QLCP v_{2024.6} 操作手册

0. 概述

QLCP(Quick Light Curve Pipeline)为一个地基望远镜时域观测数据处理管线,输入观测原始数据所在目录,最终输出目标的光变曲线以及相关数据。该软件早期版本已经发表在《天文研究与技术》期刊2023年1期。当前版本为重构后版本。

程序发布在:

- https://github.com/DrJieZheng/qlcp
- https://gitee.com/drjiezheng/qlcp
- PyPI: qlcp

1. 安装

```
1 | pip3 install qlcp
```

要求: Python版本至少为3.10。需要安装的其他软件包为: numpy, scipy, matplotlib, astropy, PyAstronomy, qastutil, qmatch, 正常情况下, pip3 (或pip) 会识别到这些依赖项目并进行自动安装。

2. 运行

以下为最简调用方式:

```
import qlcp

qlcp.run(
    "path/to/raw/data",
    "path/to/output",

)
```

具体参数见下文。

3. 参数

参数汇总

```
1
    raw_dir:str,
    red_dir:str,
2
3
    steps:str="lbfiopwkcdg",
    obj:str=None,
4
    band:str=None,
5
    use_bias:str=None,
6
7
    use_flat:str|dict=None,
    alt_bias:str=None,
8
9
    alt_flat:str|dict=None,
    alt_coord:dict|tuple[str]=None,
10
    base_img:str=None,
11
12
    se_cmd:str="source-extractor",
    aper:float|list[float]=None,
13
14
    starxy:list[list[float]]|dict=None,
15
    ind_tgt:int|list[int]=None,
    ind_ref:int|list[int]=None,
16
    ind_chk:int|list[int]=None,
17
    mode:workmode=workmode(workmode.MISS_SKIP+workmode.EXIST_APPEND),
18
    ini_file:str!tuple[str]|list[str]=None,
19
    **kwargs
20
```

原始数据路径 raw dir (必选)

通常为整晚的观测数据的保存位置。程序将自动从其中识别出BIAS、FLAT、科学目标等。

```
"raw/20240606_85/",
```

输出路径 red dir (必选)

如果不存在,程序将自动创建目录。本程序所有输出都在该路径内。

```
"red/20240606 85 red/",
```

注意: 请合理安排数据保存位置, 尽量让原始数据和处理结果分离, 避免误操作。

前两个参数是必选参数,不需要加上参数名。后续参数建议加上参数名。

处理目标 obj

如果指定,只处理指定目标,可以为一个或多个。否则处理所有目标。

```
obj="UYUMa",
obj=["UYUMa", "ACAnd"],
```

处理波段 band

如果指定,只处理指定波段,否则处理所有波段。

```
band="BVR",
```

替代本底 use_bias alt_bias

如果指定 use bias ,使用该本底,否则使用当天数据生成的本底。如果当天本底缺失,使用 alt bias 。

```
use_bias="usethis/bias_85.fits/",
alt_bias="alt/bias_85.fits/",
```

优先级: usebias --> today bias --> altbias。

替代平场 use_flat alt_flat

基本同bias, 但平场必须和波段——对应。

优先级: useflat --> today flat --> altflat。

坐标 alt coord

45},

如果指定,使用该坐标,否则从fits头中读取 RA 和 DEC 两个字段。如果只给一对,则给所有目标。不同目标用字典形式,键为目标名,值是坐标。坐标用元组/列表形式,第一个为赤经,格式为hh:mm:ss.s,第二个为赤纬,格式为±dd:mm:ss.s,秒的小数位不限。

可以多给,每个目标只根据名字选择自己的。

```
alt_coord=("12:34:56", "+23:45:67.89"),
```

"R": "alt/flat_R_85.fits/",

```
1  alt_coord={
2    "AAA": ("12:34:56", "+23:45:67.89"),
3    "BBB": ("23:56:34", "+56:12:34"),
4  },
```

基础图像 base img

用于指定对齐时的图像,如果指定为整数,则从0开始计数,否则为文件名,如果非当日图像,必须是同一台望远镜的数据。默认为0,即当日该目标该波段第1幅图像。

```
base_img=10
```

```
base img="base/AAA.fits"
```

关联性: 后续的 starxy 参数是目标在本图像中坐标。

Source Extractor命令 se_cmd

考虑到不同系统、不同版本Source Extractor的命令可能不同,这里提供命令名称,默认为 source-extractor 。

- se cmd="sex", macOS和早期Linux
- se_cmd="sextracfor", 中期Linux
- se_cmd="source-extractor", 目前Linux

测光孔径 aper

本程序输出星等,除AUTO星等外,还根据指定的孔径输出不同星等。本参数可以是单个浮点数,或者浮点数组成的列表,最多可以支持9个孔径。如果不提供本参数,会默认以5个像素为孔径进行孔径测光。

```
aper=8.0,
aper=(3, 6.0, 9),
```

星坐标 starxy

指定一个列表,每个元素是坐标,顺序为x,y。

如果缺失,程序将自动从图像中寻找,由于各波段是独立处理,因此自动找到的目标星、比较星相互可能不同。

```
starxy=[
1
      (927, 1018),
2
3
      (855, 920),
      (1107, 1349),
4
      (1161, 1434),
5
      (1220, 1289),
6
      (688, 1050),
7
      (1255, 861),
8
   ],
9
```

本参数也可以指定字典,关键字为目标名,值是坐标。

```
1
    starxy={
        "UYUMa": [
2
3
            (927, 1018),
            (855, 920),
4
            (1107, 1349),
5
            (1161, 1434),
6
7
            (1220, 1289),
8
        ],
        "ACAnd": [
9
            (1027, 718),
10
            (1220, 1289),
11
12
            (688, 1050),
13
            (1255, 861),
14
        ],
15 },
```

目标星、比较星、检验星 ind_tgt ind_ref ind_chk

给出目标、参考、检验星在列表中的索引,默认目标星是0号,比较星和检验星是1~n-1。

注意: 和之前程序不同, 本程序中目标星可以是多个。

```
1 | ind_tgt=0,
2 | ind_ref=[1,3,4],
3 | ind_chk=2,
```

下标也可以才用字典方式提供,与 starxy 参数相同。

```
1 | ind_tgt={"UYUMa": 0, "ACAnd": 3},
2 | ind_ref={"UYUMa": [1,3,4], "ACAnd": [2,4]},
3 | ind_chk={"UYUMa": 2},
```

文件存在模式 mode

如果输出文件存在,或者输入文件缺失,程序将根据此参数决定如何处理。

文件存在,处理模式有:

- workmode.EXIST_SKIP 跳过已经处理过的文件,记录一个警告,但是不报错。
- workmode.EXIST OVER 覆盖已存在的文件。
- workmode.EXIST_APPEND 追加模式。针对列表处理时,处理过的文件跳过,未处理的文件正常处理,和SKIP相同;对于生成聚集型文件,如总星表、光变曲线时,和OVER相同,覆盖。(默认模式)
- workmode.EXIST_ERROR 报错,触发异常。

文件缺失,处理模式有:

• workmode.MISS_SKIP 跳过缺失的文件,记录一个警告,但是不报错,对于聚集文件,直接跳过整个步骤。(默认模式)

• workmode.MISS ERROR 报错, 触发异常。

mode=workmode(workmode.EXIST_APPEND+workmode.MISS_SKIP),

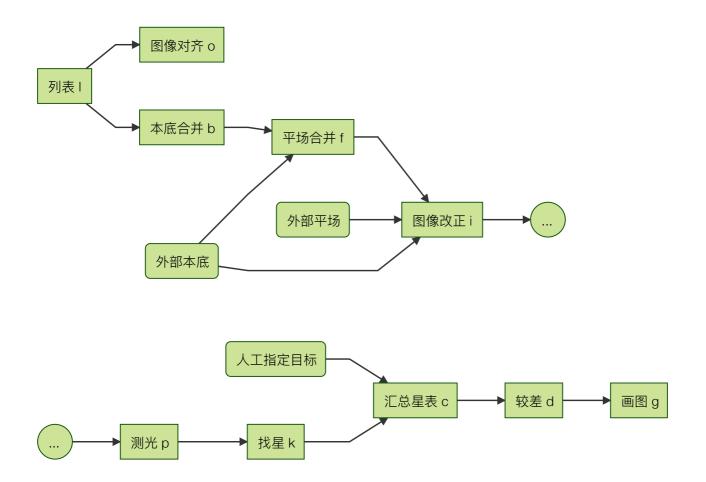
步骤 steps

本程序分为多个步骤,可以选择性执行,部分步骤顺序可以调整,部分步骤之间有依赖关系。

steps="lbf",

步骤依赖性

步骤依赖性表示做某个步骤之前应该先做哪一个。如果依赖的前置步骤更换参数重做了,后随步骤也必须相应重做。



列表生成 1

根据原始数据生成列表。配置文件中指定了文件名识别的模板,可以识别文件名中的目标类型(本底、平场、科学目标),目标名称,波段,序列号或其他观测编号。并生成列表。

列表保存在 {red}/lst/{obj}_{band}.lst 文件中。

相关配置参数:

• patterns 文件名模板,列表形式,每个元素是正则表达式,匹配文件名,默认为以下几种

。 减号分割模式 UYUMa-0003I.fit bias-0001.fits

```
(?P < obj > [^-]*) - (?P < sn > [0-9]{3,6})(?P < band > [a-zA-Z]{0,1}).fit(s{0,1})
```

。 下划线分割模式 flat_R_003.fit TCrB_V_001.fits

```
(?P < obj > [^-]*)_(?P < band > [a-zA-z]{0,1})(_{0,1})(?P < sn > [0-9]{3,6}).fit(s{0,1})
```

。 自动平场模式 flat_R_1_R_001.fit

```
(?P < obj > flat)_(?P < band > [a-zA-z])_(?P < sn > [0-9]{1,2})_[a-zA-z]_([0-9]{3,6}).fit(s{0,1})
```

如果未指定执行本步骤,系统也会自动检索目录,确定要处理的目标和波段,但是不会更新列表文件。如果有特殊需求,可以手动指定列表。

本底合并 b

合并本底,保存为 {red}/bias.fits 。

注意:本程序不处理暗场,特殊情况需要处理的,可以用暗场取代本底进行近似处理。如果确需高精度处理,那么可以自行完成 bfi 三步骤。

平场合并f

合并平场,保存为 {red}/flat_{band}.fits 。

相关配置参数:

- flat_limit_low = 5000 平场中值上下限,过高或者过低的会被丢弃
- flat_limit_high = 50000 如果当天实在没有高质量平场,不得不用,请修改

图像改正 i

图像改正,保存为 {red}/{obj} {band}/{rawname}.bf.fits 。

改正的同时,会对fits头进行修正和部分项目的计算,如观测时间 JD 、 MJD ,根据目标坐标计算出 HJD 、 BJD ,计算观测条件 AZ , ALT , AIRMASS 等。

实践中,我们发现许多图像边缘质量较差,因此本程序会进行边缘裁剪。

相关配置参数:

- site tz = 8 观测站时区, 默认值为兴隆站
- site lon = 117.57722 观测站经度 (117.34.38)
- site lat = 40.395833 观测站纬度 (+40.23.45)
- site_ele = 960 观测站海拔
- border_cut = 0 边缘裁剪像素

本步骤部分处理调用 astropy 、 pyastronomy 、 qastutil 等包。

偏移 o

计算每张图像相对基准图像的偏移,保存为 {red}/offset_{obj}_{band}.pkl/txt 。

pkl文件内容为4个变量,分别是JD、X偏移、Y偏移、文件名。最好根据文件名去匹配,避免顺序不同导致混乱。

文本文件为方便阅读版本,不作为后续数据处理使用。

相关配置参数:

• offset max dis = 250 最大距离,单位为像素,如果图像偏移超过这个值,并且确认图像可用,请加大。

本步骤调用 gmatch 包, 算法见 2024NewA..11002224Z 。

找星和测光 p

调用了 Source Extractor ,对图像找星和测光,SE结果经过清洗,剔除边缘目标后,保存为 {red}/{obj} {band}/{rawname}.cat.fits 。包括位置、不同孔径的流量、星等。

如果希望自行配置 default.sex 文件,可以在当前路径下另存一份并进行配置,优先使用当前路径下的。输出字段文件 default.param 固定使用系统内置版本。

相关配置参数:

- draw phot = False 是否为每幅图像都输出png图像并且标上找到的亮星
- draw_phot_err = 0.05 误差比该值小的星才会显示在星图上

天体位置测量定标 w

对每一幅图像进行定标,尚未实现。

目标选择 k

如果明确指定要执行本步骤,或者未指定目标时,会自动选择目标。

选择目标的原则是,从图像中选出质量较好的星(误差小于阈值),匹配使用图像中的优质星,并对流量进行粗略对齐。 分析每颗星在所有数据中的变化情况,最稳定的星作为候选比较星的,变化较大的星则是候选目标星。要求候选星在所有 图像中的缺失率(也就是匹配失败)足够低,候选比较星标准差小且最亮最暗相差较小,如果候选比较星较多,则只选择 标准差最低的若干颗。候选目标星要求标准差足够大。对于非掩食阶段的目标星,本算法基本上找不出来,只能靠人工指 定。

相关配置参数(注意有些是上限,有些是下限):

- pick_err_max = 0.02 候选星在单幅图像中的AUTO测光误差阈值
- pick_bad_max = 0.2 候选星的缺失率上限。(0.2 = 20%)
- pick_var_std = 0.05 判定为变星的标准差下限
- pick var rad = 0.5 变星在图像中的位置上限,不能在图像边缘
- pick ref n = 20 最多选择的比较星个数
- pick ref std = 0.05 候选比较星的整晚标准差上限
- pick_ref_dif = 0.10 候选比较星的整晚最亮最暗差异上限

星表 c

根据 starxy 参数,生成星表,从每张图中找出对应位置的星的星等和流量,汇总为总仪器星表: {red}/cata_{obj}_{band}.pkl ,内容为总星表、输入的星位置、孔径列表。同时还生成fits格式星表: {red}/cata_{obj}_{band}.fits 。

注意: 当执行了 k 选星步骤时, starxy 参数自动无效,使用自动找到的星。

相关配置参数:

• match max dis = 10 匹配目标的最大距离,单位为像素

输出的 xxx.pkl 文件,可以用以下方式读取:

```
a, b, c = pickle.load(open("xxx.pkl", "rb"))
```

星表较差定标 d

利用指定的比较星,对目标星、进行定标。输出为定标后星表: {red}/cali_{obj}_{band}.pkl ,内容为总星表(来自上一步),定标后星表(内容和总星表不重复,行数一致,需要联合使用),孔径列表,输入的星位置,目标星下标列表,比较星下标列表,检验星下标列表。

注意: 当执行了 k 选星步骤时, ind xxx 参数自动无效, 使用自动找到的星。

绘图 g

根据较差星表画图,输出为: {red}/lc_{obj}_{band}.png/pdf 。

配置文件(必选)

如果为 None 则使用默认配置。指定方式可以为单个字符串,或者多个字符串组成的列表。

使用配置文件,相对在函数参数中加配置而言,具有持久性,方便多次使用以及追溯处理过程。

ini file=["xl85.ini", "mac.ini"],

其他参数

其他参数一律作为配置文件。

可以通过多种渠道提供配置,优先级为:函数参数-配置文件-默认值。

配置参数汇总

【】内表示这一部分参数起作用的步骤代码。

```
1 # 日志【全局】
   self.file_log = logging.DEBUG# 文件日志等级self.scr_log = logging.INFO# 屏幕显示日志等级
2
3
   # 观测站【i】
4
   self.site_lon = 117.57722
5
                               # 观测站经度
   self.site_lat = 40.395833
                               # 观测站纬度
6
7
   self.site_ele = 960
                               # 观测站海拔
   self.site_tz = 8
                               # 观测站时区
8
9
   # 平场采纳【f】
   self.flat_limit_low = 5000 # 平场图像采纳下限
10
   self flat_limit_high = 50000
                               # 平场图像采纳上限
11
12
   # 图像裁剪【i】
   self.border_cut = 0
                               # 裁边像素
13
14
   # 绘制测光结果【p】
   self.draw_phot = False
                               # 是否画图
15
   self.draw_phot_err = 0.05
                             # 标上的星的误差上限
16
   # 图像对齐【o】
17
   self.offset_max_dis = 250 # 对齐最远距离
18
   # 目标匹配【kc】
19
                               # 目标匹配最大误差
   self.match_max_dis = 10.0
20
   # 选星【k】
21
                            # 优质星误差上限
   self.pick_err_max = 0.02
22
23
   self.pick_bad_max = 0.2
                               # 整晚的数据缺失率上限
   self.pick_var_std = 0.05
                               # 变星标准差下限
24
   self.pick_var_rad = 0.5
25
                               # 变星在图像中的区域
26
   self.pick_ref_n = 20
                               # 比较星最多个数
                              # 比较星整晚标准差上限
27
   self.pick_ref_std = 0.05
28 | self.pick_ref_dif = 0.10
                               # 比较星整晚最亮最暗差上限
```

输出路径结构

- {red}/
 - 。 log/ 日志文件夹
 - {step}.log 每个步骤的日志文件
 - 。 lst/ 列表文件夹
 - {obj}_{band}.lst 列表文件
 - bias.fits 本底
 - ∘ flat_{band}.fits 平场
 - 。 {obj}_{band}/ 目标文件夹
 - {rawname}.bf.fits 改正后的图像
 - {rawname}.cat.fits 找星结果(多种格式)
 - 。 off_{obj}_{band}.pkl 偏移
 - o cata {obj} {band}.pkl 总星表
 - 。 cali_{obj}_{band}.pkl 定标后星表

- 。 lc_{obj}_{band}.png/pdf 光变曲线
- 。 cali_{obj}_AP{aper}/ 较差结果保存
 - {obj}_{band}_chk{k}_{refs}.txt 检验星改正后结果
 - {obj}_{band}_vc{k}_{refs}.txt 目标星改正后结果

附注

参数举例最后都有逗号,自行酌情保留或删除,建议哪怕最后一个参数也保留逗号。

除明确说明为整数的参数或者配置文件,否则均可以输入浮点数,使用浮点数时,输入整数也是可以的。必须使用整数的,通常是下标,或者图像切片参数。

本版本输出文件以pickle文件为主,fits文件为辅。txt文件仅用于人工阅读检查,不作为输入数据。