazu CCD
- Architektury plošných CCD
- Techniky přenosu náboje na čipu CCD
- Odtokové kanálky
- Kapacita pixelu
- Další technologie CCD

4 Barevné snímání

# Způsoby snímání obrazu CCD

## Bodové snímání

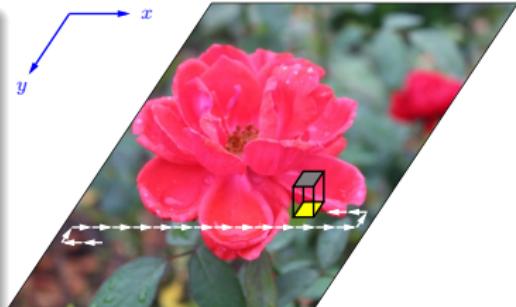
- rozlišení úměrné kroku a rozlišení detektoru
- stejné charakteristiky pro celý obraz
- nepřesnost v určení pozice
- záznam jen statických obrazů



# Způsoby snímání obrazu CCD

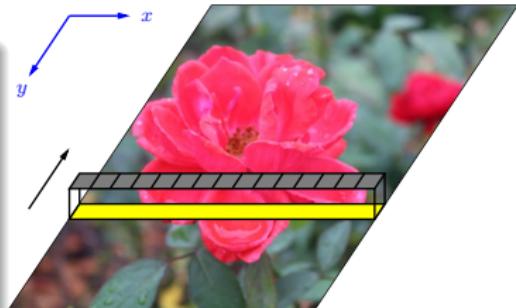
## Bodové snímání

- rozlišení úměrné kroku a rozlišení detektoru
- stejné charakteristiky pro celý obraz
- nepřesnost v určení pozice
- záznam jen statických obrazů



## Lineární snímání

- jednodušší pohybový aparát
- velikost a rozložení pixelů omezuje rozlišení v  $x$
- skenery, spektrometry, satelity



# Plošné snímání

- omezené rozlišení velikostí pixelů
- různé charakteristiky pixelů

## Architektury plošných CCD

Metody přenosu náboje mezi jednotlivými pixely:

FF *Full-Frame transfer*

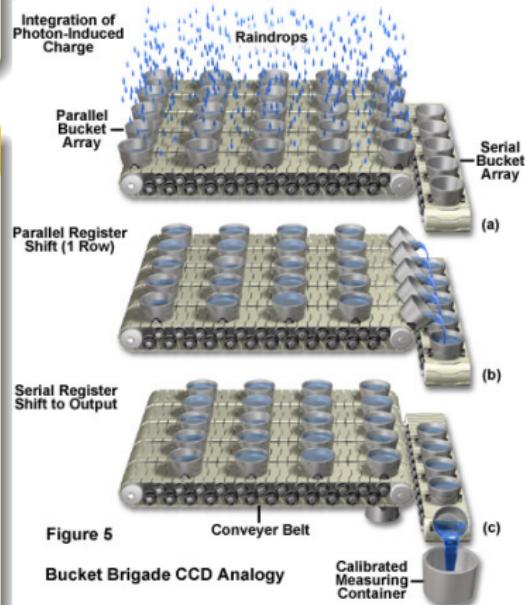
FT *Frame Transfer*

IL *Interline transfer*

další *Frame Interline transfer, Accordion, Charge Injection,*

MOS XY adresování

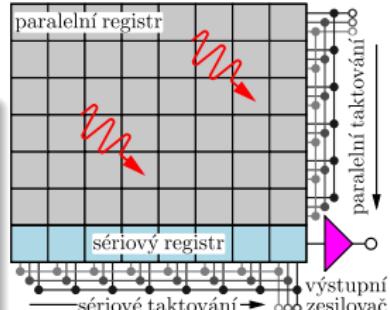
FF, FT a IL lze použít i pro lineární CCD



FF

*Full-Frame transfer*

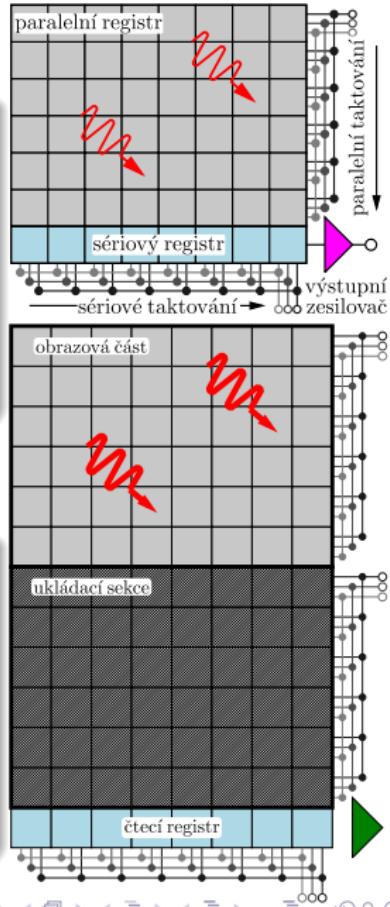
- malá operační i výrobní náročnost
- zaclonění paralelního registru po dobu vycítání (mechanická uzávěrka nebo synchronně pulzní osvětlení), jinak rozmazání (*smearing*)



FF

*Full-Frame transfer*

- malá operační i výrobní náročnost
- zaclonění paralelního registru po dobu vyčítání (mechanická uzávěrka nebo synchronní pulzní osvětlení), jinak rozmazání (*smearing*)



FT

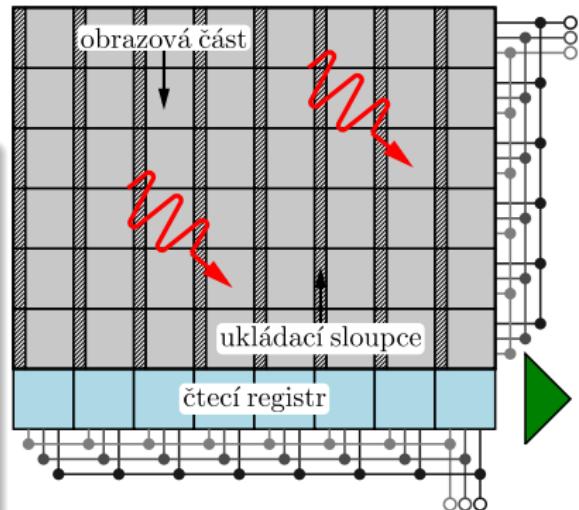
*Frame transfer*

- dva identické paralelní registry, jeden zacloněný
- po expozici rychlý přesun (ms) do ukládací sekce, potom pomalé vyčítání zároveň s další expozicí

IL

*Interline transfer*

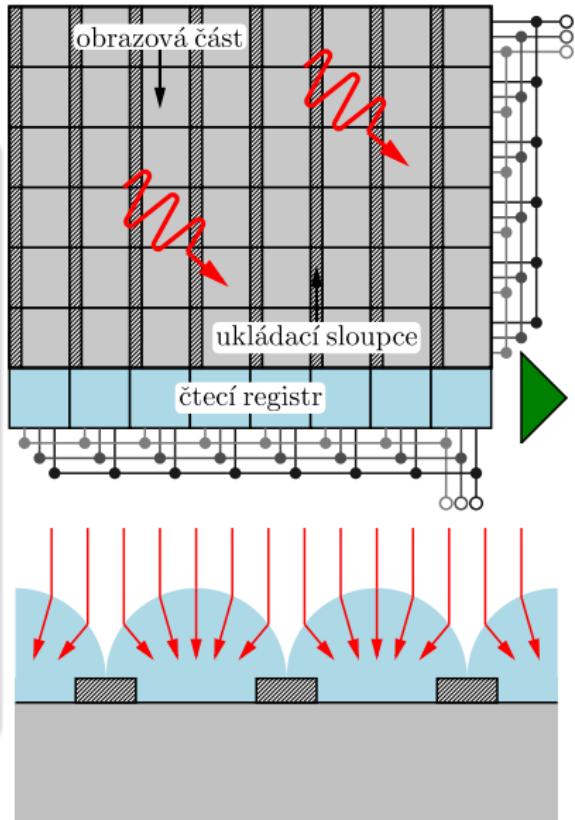
- kryté ukládací sloupce mezi světlocitlivými pixely
- přesun náboje v ukládacím sloupci metodou FF zároveň s načítáním dalšího snímku
- eliminace rozmazání, rychlá elektronická uzávěrka
- menší světlocitlivá plocha → matice mikročoček (jen pro kolmé osvětlení)



IL

*Interline transfer*

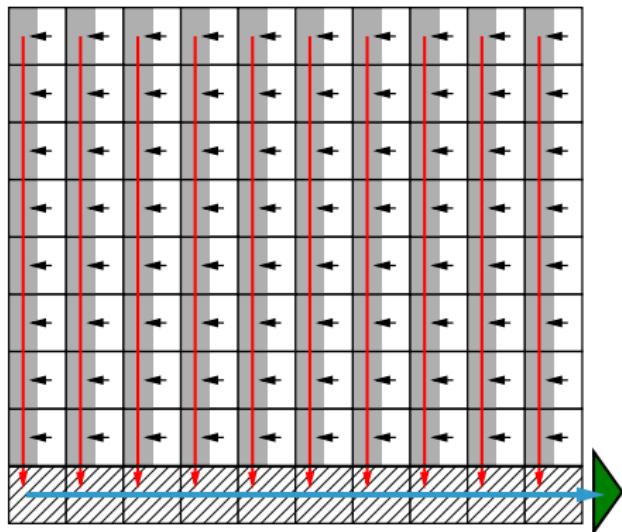
- kryté ukládací sloupce mezi světlocitlivými pixely
- přesun náboje v ukládacím sloupci metodou FF zároveň s načítáním dalšího snímku
- eliminace rozmazání, rychlá elektronická uzávěrka
- menší světlocitlivá plocha → matice mikročoček (jen pro kolmé osvětlení)



# Způsoby vyčítání IL CCD

progresivní všechny řádky matice popořadě

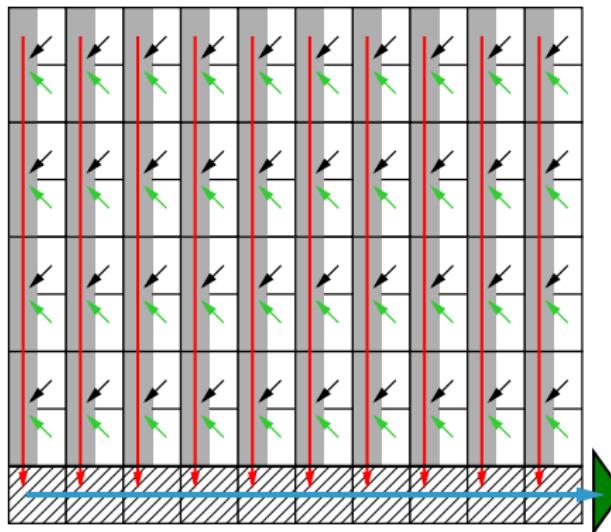
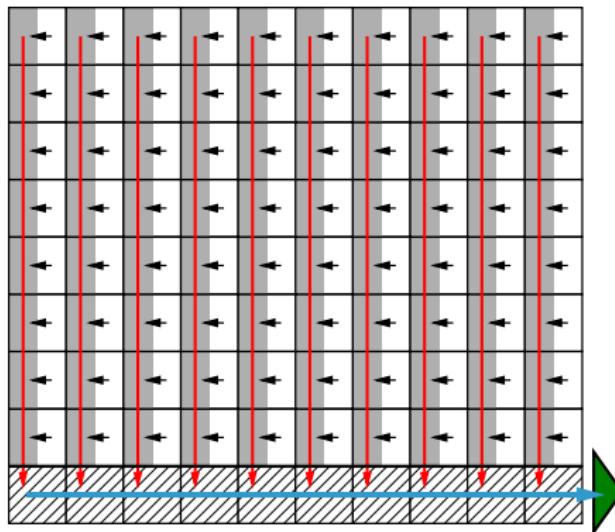
prokládaný vyčítání zvlášt sudých a lichých řádků, potřeba jen polovina ukládacích pixelů, televizní přenos



# Způsoby vyčítání IL CCD

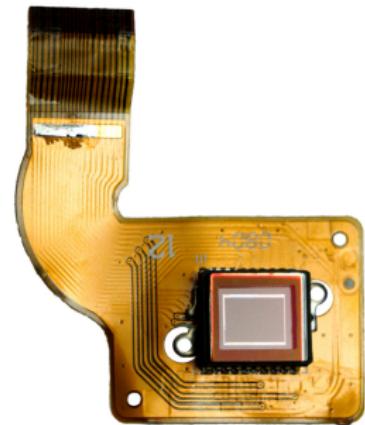
progresivní všechny řádky matice popořadě

prokládaný vyčítání zvlášt sudých a lichých řádků, potřeba jen polovina ukládacích pixelů, televizní přenos



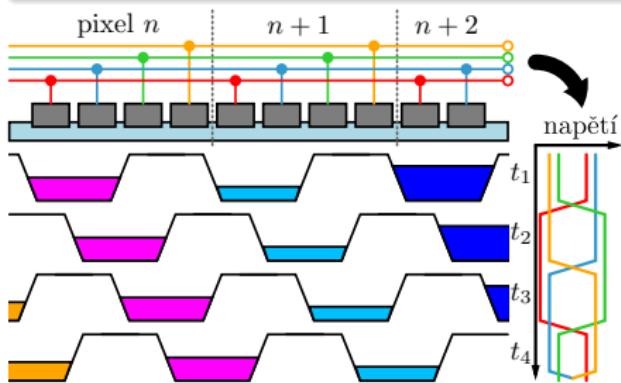
# Techniky přenosu náboje na čipu CCD

- pixel tvoří kontakty (dopovaný Si) na polovodiči (Si) oddělené izolantem ( $\text{SiO}_2$ )
- napětí na kontaktech tvoří potenciálové jámy (vyšší napětí) a bariéry (nižší napětí)
- excitované elektrony jsou zachycovány v potenciálových jamách
- změnou napětí přepínání mezi potenciálovou jámou a bariérou → pohyb náboje na čipu
- techniky: čtyřfázová (4Φ), třífázová (3Φ), pseudo-dvoufázová (P2Φ), pravá dvoufázová (T2Φ), virtuální fáze (VΦ)



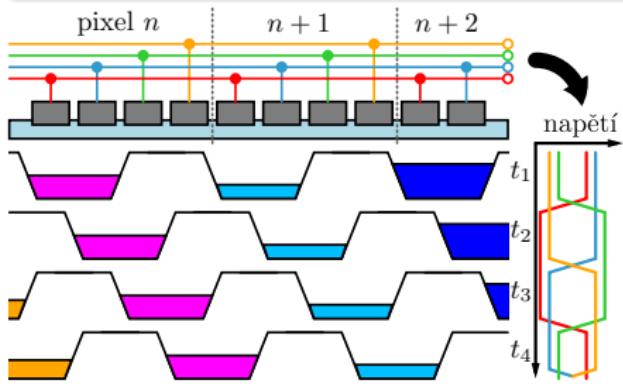
## 4Φ – čtyřfázová

- 4 kontakty na pixel
- dva tvoří jámu, dva bariéru
- ob jeden kontakt překlopení napětí
- přesun o pixel ve čtyřech krocích



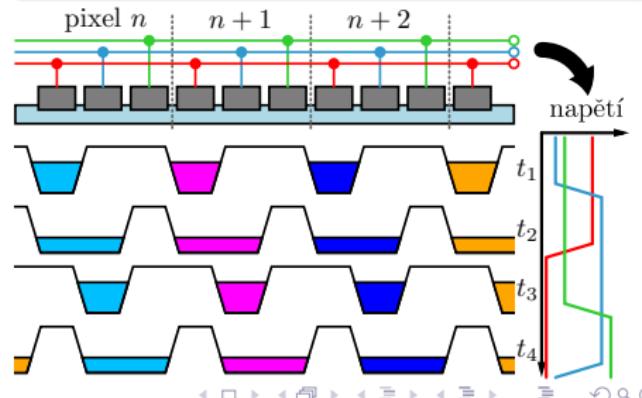
## 4Φ – čtyřfázová

- 4 kontakty na pixel
- dva tvoří jámu, dva bariéru
- ob jeden kontakt překlopení napětí
- přesun o pixel ve čtyřech krocích



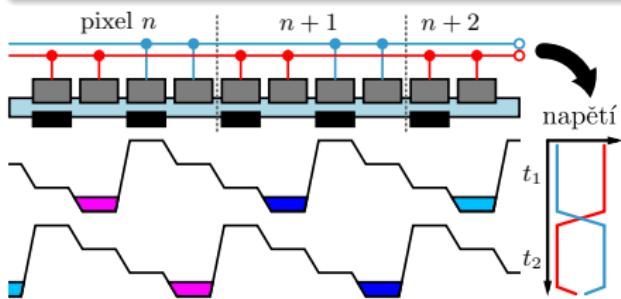
## 3Φ – třífázová

- 3 kontakty na pixel
- 2+1 střídavě jáma a bariéra (housenka)
- méně kontaktů → větší hustota pixelů a rozlišení
- složitější časování, přesun o pixel v šesti krocích



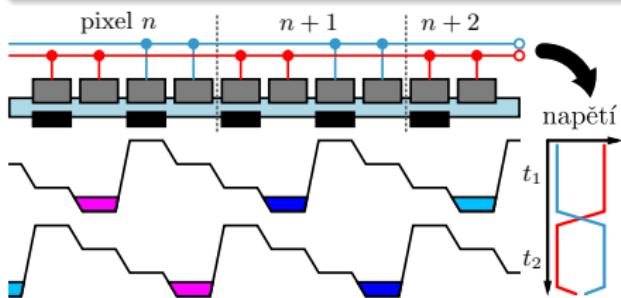
## P2Φ – pseudo-dvoufázová

- 4 kontakty na pixel, po dvou stejně napětí
- ob jeden kontakt podsazen materiál zvyšující potenciál → nakloněná jáma
- jednodušší časování ale složitější konstrukce



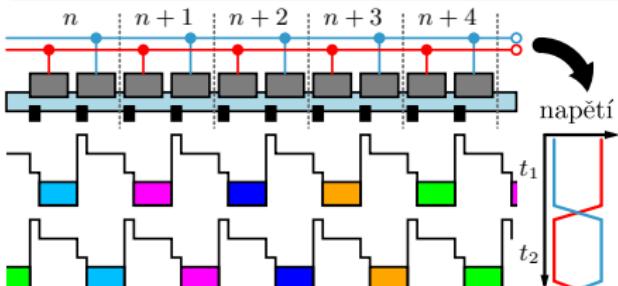
## P2Φ – pseudo-dvoufázová

- 4 kontakty na pixel, po dvou stejně napětí
- ob jeden kontakt podsazen materiál zvyšující potenciál → nakloněná jáma
- jednodušší časování ale složitější konstrukce



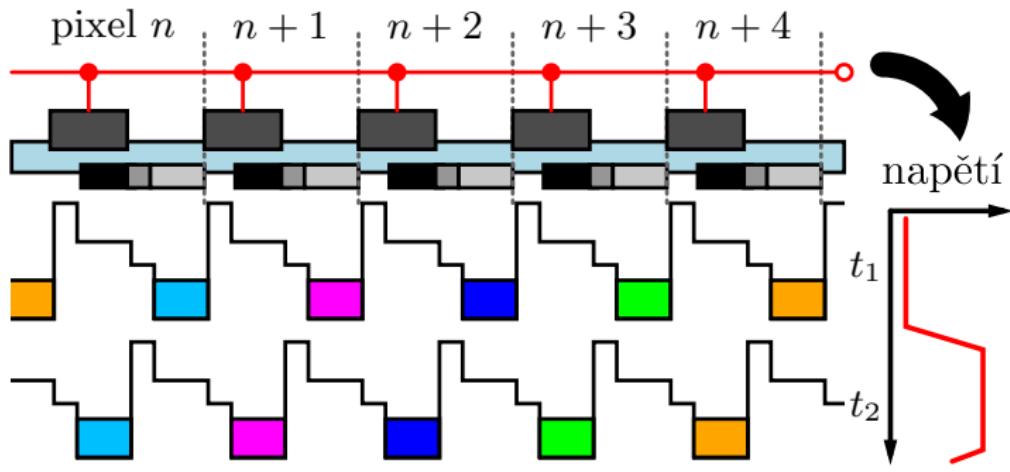
## T2Φ – pravá dvoufázová

- 1 kontakt na pixel
- materiál zvyšující potenciál jen pod částí elektrody
- velká hustota pixelů
- přesun o pixel ve dvou krocích



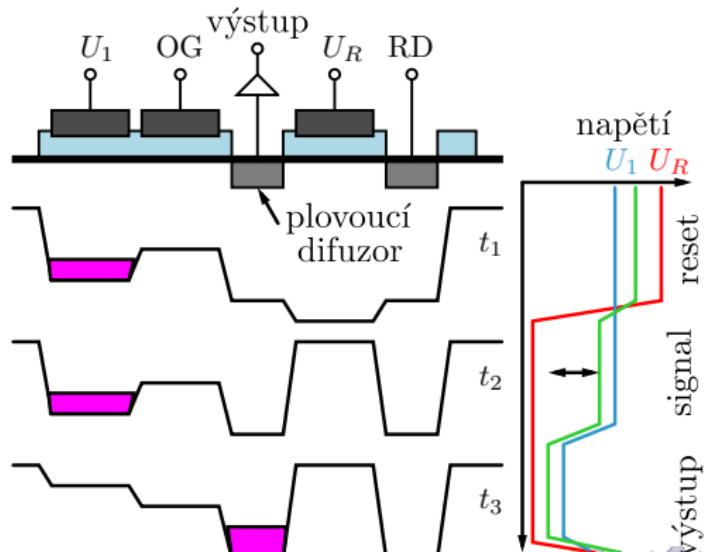
## VΦ – virtuální fáze

- pixel tvoří jeden kontakt a mezera (velká hustota)
- 3 různé materiály postupně zvyšující potenciál
- větší propustnost světla (citlivost v UV)
- přesun o pixel ve dvou krocích změnou vysokého napětí (problémy s časovou stálostí)



# Konverze náboje na napětí

- ① vynulování plovoucího difuzního senzoru resetovací elektrodou → referenční hodnota napětí
- ② přenesení náboje z posledního pixelu sériového registru
- ③ dochází ke změně potenciálu, po odečtení reference → signál



# Kapacita pixelu $q_w$

# *Full well capacity*

$$q_w = C(U - U_c), \quad C = S_p \varepsilon_r \varepsilon_0 / d$$

$S_p$  plocha pixelu (typicky  $15 \times 15 \mu\text{m}^2$ )

$\varepsilon_r$  pro  $\text{SiO}_2$  hodnota 4.5

$d$  tloušťka  $\text{SiO}_2$  (typicky  $0.1 \mu\text{m}$ )

$U$  napětí na elektrodě

$U_c$  mezní napětí pro vytvoření potenciálové jámy

$$U - U_c \approx 3 \text{ V}$$



## Example

$$C = 225 \mu\text{m}^2 \times 4.5 \times 8.85 \times 10^{-12} \text{ F/m} / 0.1 \mu\text{m} \approx 9 \times 10^{-14} \text{ F}$$

$$\rightarrow q_w \approx 2.7 \times 10^{-13} \text{ C} \approx 1.7 \times 10^6 \text{ e}^-$$

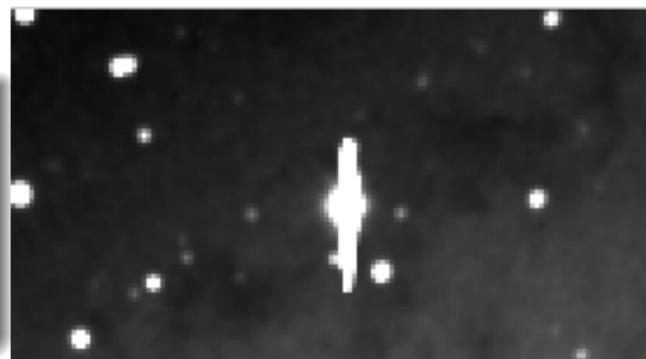
## Odtokové kanálky

## Overflow Drain

Přetékání náboje

*Blooming*

- překročení kapacity pixelu v důsledku přeexpozice
- nejsnáze ve směru paralelního posuvu



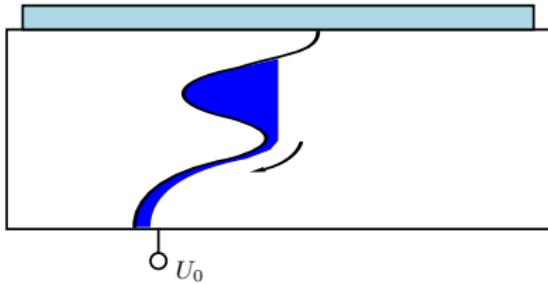
VOD vertikální obvod přetečení

LOD laterální obvod přetečení

- + možnost elektronické uzávěrky
- omezení kapacity pixelu, zhoršená linearita

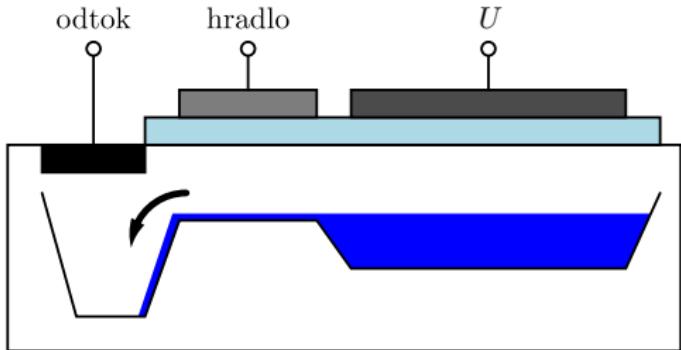
### Vertikální obvod přetečení

- předpětí na substrát
- odvedení přebytečného náboje do hloubky



### Laterální obvod přetečení

- OD vedle sloupce pixelů
- zmenšení aktivní plochy



## Detekce kratších vlnových délek

- tenčené čipy osvětlené ze zadu (FF a FT, nelze VOD)
- pokrytí CCD čipu fosforem – průhledný nad 450 nm, osvětlen UV emituje ve VIS, snížené rozlišení v důsledku rozptylu

## Detekce kratších vlnových délek

- tenčené čipy osvětlené ze zadu (FF a FT, nelze VOD)
- pokrytí CCD čipu fosforem – průhledný nad 450 nm, osvětlen UV emituje ve VIS, snížené rozlišení v důsledku rozptylu

## Vysokorychlostní CCD

- rychlosť CCD omezena zesilovačem na čipu, zrychlení → větší energie → lokální ohřevy, snížení uniformity
- řešením je rozdělit čip na více bloků s paralelním vyčítáním → složitější zpracování
- další zrychlení limitováno časovačem na čipu, šum v důsledku kapacitního chování CCD

# Vady CCD čipů

Tmavé pixely horší odezva jak 75 % průměru

Horké pixely přeexponovány v důsledku temného proudu (víc jak 50x)

Pasti zachycují posouvané elektrony, těžko odhalitelné (až od 200 elektronů)

*Flat field* nehomogenní odezva v různých místech čipu

## Původ

- znečištění povrchu
- vady ve struktuře
- nežádoucí příměsi



# Softwarová úprava

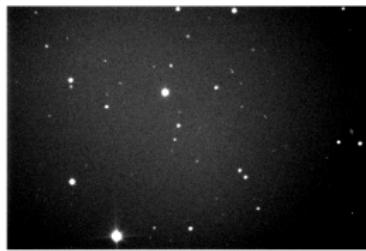
Původní snímek



Temný snímek



Flat field



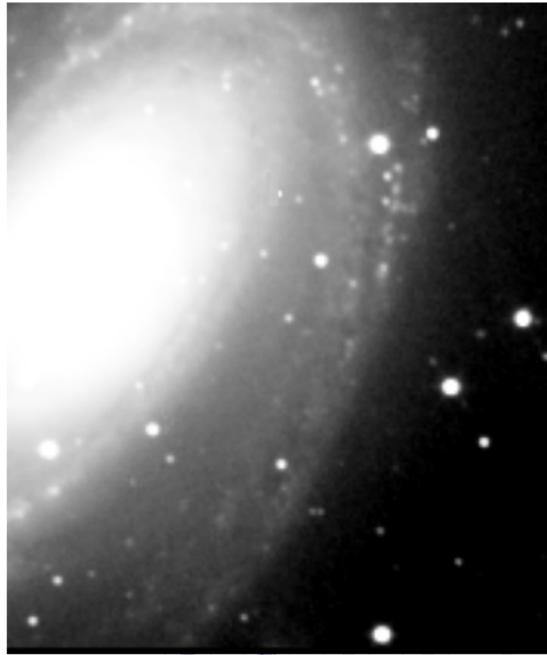
Výsledný snímek



## Skládání expozičí

## *Stretching*

- softwarové sečtení více expozičí s kratší expozičí
- kompenzace nedostatečného dynamického rozsahu CCD

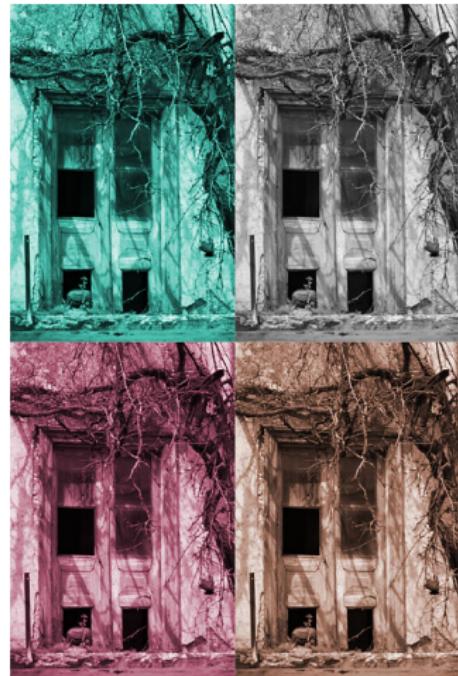


# Obsah

- 1 Úvod
- 2 Vlastnosti
- 3 Snímání obrazu CCD
- 4 Barevné snímání
- 5 Porovnání CCD a CMOS

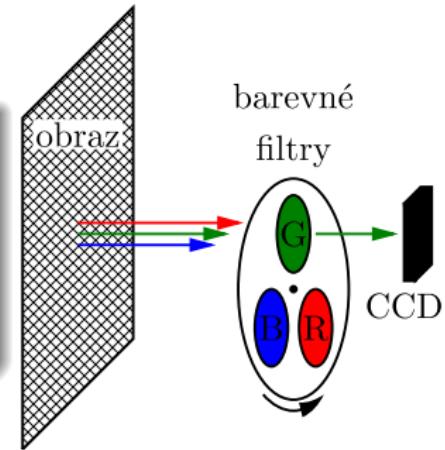
# Barevné snímání

- Si CCD čipy jsou monochromatické, změnu podle vlnové délky nelze odlišit od změny v intenzitě
- použití filtrů pro záznam informace o barvě (VIS)
  - RGB *Red, Green, Blue*, někdy navíc L (*Light*)  
celková propustnost 1/3
  - CMY *Cyan, Magenta, Yellow*  
celková propustnost 2/3, M je obtížné vyrobit
- kompenzace na spektrální citlivost oka



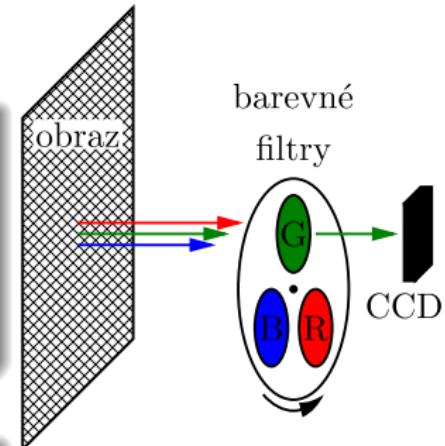
## Sekvenční snímání

- více expozic přes barevné filtry RGB popř. LRGB
- potřeba delší čas, mechanické součástky a softwarové zpracování



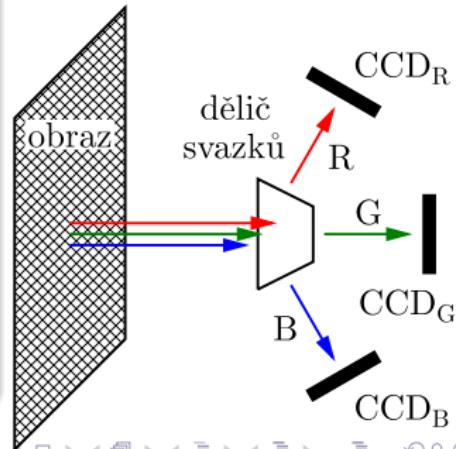
## Sekvenční snímání

- více expozic přes barevné filtry RGB popř. LRGB
- potřeba delší čas, mechanické součástky a softwarové zpracování



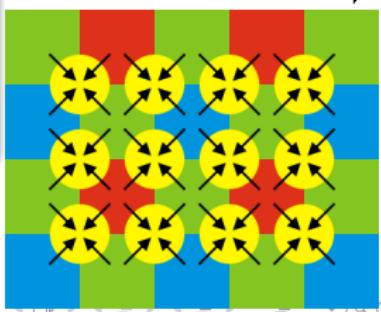
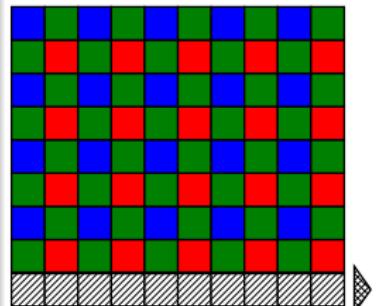
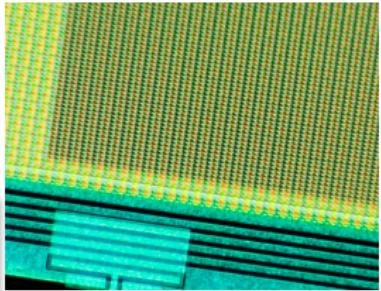
## 3 čipy

- chromatický hranol rozdělí světlo na barevné složky nebo achromatický hranol a barevné filtry (ztráta 2/3 intenzity)
- nutné softwarové zpracování
- čipy mohou mít různé vlastnosti → zhoršení věrnosti obrazu



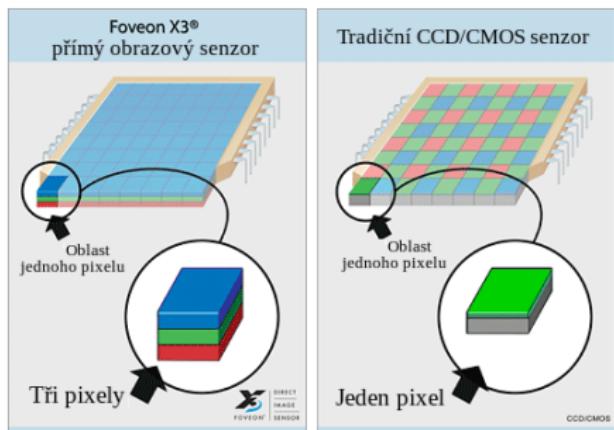
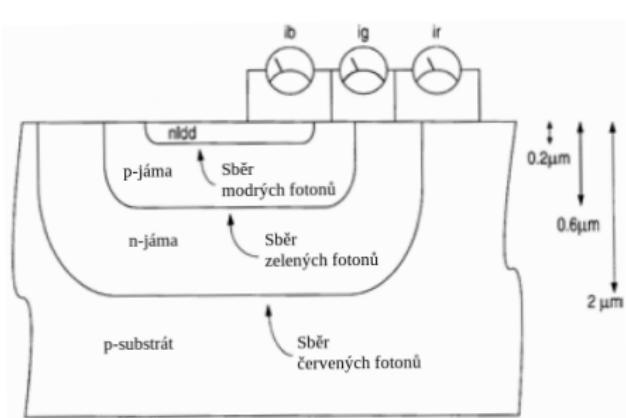
## Integrované filtry na čipu – Bayerova maska

- na pixely při výrobě naneseny RGB nebo CMY filtry
- zachování rozlišení v jasové složce, prostorové klesne na 1/4
- interpolace barevné informace ze sousedních pixelů
- filtry nelze odstranit
- nelze snímat za úzkopásmovými filtry
- nelze sdružovat pixely



# Foveon X3

- záznam barevné informace podle hloubky, ve které foton excituje elektron
- odečet počtu fotonů v různých hloubkách
- zachováno rozlišení ale menší kapacita pixelů

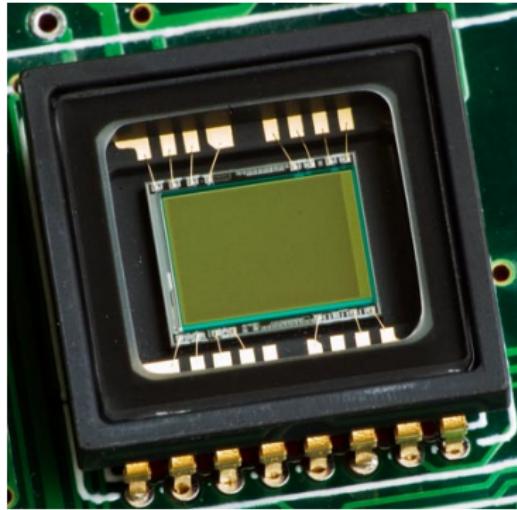


# Obsah

- 1 Úvod
- 2 Vlastnosti
- 3 Snímání obrazu CCD
- 4 Barevné snímání
- 5 Porovnání CCD a CMOS
  - Scientific CCD iKon

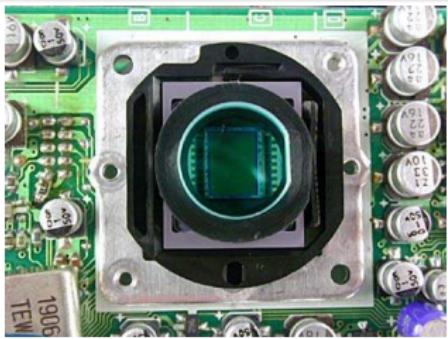
## Porovnání CCD a CMOS

Kvantová účinnost	CCD	lepší pokrytí světlocitlivou plochou
Citlivost	CMOS	zesílení přímo na čipu
Šum	CCD	u CMOS přispívá elektronika na čipu
Uniformita za světla	–	obě platformy srovnatelné
Uniformita za tmy	CCD	u CMOS různé zesílení u pixelů
Rychlosť	CMOS	zpracování na čipu, paralelnost



## CCD

- dynamický rozsah
- elektronická uzávěrka (IL)
- změna rychlosti a dynamického rozsahu
- sdružování pixelů
- nelineární analogové zpracování
- možnost přetečení



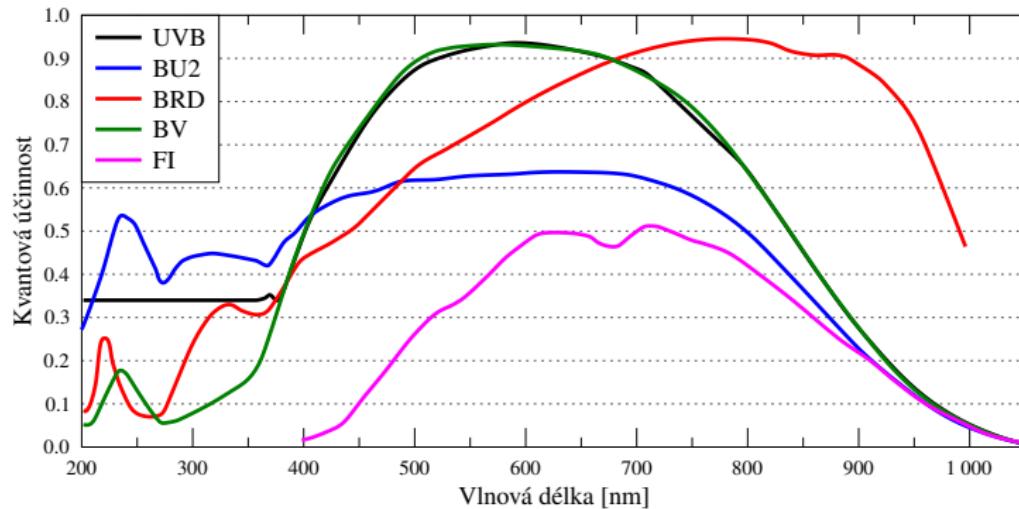
## CMOS

- elektronická uzávěrka neuniformní a uniformní
- windowing
- řízení napětí a časování
- méně energeticky náročné
- menší úniky energie
- spolehlivé
- možnost integrace



# Scientific CCD iKon (Andor)

- tenčená CCD osvětlená ze zadu
- termoelektrické chlazení (až  $-100^{\circ}\text{C}$ )
- malý odečítací šum
- 16-bitový A/D převodník s velkým dynamickým rozsahem



Model	DZ436	DZ432	DU937N (FT)
Rozlišení	2048 x 2048	1250 x 1152	512 x 512
Velikost pixelu [μm]	13 x 13	22.5 x 22.5	13 x 13
Obrazová oblast [mm]	27.6 x 27.6	28.1 x 25.9	6.6 x 6.6
Typ senzoru	BV, FI	BV, FI, UV	BV, FI, UV, BU2
Kapacita pixelu [ $e^-$ ]	100 000	400 000	100 000
Rychlosť vyčítaní	1 MHz, 500, 66 a 31 kHz		2.5 MHz a 50 kHz
Odečítací šum [ $e^-$ ]	7.5	12	10
Temný proud [ $e^-/(pix s)$ ]	0.0002	0.0005	0.0002

