# Un telescopio de 10.000.000.000 dólares en tu casa

Alberto Bañón Serrano. Octubre 2021

Agradezco el uso de los catálogos: HyperLEDA. III. The catalogue of extragalactic distances <a href="https://ui.adsabs.harvard.edu/abs/2014A%26A...570A..13M/abstract">https://ui.adsabs.harvard.edu/abs/2014A%26A...570A..13M/abstract</a> http://leda.univ-lyon1.fr

Smithsonian Astrophysical Observatory
VizieR Online Data Catalog: Associated data in VizieR
G.Landais, Laurent Michel, Pierre Ocvirk et al.
<a href="http://cds.u-strasbg.fr/vizier-org/licences-vizier.html">http://cds.u-strasbg.fr/vizier-org/licences-vizier.html</a>

# Índice

1. Introducción.	3
2. El telescopio espacial Hubble.	5
2.1 Instrumentos.	5
2.1.1 Cámaras	6
2.1.2 Espectrógrafos	6
2.1.3 Filtros	7
2.2 Descargar archivos FITS	8
3. Aplicación informática Explora FITS	12
3.1 Ventana principal	15
3.1. 1 Abrir un fichero FITS	15
3.1. 2 Las cabeceras de la HDU	16
3.1. 3 Tablas	16
3.1. 4 Normalizar	17
3.1. 5 Datos no disponibles.	17
3.1. 6 Raíz, resolución y orientación	18
3.1. 7 Idioma	18
3.1. 8 El histograma	19
3.1. 9 Exportar datos	19
3.1.10 Relojes	20
3.2 Ventana donde se dibuja la imagen	20
3.2 1 Geometría	21
3.2 2 Espectros	22
3.2 3 Volver a la ventana principal	22
3.2. 4 Catálogos	25
3.2. 4.1 HyperLEDA	26
3.2. 4.1 Smithsonian Astrophysical Observatory Star Catalog	26
3.2. 4.5 Ficha del catálogo	28
3.2. 4 Marcar cimas	23
3.2. 5 Escalar imágenes	30
4. Descargar archivos FITS (segunda parte)	34
5. Funciones auxiliares.	42
5.1 Índices	42
5.2 Sumar	42
5.3 Restar	42

#### 1. Introducción.

Los telescopios son esos instrumentos que nos permiten explorar el cielo mucho más allá de lo que nuestros ojos pueden ver. Son raras las personas que teniendo la posibilidad de mirar a través de uno de ellos no lo hagan y son muchos los que se compran el suyo propio. También existe la posibilidad de alquilar estos instrumentos, como aficionado o de forma profesional, pero como uno puede imaginar, los grandes telescopios están reservados a proyectos de investigación profesional y aun así son de difícil acceso. Pero internet ha hecho que sea fácil acceder a las observaciones realizadas en cualquier telescopio de importancia, no podemos elegir a donde mirar pero podemos ver exactamente lo mismo que ven los que si manejan el telescopio. Esto también es así para el telescopio por excelencia: el telescopio espacial Hubble (HST) y próximamente lo será para el James Webb (JWST), que tras 10 años de retaso parece que finalmente será lanzado al espacio a finales de este año 2021. En el caso del Hubble, las observaciones se hacen públicas un año después de haberse realizado y estar a disposición de los investigadores que las solicitaron, pero con el James Webb parece que no habrá ese periodo de espera y todo el mundo podrá disponer de ellas inmediatamente, es como tener un telescopio de 3 mil millones de dólares en casa (HTS), y pronto otro de 10 mil millones de dólares (JWST).

Las observaciones de un telescopio se concretan en una serie de datos (fotografías y espectros) que se registran en los correspondientes ficheros que los interesados podemos descargar de internet. Los ficheros se construyen siguiendo un estricto formato para que cualquiera pueda extraer la información que contienen.

FITS es el formato estándar usado en astronomía, soportado por la NASA y la Unión Internacional de Astronomía. Aunque su nombre corresponde a las siglas Flexible Image Transport System no es un formato gráfico, habitualmente contiene datos que se pueden mostrar como imágenes pero no necesariamente. Es normal que contenga los datos capturados por las cámaras fotográficas de los telescopios o de sus espectrógrafos y se exige que sean los datos originales con todas sus imperfecciones. Para representar los datos contenidos en un FITS suele ser necesario realizar algunas tareas previas.

En el tratamiento de imágenes el elemento esencial es el píxel, una imagen es una matriz de pixeles y cada píxel representa el color de un punto de la imagen o más precisamente la intensidad de luz en ese punto. En una imagen en blanco y negro la intensidad de la luz es un número que varía entre 0 (no hay intensidad de luz negativa) y un valor máximo. Para imágenes en color la intensidad de la luz se expresa mediante tres cifras que son la intensidad de cada uno de los tres colores básico (rojo, verde y azul) variando esas cifras entre 0 y un valor máximo. Puede haber una cuarta cifra que es el grado de transparencia de la imagen y algunas variantes sobre colores básicos y otras cuestiones que no interesan en este documento. En cuanto al valor máximo, está relacionado con la cantidad de memoria que se dedica a cada píxel, si se dedica un byte (8 bits) el valor máximo es 255 (2 elevado a 8), si dos bytes, el máximo es 65.536 (2 elevado a 16), es raro utilizar más memoria para un píxel porque 65.536 tonos para un color es muchísimo más de lo que el ojo puede distinguir.

Los datos de una observación astronómica son lecturas de unos componentes electrónicos llamados cédulas fotoeléctricas (CCD -dispositivo de carga acoplada-) que se encargan de transformar la energía lumínica (fotones) en energía eléctrica, estas medidas, como las de cualquier dispositivo electrónico, tienen un "ruido" que varía, por ejemplo con la temperatura y pueden ser incluso negativas. Respecto al valor máximo de las lecturas, este depende del brillo de los objetos observados, del tiempo de exposición y otros factores. Los ficheros FITS registran estos datos tal cual y si queremos representarlos como una imagen tendremos, como mínimo, que eliminar los valores negativos y normalizarlos para que sus valores queden comprendidos entre 0 y 255 (o entre 0 y 65.536), también será frecuente establecer una cota máxima a partir de la cual se otorga el valor máximo a todos los datos que la superen, si no se hace, los puntos más brillantes hacen que aquellos que no los son tanto aparezcan tan oscuros que no se vean.

He mencionado que el fichero FITS recoge las lecturas de los CCD tal cual, pero no es cierto, a estas lecturas se aplican una serie de correcciones en el propio telescopio para tener en cuenta las características físicas de sus instrumentos, esta es una tarea muy importante que forma parte del "arte" de los astrónomos, pero que hoy en día está totalmente automatizada mediante aplicaciones informáticas y los ficheros FITS suelen informar de los procesos aplicados a los datos finalmente incluidos en los mismos para que nos hagamos una idea de la calidad de estos.

En esta situación, para ejercer de astrónomos podemos prescindir del telescopio pero no de una aplicación informática capaz de explorar los ficheros FITS, mostrarnos su contenido e incluso realizar algún tratamiento de sus datos.

Pero antes de hablar de la aplicación informática hay que ver cómo conseguir los ficheros FITS, lo cual nos lleva a dar un paso más atrás, tenemos que saber qué es lo que registra un telescopio, aquí lo vamos a hacer para el telescopio espacial Hubble (HTS).

## 2. El telescopio espacial Hubble (HST).

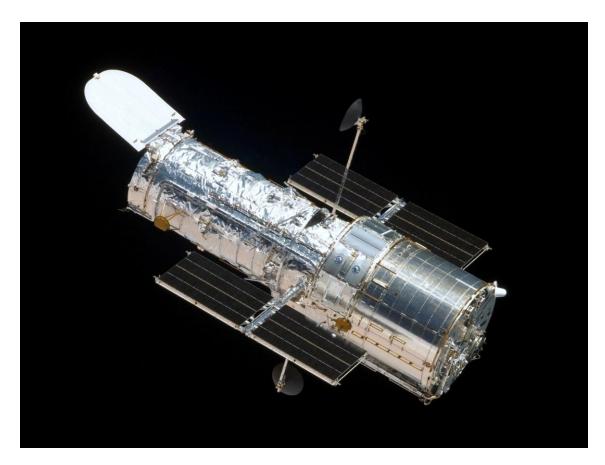


Figura 1. El telescopio espacial Hubble.

#### 2.1 Instrumentos.

Aunque a bordo del Hubble se encuentran unos instrumentos de tecnología extraordinariamente complicada y precisa, los conceptos en los que se basan se conocen hace siglos: cámaras fotográficas y espectrómetros para registrar la luz que recibe un espejo de 2,4 metros de diámetro. Además de los paneles solares y baterías para generar y almacenar la energía eléctrica que precisa para los motores que permiten guiarlo, entre otras cosas.

En los ficheros FITS que la NASA/ESA ponen a nuestra disposición se especifica el instrumento que capto los datos por lo que es muy útil saber cuáles son (o han sido, porque algunos se han sustituido en alguna de las cinco misiones de mantenimiento que se han realizado o están inactivos por avería), los acrónimos de los instrumentos nos darán una primera idea del contenido de los ficheros. Para más detalles recomiendo la página web de la Agencia Europea del Espacio (ESA):

https://esahubble.org/about/general/fact\_sheet/

#### 2.1.1 Cámaras.

**WPF** (WF/PC para el modo planetario). Cámara planetaria y de gran angular (Wide Field and Planetary Camera). Fue la cámara original del telescopio y funcionaba en el espectro visible, como gran angular (WF) su campo de visión era de 156x156 arcseg y como planetaria (PC) 66x66 arcseg con un tamaño de píxel de 0,043 arcseg.

**WPF2** (WPF2/PC para el modo planetario). Sustituyó a la WPF original en el año 1990 y fue el instrumento más utilizado durante más de una década. Tomó las imágenes más espectaculares que han trascendido a la opinión pública.

**FOC**. Cámara de objetos débiles (Faint Object Camera). Funciona en el espectro visible y ultravioleta. Su resolución era siete veces superior a la WPF2.

**WPF3**. Sustituyo a la WPF2 en 2009. Funciona en el espectro visible, ultravioleta e infrarrojo.

ACS. La cámara avanzada para sondeos (por su capacidad de mapear grandes áreas del cielo con gran detalle -Advanced Camera for Surveys-) sustituyó a la FOC. Cámara gran angular diseñada para el espectro visible, aunque también funciona en ultravioleta e infrarrojo cercano y tiene capacidad para realizar espectros. Multiplico por diez la potencia del telescopio. Tiene tres canales, el WFC (Wide Field Channel), HRC (High-Resolution Channel) y SBC (Solar Blind Channel). SE pueden ver como ACS/WFC, ACS/HRC y ACS/SBC. De estos, la mayoría de los datos que puede encontrar en el ACS provienen del WFC. El HRC y el SBC tienen usos más específicos, y el HRC está desactivado por avería.

#### 2.1.2 Espectrógrafos.

**NICMOS**. Es una cámara fotográfica y de observaciones espectroscópicas de objetivos astronómicos en longitudes de onda del infrarrojo cercano (Near Infrared Camera and Multi-Object Spectrometer).

**COS**. Espectrógrafo de Orígenes Cósmicos (Cosmic Origins Spectrograph). Mide niveles extremadamente débiles de luz ultraviolenta que emana de fuentes cósmicas distantes, como los cuásares en galaxias remotas.

**STIS**. Espectrógrafo de Imágenes del Telescopio Espacial (Space Telescope Imaging Spectrograph). Es un espectrógrafo versátil y de "todo propósito" que maneja bien los objetos brillantes.

**FGS**. Son tres interferómetros (Fine Guidance Sensors). Ayudan al telescopio a mantener un objetivo estable pero también sirven para medir las posiciones relativas y el brillo de las estrellas, así como el diámetro angular de objetos celestes.

Existen redundancias entre WFC3, ACS, STIS y COS como modo de protección ante la degradación con el tiempo que sufrirán estos instrumentos.

A la hora de elegir entre instrumentos la tabla 1 nos puede servir como una primera referencia.

Instrument	Wavelength coverage (nm)	Pixel size (arcsec)	Field of View (arcsec)
WFC3 UVIS	200 – 1000	0.04	162 × 162
ACS WFC	370 – 1100	0.05	202 × 202
ACS SBC	115 – 170	0.032	34 × 31
STIS FUV-MAMA	115 – 170	0.024	25 × 25
STIS NUV-MAMA	165 – 310	0.024	25 × 25
STIS CCD	250 – 1100	0.05	52 × 52
WFC3 IR	800 – 1700	0.13	136 × 123

Tabla 1. Comparación de algunos factores importantes de los instrumentos del HTS

Existe una extensa y detallada documentación de los instrumentos, por ejemplo a partir de esta dirección:

https://hst-docs.stsci.edu/wfc3ihb/chapter-1-introduction-to-wfc3

Podemos saberlo toso sobre la WPF3.

#### 2.1.3 Filtros.

Los instrumentos se combinan con determinados filtros para realizar las observaciones. Los filtros se interponen entre el camino de la luz y el instrumento y acotan el rango de longitudes de onda que se observarán. Los filtros los encontraremos bajo las siglas: FnnnX, donde F se refiere a filtro, nnn es la longitud de onda y X puede ser: N, M, W, o X indicando que es un filtro estrecho, medio, ancho o extremadamente ancho respectivamente.

#### En la dirección:

https://hst-docs.stsci.edu/wfc3ihb/appendix-a-wfc3-filter-throughputs

Podemos ver con detalle los 60 filtros que se pueden poner a la WPF3.

Como ejemplo, en la figura 1 podemos ver el % de luz que deja pasar el filtro F606W según la longitud de onda

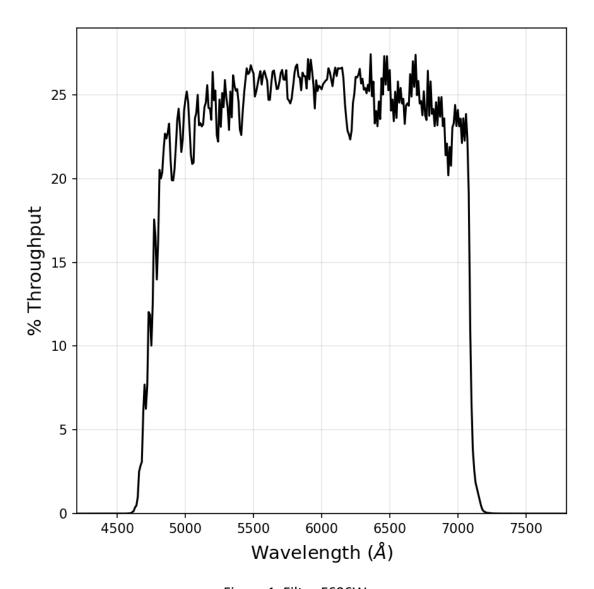


Figura 1. Filtro F606W.

### 2.2 Descargar archivos FITS.

Una vez que tenemos una idea de los instrumentos del HTS, vamos a ver cómo obtener los ficheros FITS que contienen sus medidas. La página web de la NASA donde descargar las observaciones del HTS está en la siguiente dirección:

https://hla.stsci.edu/hlaview.html

Y tiene el siguiente aspecto (figura 2):



Figura 2. Descarga de ficheros FITS

Las complicaciones surgen cuando se hace la primera búsqueda. Si, tal como nos sugiere en Examples, escribimos M101 y pulsamos el botón Search, aparece una página (figura 3), que es la primera de 92 páginas y en la que vemos sólo una parte de todas las columnas que se pueden ver mediante los botones situados a la derecha de la cabecera. La descripción de las columnas está en la tabla 2:

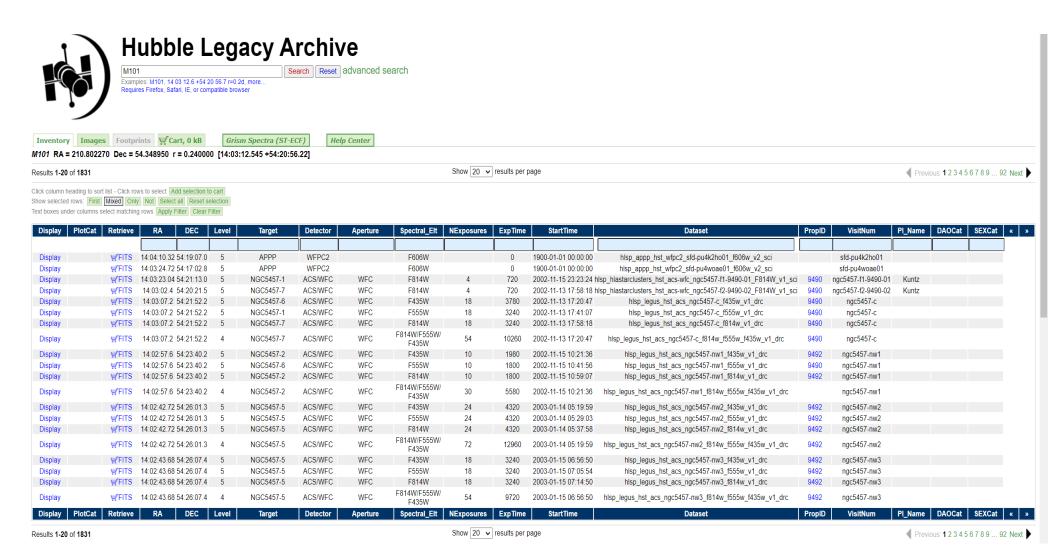


Figura 3. Primera página de resultados para la búsqueda de M101

#### Columns

Show all columns Restore original column order

Name	Unit	Datatype	Description
URL	Onit		Link to data
RA	doa	char[*]	
	deg	double	RA (J2000)
DEC	deg	double	Dec (J2000)
Level		int	Processing level: 1=exposure 2=combined 3=mosaic 4=color 5=HLSP
Target		char[*]	Proposal target name
Detector		char[*]	Detector
Aperture		char[*]	Instrument aperture or slit
Spectral_Elt		char[*]	Filter or spectral element name
NExposures		int	Number of exposures combined in this image
ExpTime	S	double	Total exposure time
StartTime		char[*]	Start time of first exposure
		Columns	below are hidden - Drag to change
Dataset		char[*]	Name of image: HST_propid_visit_detector_spectralelt_exposure
PropID		char[*]	HST proposal number (or "multi" for combined images)
VisitNum		char[*]	Visit number within proposal
PI_Name		char[*]	PI last name
DAOCat		char[*]	Processing status for DAOphot catalog
SEXCat		char[*]	Processing status for SExtractor catalog
Mode		char[*]	Data collection mode
DBCreationDate		char[*]	Date when this dataset was added to database
Source		char[*]	Source for this dataset (one of HLA, ECF, CADC, DADS, HLSP, HSTCACHE)
Wavelength	0.1nm	double	Characteristic wavelength for bandpass
Format		char[*]	Format of image
ReleaseDate		char[*]	Date when these data are made public (GMT)
NReleaseDate		long	Date when these data are made public (seconds since 1970)
Title		char[*]	Summary title
naxis		int[*]	Image size (pixels)
scale	deg/pix	double[*]	Pixel scale
naxes		int	WCS info
crpix	pix	double[*]	WCS info
crval	deg	double[*]	WCS info
cd_matrix		double[*]	WCS info
filename		char[*]	Filename (comma-separated list for color)
regionSTCS		char[*]	STC/S footprint region description
_			

Tabla 2. Descripción de las columnas de la tabla de resultados.

La complicación es seleccionar el fichero, o ficheros que nos interesan. Al menos, podemos ver que para la primera fila, en la octava columna, figura que el instrumento (detector) es el WPF2 y que por tanto se trata de una fotografía, la observación se hizo con el filtro F606W, cuyo efecto sobre la luz recibida la hemos visto en la figura 1. Los datos como ascensión recta, declinación, número de exposiciones, etc. nos ayudan a entender lo que hay en el fichero pero no a imaginar cómo se ve, para avanzar

necesitaremos la aplicación informática, es el momento de empezar con ella y luego volveremos a retomar la descarga de ficheros FITS

## 3. Aplicación informática Explora FITS.

Esta parte del documento describe una aplicación que he escrito para explorar los ficheros FITS, es una aplicación para el sistema operativo Windows con el obvio nombre: Explora FITS.

Para entender mejor el funcionamiento de Explora FITS hay que comentar algunos aspectos básicos del formato FITS.

Un fichero FITS contiene uno o varios bloques (unidades), que se denominan HDU (Header and Data Unit). Todas las HDU van precedidas por una cabecera donde se especifican los valores de multitud de parámetros y se pueden incluir comentarios y a continuación puede ir una matriz de datos, esta matriz puede ser una tabla o una imagen.

El trabajo de la aplicación es detectar cuantas unidades hay presentes en el fichero y para cada una de ellas mostrar la cabecera, parámetros y la imagen o tabla que la acompaña.

En el caso de las tablas no hay mucho que hacer, sólo visualizar las columnas de datos para una serie de filas.

Pero con las matrices de datos, si se quieren visualizar como imágenes hay que normalizarlas para convertir los datos en píxeles de una imagen, como se mencionó anteriormente. El formato FITS admite matrices de hasta 999 dimensiones, pero Explora FITS sólo trata imágenes dos dimensiones (fotografías) y aunque contempla bloques de datos de tres dimensiones, considerará que son tantas imágenes de dos dimensiones como indica la tercera dimensión. Las dos dimensiones astronómicas por excelencia son la ascensión recta (AR) y la declinación (DEC), por lo que en lo sucesivo usaré AR como sinónimo de dimensión X y DEC en lugar de eje Y.

Para las imágenes fotográficas, es muy importante especificar la zona del firmamento a la corresponden, y para las imágenes de espectros el rango de longitudes de onda que representan, en general, el rango de variación valor de las coordenadas X, Y (que generalmente son la ascensión recta -AR- y la declinación -DEC-).

El formato FITS definir estos rangos de variación de las coordenadas mediante una serie de parámetros en las cabeceras de la HDU y permite hacerlo de varias formas. En todos los casos la cabecera debe incluir un elemento de referencia que es un punto de la imagen (píxel x, píxel y), o más apropiadamente los dos índices de un elemento de la matriz de datos. Además, debe incluir los valores reales de las coordenadas (AR y DEC) de ese punto de referencia. La forma más sencilla de completar la información es incluir otro par de valores que son cuanto varía la coordenada x al desplazarnos un punto a la derecha o izquierda del punto de referencia y lo mismo para la coordenada y. Con estas

tres parejas de valores podemos calcular las coordenadas de cualquier punto de la imagen (de cualquier elemento de la matriz de datos), otra forma más precisa y por tanto la preferida es incluir una matriz 2x2 (CD) que permite convertir el vector de pixeles (inc px, inc py), a la derecha o izquierda del punto de referencia, en variaciones de coordenadas (inc AR, inc DEC) respecto a las coordenadas del punto de referencia.

Ecuación 1. Cálculo de la distancia, en coordenadas, al punto de referencia a partir de la distancia en pixeles

La matriz inversa de CD permite realizar la transformación de coordenadas en píxeles.

Llegados hasta aquí, es el momento de arrancar la aplicación. La aplicación está formada por un conjunto de ficheros, incluidos en un archivo comprimido que habremos descargado de ...

Descomprimimos este archivo y situamos su contenido en cualquier carpeta del ordenador, incluso en una memoria USB, porque no necesita instalación, lo que si precisa es que nuestro PC tenga instaladas unas librerías de Microsoft, lo cual no es un problema porque si ejecutamos la aplicación y no están, nos pedirá que las instalemos y nos facilitará la forma de hacerlo.

El archivo ejecutable es el ExploraFits.exe y abrirlo mostrará dos ventanas en pantalla (figura 4). Una de ellas ocupara toda la pantalla y la otra más pequeña, en primer plano, abajo a la derecha.

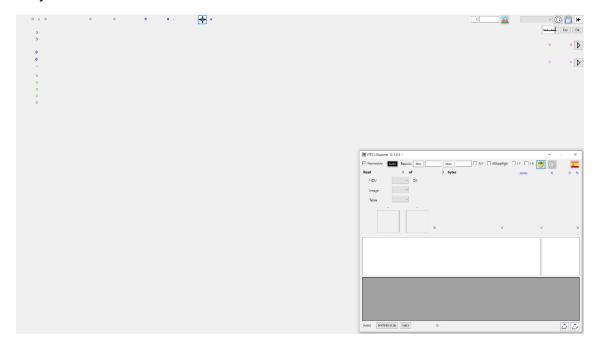


Figura 4. Ventanas de la aplicación Explora FITS

En la ventana grande se mostrarán las imágenes y se realizarán algunas acciones sobre las mismas, en especial la superposición de objetos celestiales contenidos en catálogos.

La ventana pequeña (figura 5) es donde iniciar las operaciones, como seleccionar el fichero FITS a procesar y donde se mostrarán las cabeceras y tablas contenidas en él.

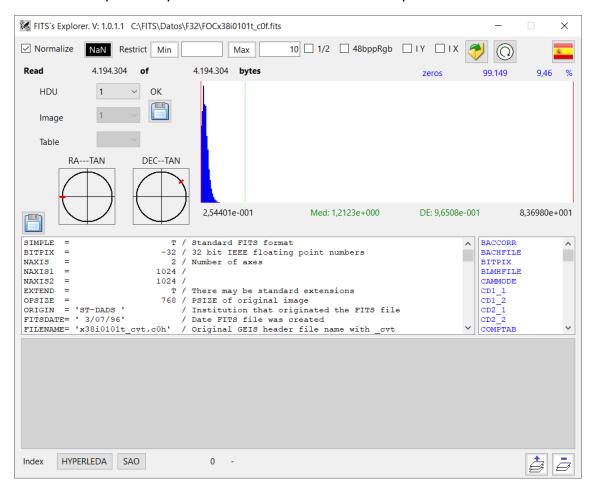


Figura 5. Ventana principal de la aplicación

#### 3.1 Ventana principal.

En la figura 6 se han marcado 6 zonas en la ventana principal:

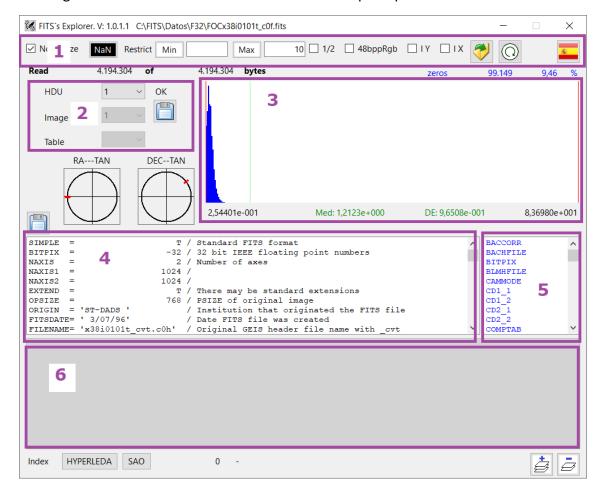


Figura 6. Zonas de la ventana principal de la aplicación.

- 1. Lectura del fichero FITS y parámetros básicos para la visualización de las imágenes
- 2. Número de bloques HDU y contenido de estos. Permite seleccionar la HDU con la que trabajar.
- 3. Histograma que muestra la frecuencia de aparición de los valores en la matriz de datos. Útil para normalizar las imágenes.
- 4. Cabeceras incluidas en cada HDU
- 5. Lista ordenada alfabéticamente de todos los parámetros incluidos en la cabecera de la HDU, al hacer clic sobre ellos se muestra su valor.
- 6. Tabla contenida en la HDU, si es que incluye una.

La parte inferior es una zona más que veremos al final.

Lo primero es abrir un fichero FITS mediante este botón. La aplicación lo analizará y creará una lista con las HDU que contenga, es la primera lista desplegable de la zona 2, la que tiene el rótulo HDU a su izquierda, en la figura 7 se muestra un caso con 5 HDUs

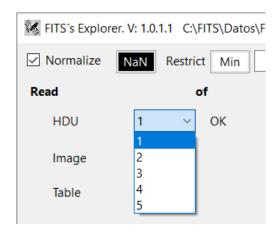


Figura 7. Lista desplegable con las HDU del fichero FITS.

Inmediatamente se mostrarán, las cabeceras de la HDU (zona 4) y la lista de parámetros (zona 5) figura 8.

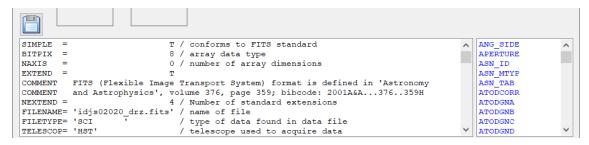


Figura 8. Cabeceras y parámetros de la HDU.

El botón en la parte superior izquierda de la lista de cabeceras permite escribir estas cabeceras en un fichero de texto.

Si la HDU contiene una tabla se verá en la zona 6 (figura 9)

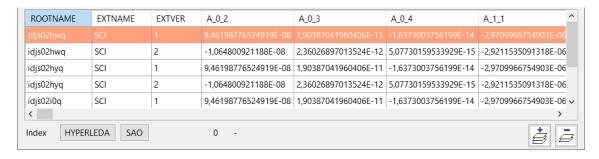


Figura 9. Tabla de la HDU.

Cuando hay una tabla en la zona 2 se muestra, a la derecha de la lista desplegable Tabla, el botón que permite escribir la tabla en un fichero de texto (figura 10).

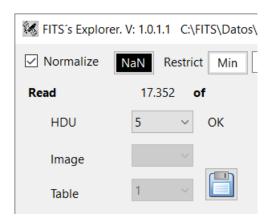
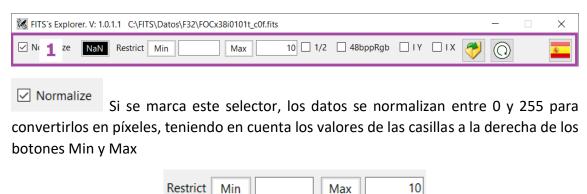


Figura 10. Las tablas se pueden escribir en un fichero de texto.

Si la HDU tiene una imagen se dibujará en la ventana de fondo junto a los datos relevantes de posición en el firmamento. La imagen se dibuja de acuerdo con las especificaciones de la zona 1.



Estos valores son las cotas que queremos imponer a los datos a efectos visuales: todos los datos con valor inferior o igual al mínimo especificado se consideran cero y todos los valores mayores o igual que el máximo se consideran iguales a 255, el resto de los valores se normalizan entre el mínimo y el máximo. Los botones Min y Max permiten visualizar en la imagen los datos que hemos hecho cero por ser inferiores al mínimo y los que se consideran 255 por ser mayores que el máximo. Cuando se pulsa el botón Min pasa a tener el fondo rojo y si se pulsa el Max adquiere fondo azul, esto indica que cuando se dibuje la imagen los pixeles considerados cero se pintarán en rojo y los convertidos en 255 se pintarán en azul. Si ve vuelve a pulsar uno de estos botones pasara a su estado normal, fondo blanco, con lo cual los datos convertidos se mostrarán conforme a l valor al que se los ha convertido: los cero en negro y los 255 en blanco.

El valor que se especifique para las cotas mínima y máxima tiene una enorme trascendencia en cómo se dibuja la imagen y para ayudarnos a ver los mejores valores se dispone del histograma de la zona 3 que se comenta un poco después.

Color de los píxeles correspondientes a datos no disponibles. Las lecturas de los instrumentos no siempre proporcionan valores para todos los datos de la matriz de datos, la zona observada no tiene por qué ser exactamente rectangular, hay huecos

entre los CCD de las cámaras porque es imposible que las junturas encajen al 100%, es una composición de imágenes y por otros motivos. Un dato no disponible no es lo mismo que un dato cero y cuando dibujemos la imagen podemos pintarlo de color blanco, negro o marrón a nuestra elección, al pulsar el botón NaN cambia su fondo entre esos tres colores.

Si se marca el selector ½, en lugar de dibujar los datos se dibuja la raíz cuadrada de los mismos, esto atenúa significativamente las diferencias de valor entre ellos haciendo que se vean puntos que de otra forma quedarían oscurecidos por el gran contraste con los más brillantes. El botón IY gira la imagen sobre el eje Y y el botón IX hace lo propio sobre el eje X. Si se marca el selector 48bppRgb la imagen se dibujará con pixeles de 16 bits, en realidad de 13 bits, que no están acotados entre 0 y 255 sino entre 0 y 8.192 lo que amplia considerablemente los tonos de la imagen. Desaconsejo utilizarla porque ralentiza las operaciones de forma drástica y su aporte visual no es apreciable.

Cuando se modifica alguno de los parámetros antes comentados, no se redibuja automáticamente la imagen (para imágenes grandes es un proceso lento) y una vez hechos todos los cambios que se consideren necesarios hay que pulsar este botón.

o Cambian el idioma de la aplicación.

Además de dibujarse la imagen, la zona 3 muestra un histograma que nos informa de la distribución de los valores dentro de la matriz de datos de la HDU que sirve para dibujar la imagen (figura 12).



Figura 12. Histograma de la distribución de los valores de la matriz de datos.

El histograma de la figura 12 nos indica varias cosas:

- El valor especificado como cota mínima afecta al 0,00% de los datos distintos de cero (color verde).
- El valor especificado como cota máxima afecta al 0,15% de los datos distintos de cero (color verde).
- La matriz de datos contine 99.149 ceros que son el 9,46% de todos los datos (en azul arriba a la derecha)
- El valor máximo es 8,3698e+001
- La media de los valores es 1,2123e+000
- La desviación estándar de los datos es 9,6508e-001
- El valor en el origen de accisas, 2,5441e-001 no es el valor mínimo de los datos, es la anchura de una barra del histograma, el valor mínimo de accisas del histograma siempre es 0.
- Abajo, en color morado se muestra el valor 2,03521e+001 que corresponde a la línea vertical del mismo color, el número 6 es el número de datos que tienen ese valor (están dentro del histograma de esa posición) y el 99,99% es el porcentaje de datos con un valor menor o igual al de la línea vertical. La línea vertical se marca cuando se hace clic con el ratón sobre un lugar del histograma.

De forma similar a las tablas, cuando hay una imagen se muestra el botón de salvar a disco en la zona 2, a la derecha de la lista desplegable de imágenes (figura 13).

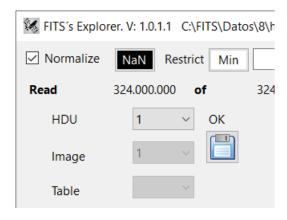


Figura 13. Exportar datos de la imagen.

Con esta opción se exporta (guarda) un fichero binario con la matriz de datos en el mismo formato (byte, int16, int32, float o double) que en el fichero FITS, sólo se guardan los datos precedidos de dos números int32 que son las dimensiones de la matriz y seis números en doble precisión con los siguientes datos:

- Píxeles x, y del punto de referencia (CRPIX1, CRPIX2)
- Valor de las coordenadas X, Y del punto de referencia (CRVAL1, CRVAL2)
- Variación de las coordenadas x, y al desplazarse un píxel respeto del punto de referencia (CDELT1, CDELT2).

Para terminar con el panel principal, hay que decir que los relojes de la figura 14 muestran de una forma rápida las coordenadas angulares de la imagen visualizada.

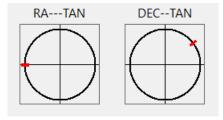
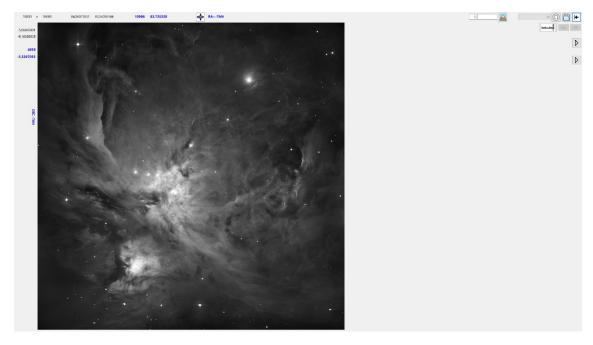


Figura 14. Coordenadas angulares de la imagen

# 3.2 Ventana donde se dibuja la imagen.

Ahora vamos a describir la ventana donde se dibuja la imagen (figura 15).



15. Ventana donde se dibuja la imagen

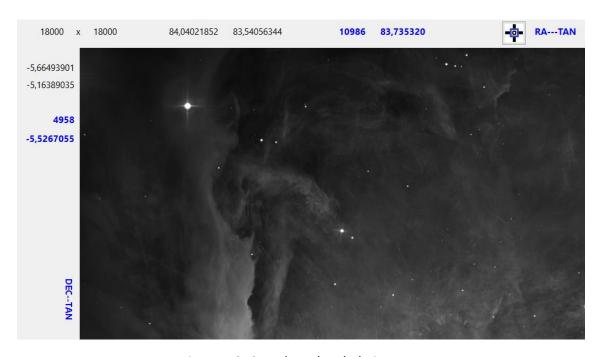


Figura 16. Coordenadas de la imagen

En el vértice superior izquierdo se muestran las dimensiones en píseles de la imagen, que en la figura 16 son 18000x18000.

En la parte superior, a la derecha de las dimensiones, se ve el rango de variación de la coordenada X, habitualmente la ascensión recta, en la figura 16 varía entre 84,04021852 (valor en la esquina izquierda de la imagen) y 83,54056344 (valor en la esquina derecha de la imagen).

A continuación, en azul, la posición X del punto de referencia en píxeles y valor de la coordenada. En la figura 16: 10.896 y 83,735320.

Sigue el botón que dibuja un cuadrado azul sobre la imagen marcando el punto de referencia.

Por último, en horizontal, el rótulo del eje X especificado en el fichero FITS: RA---TAN (ascensión recta proyectada sobre el plano TANgente).

En vertical, debajo de las dimensiones de la imagen, el rango de variación de la coordenada Y. En la figura 16 -5,66493901 y -5,16389035.

En azul, la posición Y del punto de referencia en píxeles y valor de la coordenada, En la figura 16: 4958 y -5,5267055.

A continuación el rótulo del eje Y especificado en el fichero FITS: DEC---TAN (declinación proyectada en el plan TANgente).

Cuando se hace clic con el ratón sobre un punto de la imagen, se muestra en verde en la parte izquierda la posición en píxeles y valores de las coordenadas de ese punto, así como el valor correspondiente de la matriz de datos (figura 17).

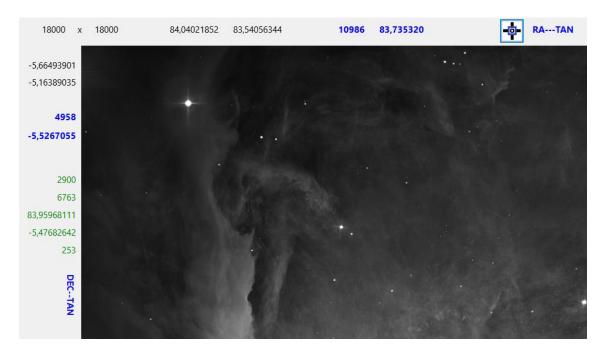


Figura 17. Datos de un punto de la imagen

Espectros. Las imágenes de espectros tienen una dimensión muy reducida en el eje Y, a veces de un solo píxel, cuando la aplicación detecta una imagen así de reducida la alarga en el eje Y para mejorar la visualización. La figura 18 muestra un espectro que tiene dimensión 1 en el eje y.



18. Imagen de un espectro alargada en el eje Y.

La figura 19 muestra la parte superior derecha de la ventana donde se dibuja la imagen.

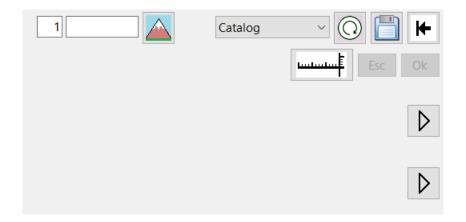


Figura 19. Herramientas del panel donde se dibuja la imagen.

Este botón permite traer al primer plano a la ventana principal que puede estar oculta tras la ventana donde se dibuja la imagen.

Permite guardar en disco la imagen visualizada, con independencia de la resolución de la pantalla del PC donde se está ejecutando la aplicación, la imagen se guarda con las dimensiones originales del fichero FITS, en la figura 16 se muestra una imagen de aproximadamente 1000x100 pixeles que es lo máximo que permite la resolución del PC con el que se ha visualizado, pero al salvarla lo hará con los 18000x18000 píxeles de la imagen original.

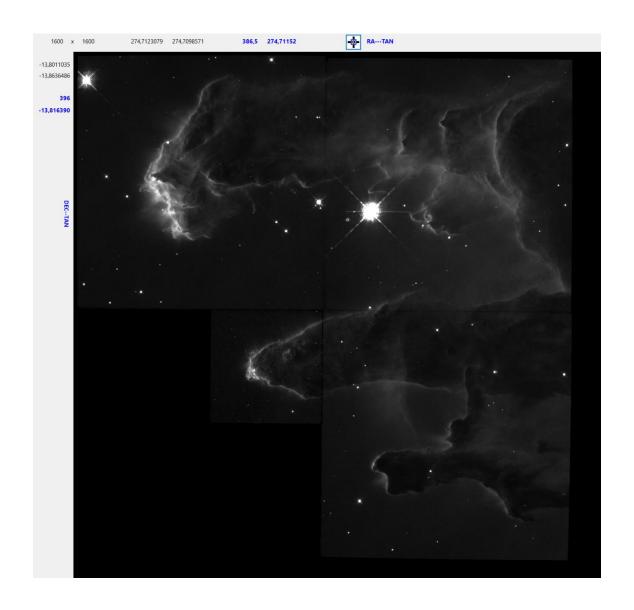
Redibuja la imagen. La aplicación realiza superposiciones de elementos gráficos sobre la imagen, como la marca del punto de referencia y otros que veremos más adelante, que se pueden eliminar redibujando la imagen.

La aplicación puede crear una lista de puntos luminosos, o cimas de brillo. Buscará en la imagen los píxeles con un determinado brillo como mínimo que están rodeados por píxeles con un brillo inferior. Entendiendo por brillo al valor del correspondiente elemento de la matriz de datos. Este valor umbral se especifica en la casilla inmediatamente a la izquierda de este botón. A la izquierda de la casilla para el valor umbral, existe otra casilla en la que se puede especificar que la aplicación en lugar de trabajar con píseles individuales lo haga con cuadrados de varios píxeles de lado, un valor de 3 corresponde a cuadrados de 3 píxeles de lado. La aplicación trabaja con la matriz de datos original y no con la imagen visualizada que estará adaptada a la resolución de la pantalla. Las "cimas" encontradas se mostrarán como cuadrados rojos en los lugares correspondientes de la imagen.

Basta que uno los píxeles que rodean a uno dado tenga un brillo superior al él para que se le descarte como una cima. Si ninguno es superior pero hay alguno, o varios, del mismo brillo se incrementa el radio de la circunferencia de búsqueda hasta que se descarte al píxel por aparecer uno con más brillo o se etiquete como cima porque todos tienen brillo inferior.

Al marcar las cimas sobre la imagen aparecerán cuadrados de distintas dimensiones indicando el radio hasta el que ha sido necesario ir. La lista de marcas se puede escribir en un fichero, por medio del botón que se mostrará a la derecha del botón que estamos comentando.

En la figura 20 se muestran las 220 marcas encontradas por la aplicación para una imagen de los pilares de la creación. Ninguno de los objetos marcados figura en el catálogo de HyperLEDA ni en el Smithsonian Astrophysical Observatory Star Catalog.



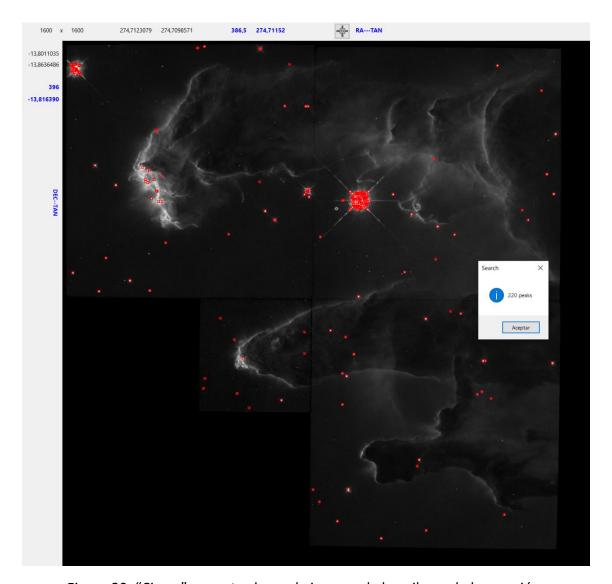
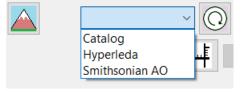


Figura 20. "Cimas" encontradas en la imagen de los pilares de la creación.



Catálogos. En esta lista desplegable se pueden seleccionar dos catálogos:

- HyperLEDA.
- Smithsonian AO

Base de datos HyperLEDA sobre la física de las galaxias.

http://leda.univ-lyon1.fr

HyperLEDA es una base de datos y una colección de herramientas para estudiar la física de las galaxias y la cosmología. El proyecto, iniciado en 1983, se mantiene actualmente por una colaboración entre el Observatorio de Lyon (Francia) y el Observatorio Astrofísico Especial (Rusia).

El principio detrás de HyperLEDA es recopilar mediciones publicadas en la literatura y las encuestas modernas, y combinarlas en una descripción homogénea única de los objetos astronómicos. Esto permite al investigador comparar objetos ubicados a distancias muy diferentes. Este enfoque es una continuación de la famosa serie de catálogos bright galaxy (RC1, RC2, RC3) de Vaucouleurs y compañeros de trabajo. El resultado de la homogeneización es el catálogo Leda.

HyperLEDA no solo es utilizado por investigadores, sino también por amantes del cielo o astrónomos aficionados interesados en aprender más sobre galaxias, por estudiantes y por profesores. HyperLEDA se desarrolla en el marco del Observatorio Virtual, una iniciativa destinada a facilitar el intercambio y el uso de los datos a escala global. Todos los datos y el software están disponibles públicamente en código abierto para fines no comerciales.

Contiene datos de más de cinco millones y medio de objetos celestiales.

#### <u>Smithsonian Astrophysical Observatory Star Catalog (1990)</u>

#### https://cdsarc.cds.unistra.fr/viz-bin/cat/I/131A

Este catálogo se basa en una versión binaria original del Catálogo de Estrellas del Observatorio Astrofísico Smithsonian (SAO, SAO Staff 1966). El catálogo contiene el número SAO; la ascensión y declinación J2000; movimiento propio anual y su desviación estándar, magnitudes fotográficas y visuales; tipo espectral; referencias a fuentes; el identificador Durchmusterung (DM) si la estrella aparece en el Bonner DM (BD), Cordoba DM (CD) o Cape Photographic DM (CP); identificación de componentes; El número Henry Draper (Extensión) (HD o HDE).

Contiene datos de 259.000 estrellas.

Cuando se selecciona uno de los catálogos se marcan sobre la imagen los objetos contenidos en él, cuyas coordenadas están dentro del rango de las coordenadas de la imagen (figuras 21 y 22).

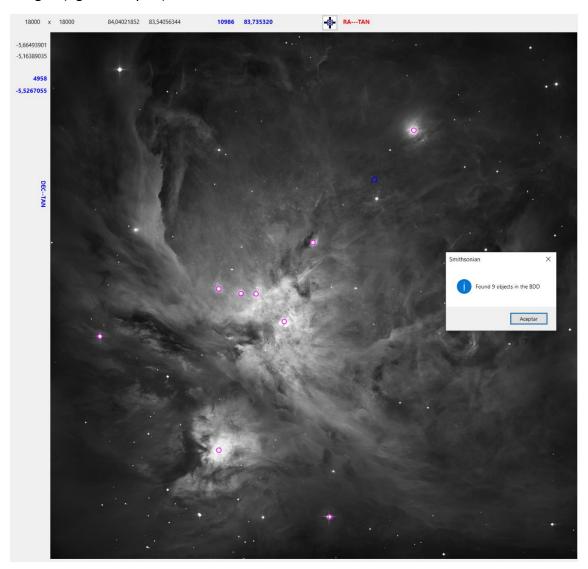


Figura 22. Objetos del catálogo del Smithsonian Astrophysical Observatory.

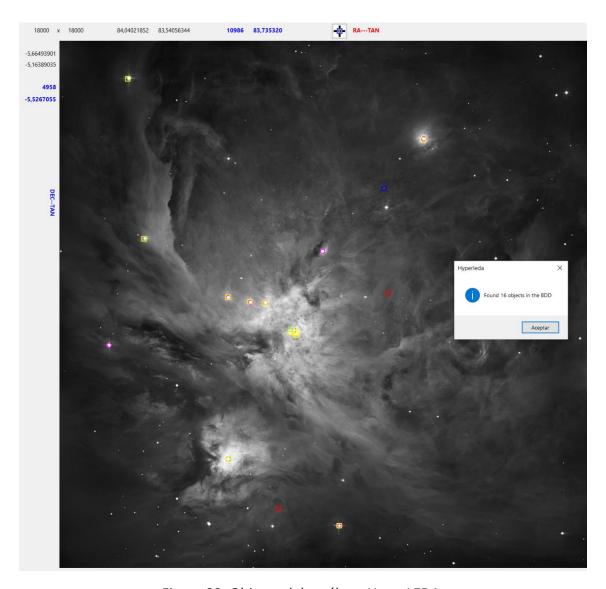


Figura 22. Objetos del catálogo HyperLEDA.

Si se hace clic con el ratón sobre una de estas marcas se muestra el nombre del objeto y sus coordenadas (figura 23). La información de los objetos HyperLEDA en rojo y en morado las del Smithsonian Astrophysical Observatory.

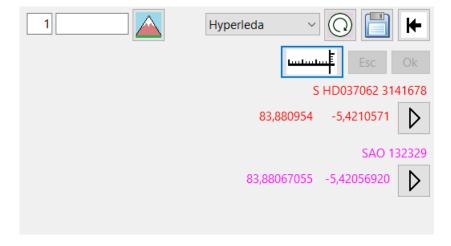


Figura 22. Nombre del objeto del catálogo.

Y si luego se pulsa el botón:

Se muestra una ficha con la información del catálogo sobre ese objeto (figuras 24 y 25).

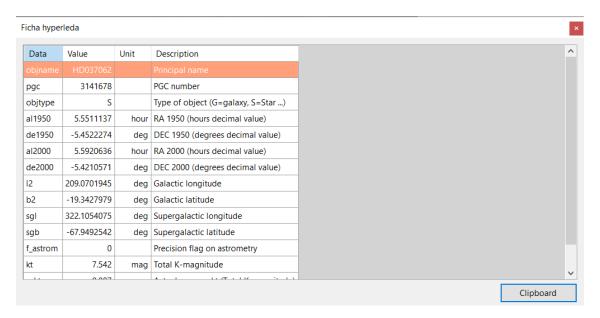


Figura 24. Ficha de un objeto del catálogo HyperLEDA.

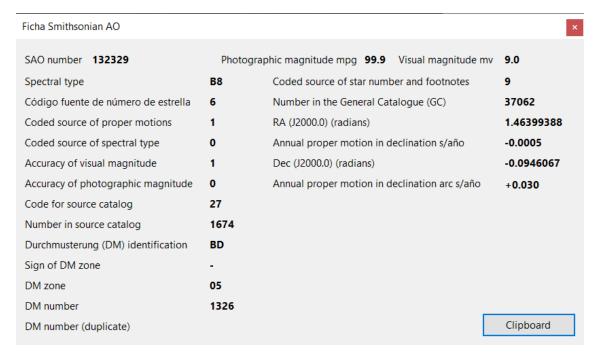


Figura 25. Ficha de una estrella del catálogo del Smithsonian Astrophysical Observatory.



Esta función permite determinar el rango de variación de las coordenadas en una imagen que no las tenga definidas, normalmente una imagen en formato bmp, jpeg, etc descargada de internet. Para hacerlo se apoyará en uno de los catálogos.

La aplicación además de leer ficheros FITS puede leer imágenes en los formatos gráficos habituales. Para leerlas se utiliza el mismo botón de la ventana principal que describimos para abrir un fichero FITS.

Si se abre un fichero con una extensión gráfica, la aplicación muestra una pequeña ventana que nos ofrece la posibilidad de asignar unos parámetros que permitan situar la imagen en el firmamento (figura 26)

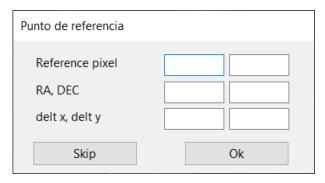


Figura 26. Parámetros para posicionar una imagen en el firmamento.

Si no conocemos estos datos se pueden omitir pulsando el botón (skip). La aplicación crea un fichero con formato FITS con una sola HDU y unas cabeceras mínimas.

Cuando pulsamos el botón para escalar imágenes se nos muestra esta misma ventana y esta vez si que habrá que aportar unos datos aproximados:

- Los píxeles de un punto de referencia a nuestra elección.
- La ascensión recta y declinación que pensamos puede tener ese píxel
- Lo que creemos que varía la ascensión recta y la declinación al desplazarnos un píxel.

Esta información le permite a la aplicación asignar provisionalmente unas coordenadas a los vértices de la imagen que se ajustarán con la ayuda de uno de los catálogos.

Al pulsar el botón ok de la ventana de la figura 24, nos informará que debemos aportar al menos dos pares de puntos de referencia y un máximo de 32. Cada par de puntos está formado por un punto donde se haya marcado uno de los objetos del catálogo y un punto de la imagen donde debería estar realmente ese objeto del catálogo.

Cerramos el mensaje y seleccionamos uno de los catálogos para que nos muestre los objetos de este que caen dentro del rango de coordenadas provisionales que hemos definido.

A continuación hacemos clic con el ratón sobre la marca de un objeto del catálogo y seguidamente clic sobre el punto de la imagen en donde debería estar el objeto, con esto ya tendríamos el primer par. Hacemos clic sobre otro de los objetos marcados y un nuevo clic sobre el punto de la imagen donde debería estar, ya tenemos los dos pares de puntos, el mínimo requerido y podemos pulsar el botón a la derecha del botón "Esc" que mostrará el número de pares marcados, o añadir más pares, un mayor número de pares produce un mejor ajuste siempre que no nos hallamos equivocado en algún par señalando una posición incorrecta en la imagen para el objeto del catálogo. La aplicación realizará los ajustes de coordenadas, redibujará la imagen y pregunta si actualizar el fichero FITS que se había creado al leer la imagen, no tendremos otra oportunidad de hacerlo, pero si lo hacemos, el fichero FITS se sobrescribirá sin posibilidad de recuperarlo. Podemos seleccionar de nuevo el catálogo para comprobar que los objetos de este se sitúan en los lugares correctos de la imagen.

Veamos un ejemplo, tenemos la imagen de la figura 27 de la que si conocemos su posición en el firmamento lo cual nos permite ver cómo funciona la aplicación. En la imagen hemos marcado los objetos (estrellas) contenidos en el catálogo del Smithsonian Astrophysical Observatory.

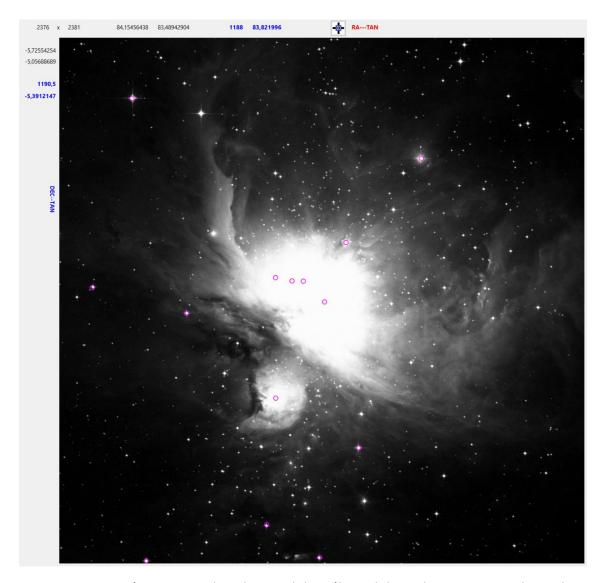


Figura 27. Orión en IR con los objetos del catálogo del Smithsonian Astrophysical Observatory.

Hacemos clic en el botón escalar y se abre la ventana de la figura 28.



Figura 28. Posición aproximada de la imagen en el firmamento.

Los valores son un poco diferentes a los reales, lo suficiente para que los objetos del catálogo se aparten de las posiciones correctas de la imagen.

Pulsamos el botón "Ok" con lo que se cierra la ventana y la aplicación asigna a la imagen el posicionamiento que se deriva de los datos introducidos. Volvemos a seleccionar el catálogo y veremos que los objetos ya no coinciden con las estrellas de la imagen (figura 29), procedemos a marcar tres pares de puntos (objeto, imagen), en la imagen se coloca la letra "F" (o "D") en el objeto y la "T" (o "H") en el punto de la imagen al que debe ir.

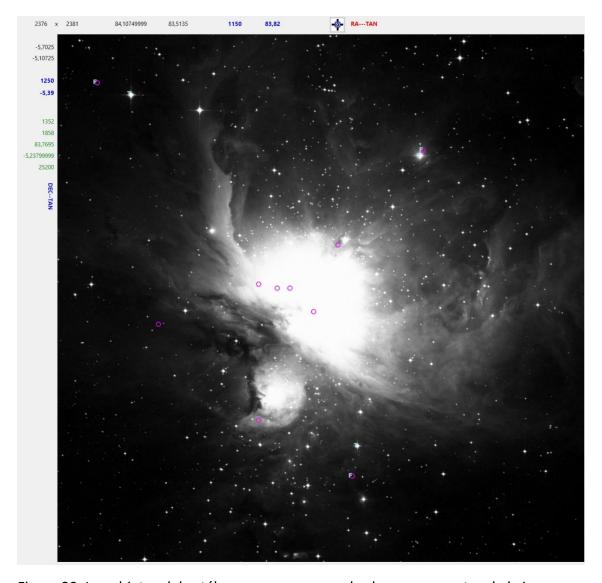


Figura 29. Los objetos del catálogo no aparecen en los lugares correctos de la imagen.

Pulsamos el botón a la derecha del de escalar, que contendrá un 3, porque hemos marcado tres puntos, y la aplicación recalcula el posicionamiento de la imagen. Si volvemos a seleccionar el catálogo, veremos que los objetos aparecen en las posiciones correctas (figura 30).

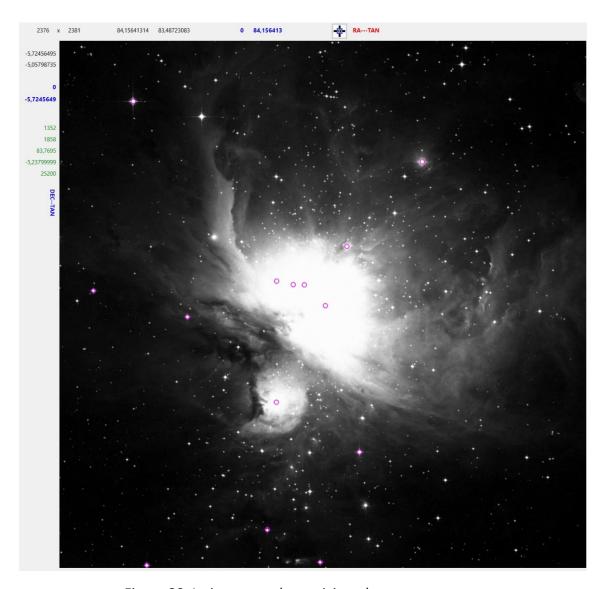


Figura 30. La imagen se ha posicionado correctamente.

## 4. Descargar archivos FITS (segunda parte).

En el apartado 2.2 ya tuvimos un primer acercamiento a la descarga de los archivos que contienen las observaciones del HTS. Nos limitamos a probar con el objeto M101 como sugiere el ejemplo en la propia página de descarga.

M101 es uno de los últimos objetos que añadió Messier a su catálogo en 1781, se trata de una galaxia espiral que se conoce como del molinete y que es más conocida por su número en el Nuevo Catálogo General: NGC 5457. Podemos verla en la figura 31 obtenida de las observaciones del HTS



Figura 31. Galaxia M101 (NGC 5457).

En la figura 3 vimos que hay 1.831 ficheros FITS relacionados con esta galaxia. Ahora que ya tenemos la aplicación Explora FITS podemos visualizar algunos de ellos y vamos a empezar descargando los dos primeros que indican en la columna "Target" a la NGC5457 (los situados en la tercera y cuarta fila de los resultados de la búsqueda).

- 1. hlsp hlastarclusters hst acs-wfc ngc5457-f1-9490-01 F814W v1 sci.fits
- $2. \ hlsp\_hlastarclusters\_hst\_acs-wfc\_ngc5457-f2-9490-02\_F814W\_v1\_sci.fits$

Los dos son observaciones con la cámara ACS/WFC y el filtro F814W pero cambia un poco la dirección en la que apuntaba el telescopio:

- 1. AR = 14:03:23.04 DEC = 54:21:13.0
- 2. AR = 14:03:02.40 DEC = 54:20:21.5

El fichero combina, para cada una, 4 exposiciones de 720 segundos de exposición en total.

Empezamos abriendo la primera con nuestra aplicación y vemos que contiene dos HDU, en la primera sólo hay cabeceras y no hay datos, pero en la segunda hay un bloque con una matriz de dos dimensiones de 5.700 x 5.700 datos aunque la aplicación muestra una imagen totalmente negra, cosa que se explica si miramos al histograma con la distribución de valores (figura 32)

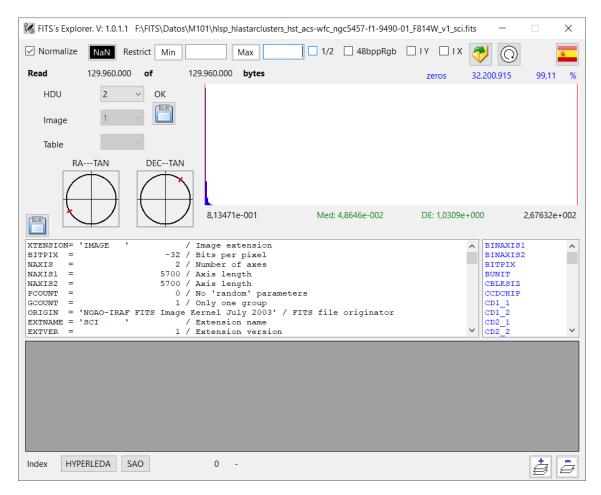


Figura 32. hlsp hlastarclusters hst acs-wfc ngc5457-f1-9490-01 F814W v1 sci.fits

Algún elemento de la matriz de datos alcanza un valor de 267, pero la inmensa mayoría no supera el 5 y la media está 0,048646 con una desviación estándar de 1. Se hace imprescindible acotar el valor máximo y podemos empezar con el valor medio más una desviación estándar, es decir, 1,05, con esto vemos la imagen de la figura 33.

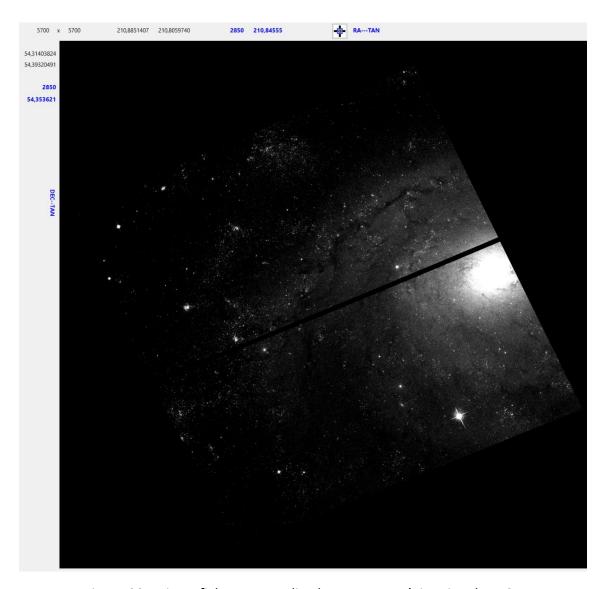


Figura 33. Primer fichero normalizado con cota máxima igual a 1,05

Es muy distinta de la imagen de la figura 30, pero podemos distinguir que es una parte de esta en blanco y negro. Para ver detalles que están obscurecidos por los puntos más brillantes reducimos la cota máxima a 0,5 (figura 34)

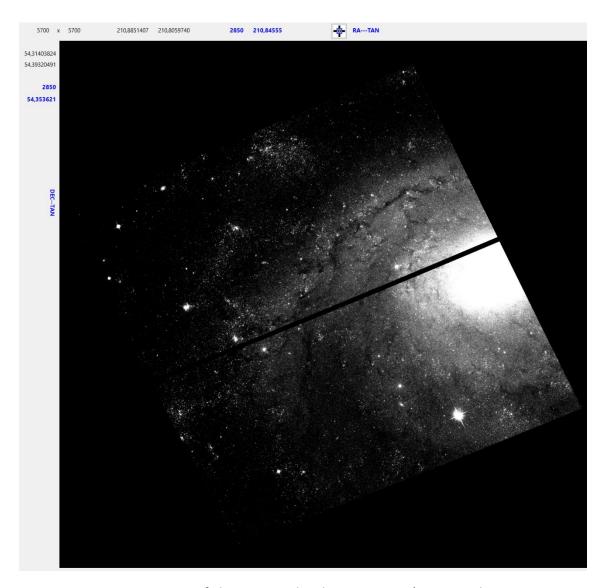


Figura 34. Primer fichero normalizado con cota máxima igual a 0,5

Si abrimos el segundo fichero que hemos descargado y procedemos de forma similar obtenemos la imagen de la figura 34.

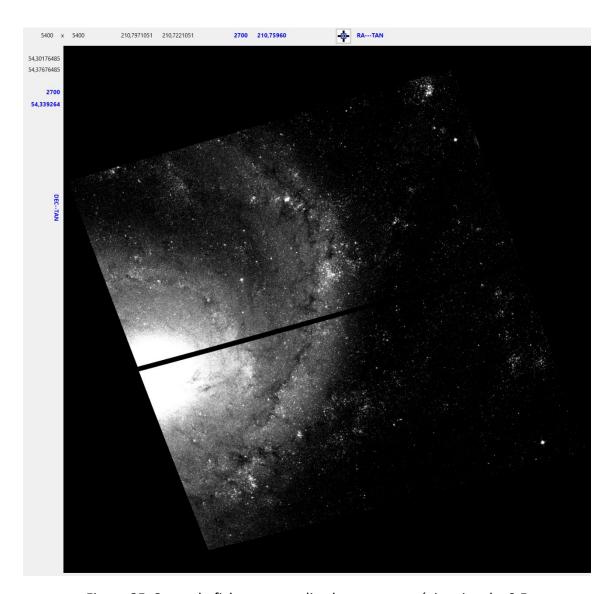


Figura 35. Segundo fichero normalizado con cota máxima igual a 0,5

Más o menos, la otra mitad de la galaxia.

La resolución es tan grande que hay que tenerlo en cuenta cuando utilizamos los catálogos. Por ejemplo si pedimos a HyperLEDA que nos muestre que objetos tiene en el área de la primera imagen, encuentra una estrella en la parte inferior de la imagen y parte de una galaxia casi en el borde izquierdo, pero nada de la NGC5457.

Para la imagen 2, HyperLEDA muestra dos objetos, dos pequeños cuadrados verdes (figura 36)

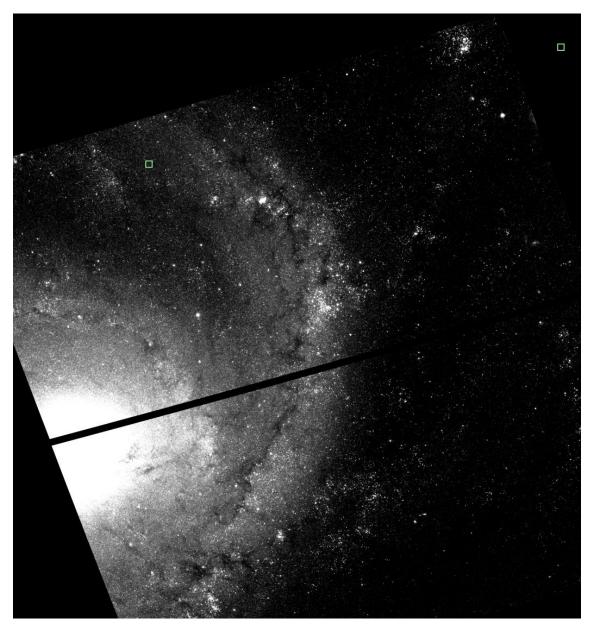


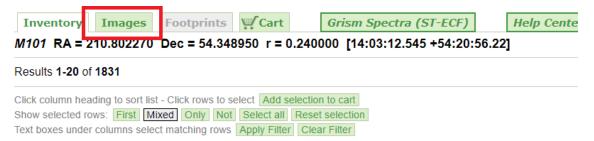
Figura 36. Objetos HyperLEDA en el área de la segunda imagen.

El objeto cerca de la parte superior derecha está fuera del rango observado por el HTS y el otro es precisamente la NGC5457, aunque se muestra alejado del centro de la galaxia, esto puede deberse a la mayor resolución del HTS respecto del telescopio terrestre que proporciono los datos que recoge el catálogo HyperLEDA, para este telescopio la diferencia entre su medida y el centro de la galaxia puede estar por debajo de su resolución.

Las imágenes que hemos obtenido de los ficheros descargados son en blanco y negro y para cualquier otro fichero con observaciones del HTS ocurrirá lo mismo. Para obtener imágenes en color hay componer observaciones realizadas con diferentes filtros, que como vimos acotan las longitudes de onda que registran los instrumentos del HTS. Si tenemos tres observaciones de la misma zona del firmamento pero con tres filtros de longitud de onda distinta, a la de menor longitud de onda le podemos asignar el color rojo, a la de mayor el azul y a la intermedia el verde, que es lo que se hace en esas

imágenes a todo color que se muestran a la opinión pública, sin necesidad de que las longitudes de onda de los filtros se correspondan con las de los tres colores, ni siquiera sean del espectro visible.

La página de la NASA, además de descargar los ficheros tiene una pestaña donde muestra algunas imágenes (figura 37)



Display	PlotCat	Retrieve	RA	DEC	Level	Target	Detector	
Display		<b>#</b> FITS	14:04:10.32	54:19:07.0	5	APPP	WFPC2	
Display		<b>FITS</b>	14:03:24.72	54:17:02.8	5	APPP	WFPC2	
Display		₩FITS	14:03:23.04	54:21:13.0	5	NGC5457-1	ACS/WFC	
Display		<b>FITS</b>	14:03:02.4	54:20:21.5	5	NGC5457-7	ACS/WFC	
Display		#FITS	14:03:07.2	54:21:52.2	5	NGC5457-6	ACS/WFC	

Figura 37. Pestaña para ver imágenes de los ficheros FITS.

Esta posibilidad de ver antes de descargar nos puede evitar muchas descargas inútiles. En la figura 38 vemos la imagen que muestra para los dos ficheros que hemos descargado.

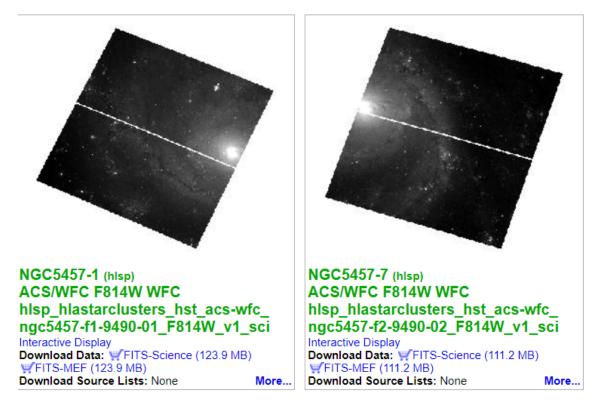


Figura 38. Imágenes en la web

#### 5. Funciones auxiliares.

En parte inferior de la ventana principal (figura 6) se muestran algunos botones (figura 39)

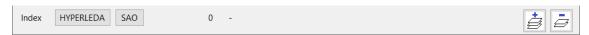


Figura 39. Funciones auxiliares.

El botón HyperLEDA sirve para construir los índices que necesita la aplicación para utilizar el catálogo HyperLEDA. Este catálogo se puede descargar en la dirección web:

#### http://leda.univ-lyon1.fr/fullsql.html

En forma de texto CSV (con separador ";"), está función crea un fichero binario con la ascensión recta y declinación de cada objeto y un puntero a la línea del objeto dentro del fichero descargado.

El botón SAO hace lo mismo que el anterior para el catálogo del Smithsonian Astrophysical Observatory.

Este botón puede "sumar" dos o más ficheros de datos, exportados por la aplicación (figura 13). Es habitual que para reducir el "ruido" de las imágenes se superpongan varias correspondientes a observaciones de la misma área del firmamento. Los puntos correspondientes a objetos reales sumarán su brillo, pero los puntos correspondientes a ruido estarán distribuidos de forma aleatoria y es muy poco probable que dos imágenes registren ruido en el mismo punto, el resultado es que el ruido pierde importancia respecto a los objetos reales.

Este botón resta dos imágenes (ficheros exportados por la propia aplicación), esto permite resaltar diferencias entre observaciones de la misma zona pero en momentos distintos (posibles supernovas) y también valorar el nivel de ruido, por lo mismo antes explicado, la luz de los objetos reales se anulará pero no la del ruido.