

# -La Profondeur de champ

## -Hyperfocale

## Table des matières

---

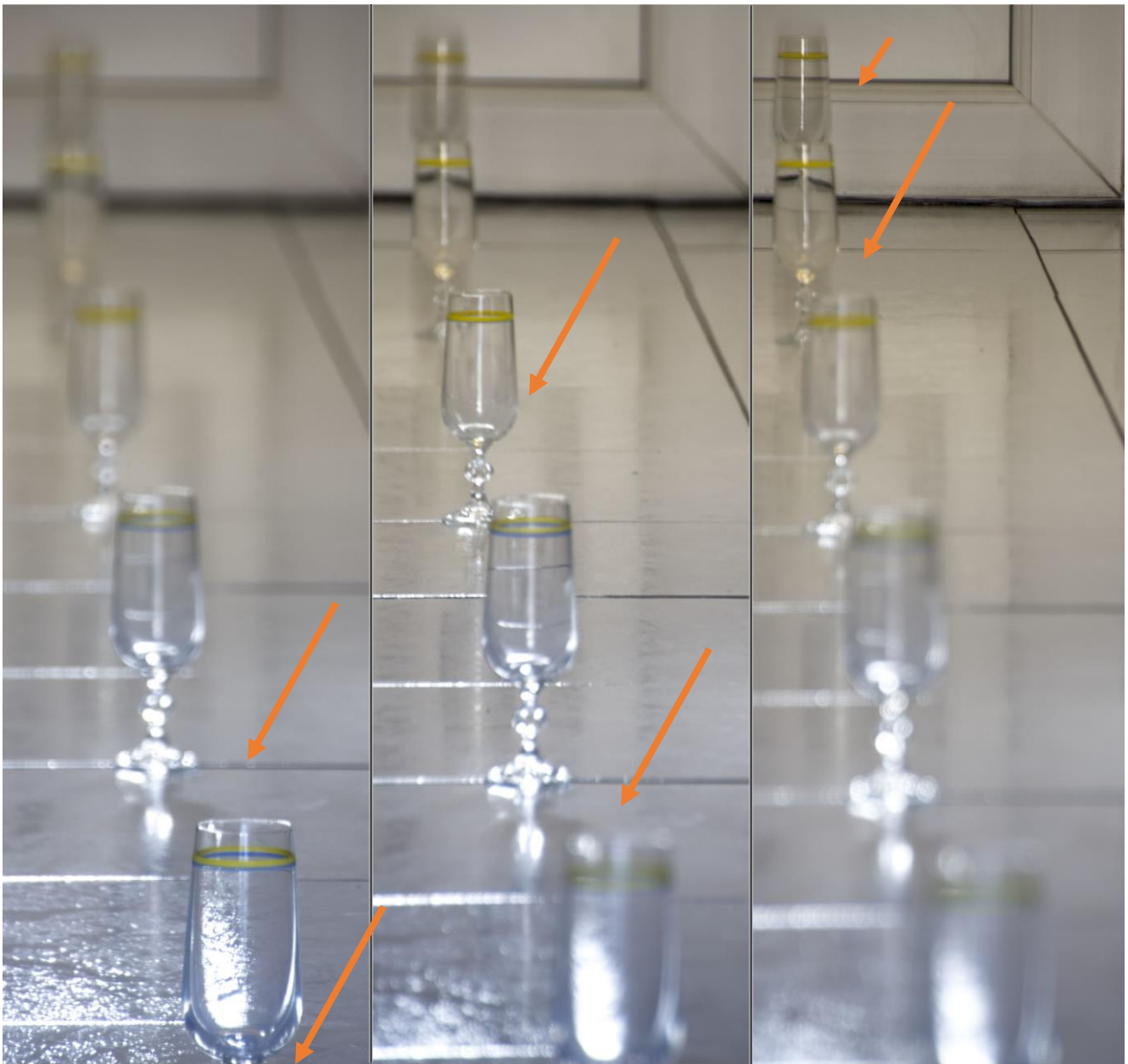
La profondeur de champ (PDC).....	3
Définition.....	3
La profondeur de champ dépend.....	4
Répartition de la profondeur de champ.....	4
Hyperfocale .....	5
Définition.....	5
But .....	6
Utilité.....	6
Utilisation .....	6

## La profondeur de champ (PDC)

---

### Définition

La profondeur de champ (PDC) est la zone de netteté délimitée par deux points : le début et la fin de l'espace de netteté..



## La profondeur de champ dépend

- De l'ouverture  
plus elle est grande plus petite est la PDC.
- De la distance focale  
Plus elle est grande, plus petite est la PDC.
- De la distance du sujet  
plus elle est grande plus la PDC est grande.
- Du cercle de de confusion.

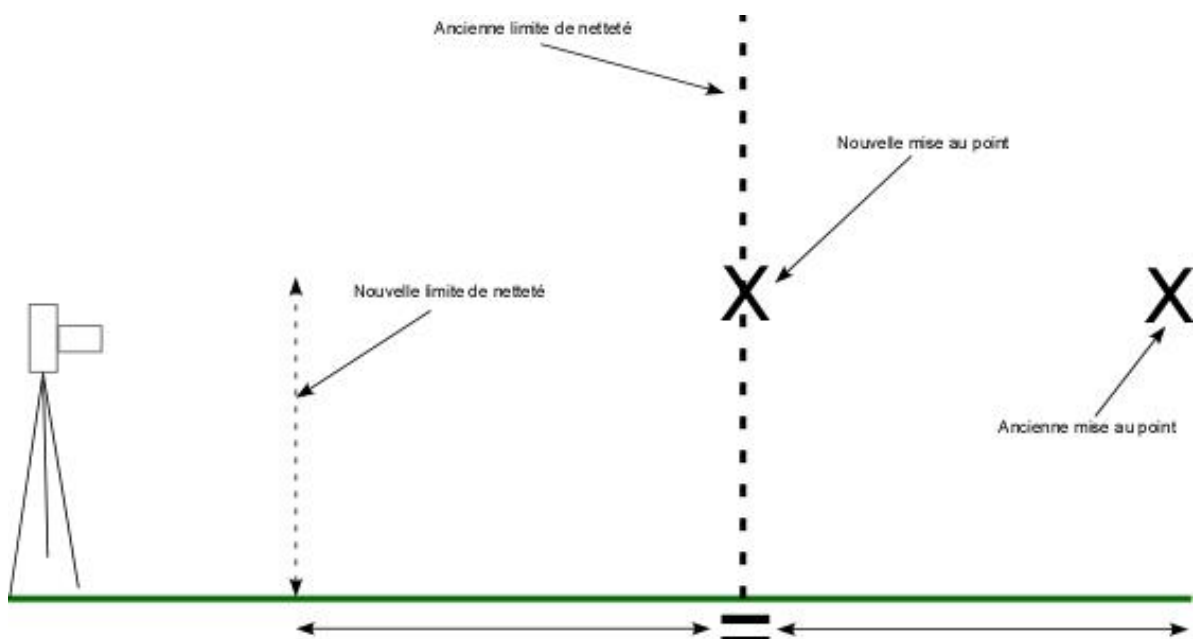
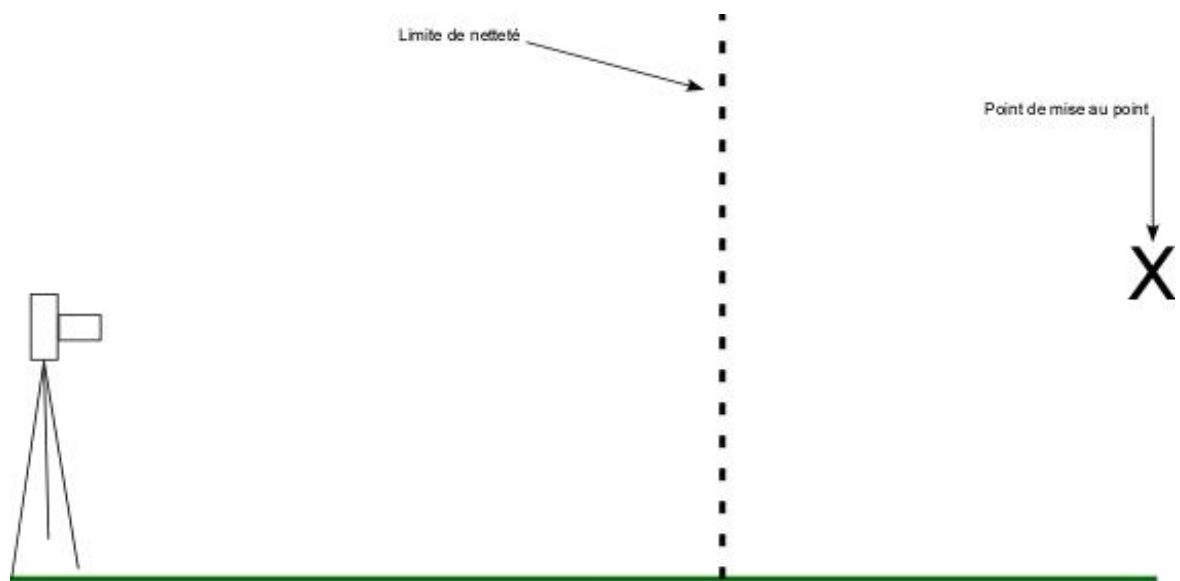
## Répartition de la profondeur de champ

La profondeur de champ se répartie (à peu près) de 1/3 devant le point de mise au point, et 2/3 derrière.

# Hyper focale

## Définition

L'hyper focale est la distance qui sépare le photographe du premier point net quand la mise au point est sur l'infini.



## But

L'hyperfocale est utilisée pour obtenir le maximum de profondeur de champ pour une focale et une ouverture donnée.

(Bien évidemment, la fermeture de l'objectif est quand même un paramètre, qui dans la mesure du possible, il est préférable d'utiliser en premier)

## Utilité

L'hyperfocale peut-être utile dans cas de reportage, ou la rapidité d prise de vue est primordiale. En effet il est toujours gênant d'avoir un autofocus qui « mouline » cherchant son point de réglage.

Dans l'obscurité d'une salle de concert, le problème peut être le même, sans compter que l'ouverture est grande, donc la profondeur de champ courte.

Ce système permet de faire la mise au point sur une valeur moyenne dans les déplacements du sujet.

## Utilisation

Plus haut, nous avons vu que la profondeur de champ se répartie d'environ 1/3 devant et 2/3 derrière. En reprenant cette caractéristique, si en faisant la mise au point (MAP) sur l'infini, la profondeur de champ n'est que de 1/3 vers l'avant (le deuxième tiers est inutilisé, vu qu'il est après l'infini !

Dans ce cas, il faut repérer le premier point net et faire une nouvelle MAP sur celui-ci.

Cette manœuvre permet de doubler la PDC.