

# Study of the Photon Transfer Curve in the CCD detectors of the Vera C. Rubin Observatory

Lina Marcela Giraldo-Murillo<sup>a\*</sup>

Advisors: Andrés A. Plazas Malagón<sup>b</sup> & Craig Lage<sup>c</sup>

<sup>a</sup>Instituto de Física, Universidad de Antioquia, Medellín, Colombia

<sup>b</sup> SLAC National Accelerator Laboratory, 2575 Sand Hill Rd, Menlo Park, CA, 94025, USA

Kavli Institute for Particle Astrophysics & Cosmology, P.O. Box 2450, Stanford University, Stanford, California 94305, USA

Department of Astrophysical Sciences, Peyton Hall, Princeton University, Princeton, NJ 08544, USA

<sup>c</sup>Department of Physics, University of California, Davis, USA

\* lina.giraldom@udea.edu.co

3 de octubre de 2022

## Resumen

Abstract

**Keywords**— PTC; Gain; Crosstalk

## 1. Introduction

### 1.1. Observatorio Vera Rubin

El observatorio Vera C. Rubin operará el telescopio 10-year Legacy Survey of Space and Time (LSST) que usará la cámara más grande existente, la LSST Camera (LSSTCam).

#### 1.1.1. LSST Scientific goals

El LSST tiene 4 principales objetivos científicos (Ivezic y cols., 2019; LSST Science Collaboration y cols., 2009):

- Taking an Inventory of the Solar System: Los cuerpos menores del sistema solar como los TNOs, asteroides y cometas son clave para entender la formación y evolución planetaria, ya que en sus elementos orbitales y sus tamaños preservan esta historia. Por otro lado, la interacción de los objetos del Cinturón Principal de Asteroides, que se encuentra entre Marte y Júpiter, podría lanzar algunos de estos objetos hacia la órbita terrestre, por lo que su estudio ayudará a hacer una conexión entre los NEOs que provengan del Cinturón Principal.
- Mapping the Milky Way: Concierne al estudio de la formación y evolución de nuestra galaxia mediante la observación de la estructura, la dinámica y la composición química de sus estrellas. Además, en este objetivo de ciencia se caracterizarán las estrellas en el vecindario solar (300 pc)

- Exploring the Transient Optical Sky: Esta es la ciencia del dominio del tiempo (time domain science) la cual observa fenómenos transientes y variables como supernovas, estrellas variables, AGN. El objetivo es detectar objetos transientes y lejanos. Esto requiere varias propiedades: cubrir una gran parte del cielo que aumente la probabilidad de detectar estos eventos, imágenes de buena calidad que permitan observar las diferencias entre imágenes, buen tiempo de muestreo que permita detectar los diferentes tipos de estrellas variables, información precisa del color para clasificación, observaciones persistentes a largo plazo para darle seguimiento al evento, reducción, clasificación y publicación rápida a la comunidad que permita el estudio de estos objetos en otros campos, como en la espectroscopía.
- Probing Dark Energy and Dark Matter: La energía oscura afecta la expansión del universo como la aglomeración de masa, por lo que para estudiarlo las observaciones deben ser dependientes del redshift. Para este propósito se estudiara el weak gravitational lensing, las estructuras a gran escala como los cúmulos de galaxias y BAO (Baryonic Acoustic Oscillation), sistemas de Supernovas, entre otros. Por su parte, para el estudio de la materia oscura existen varios mecanismos para explorarla como weak and strong lensing de las distribuciones de la masa de las galaxias.

## 1.2. ¿Qué tipo de CCD tiene la LSSTCam?

La LSSTCam está compuesto por *thick fully depleted CCDs*. Este tipo de CCD se caracterizan por presentar una buena respuesta en las regiones del infrarrojo cercano (Lage, Bradshaw, y Tyson, 2017), lo que permite observar objetos lejanos que se encuentran enrojecidos por la expansión del universo. Sin embargo, al ser gruesas presentan algunos efectos debido al largo camino que deben recorrer los electrones generados hasta el pozo de almacenamiento de carga ([Ref CCDs Craig-Andrés](#)).

La LSSTCam es un mosaico de 205 CCD que están organizados por 21 módulos de ciencia, donde cada uno contiene 9 CCD, y 4 módulos especializados en las esquinas para el guiado del telescopio y el alineamiento mediante óptica activa (Snyder y cols., 2020). Este mosaico contiene CCD de dos fabricantes diferentes Imaging Technology Laboratories (ITL) y Teledyne e2v (E2V), y cada una de ellas está dividida en 16 segmentos. En la figura 1 se muestran en amarillo los detectores del fabricante E2V, en azul verdoso los de ITL, que son los CCD de ciencia, y en morado los CCD de guiado.

Dado que uno de los objetivos del LSST es medir el efecto del weak lensing en campos amplios, donde la finalidad es medir cómo este modifica la forma de las galaxias, es importante corregir los efectos que puedan afectar las mediciones. Uno de ellos es el brighter-fatter (BF) effect , cuya consecuencia es la deformación la PSF siendo más importante en objetos brillantes y disminuyendo de forma progresiva en objetos más débiles (Lage y cols., 2017).

De acuerdo con Walter (2015) para el objetivo de ciencia del LSST en weak lensing es realmente importante cuantificar el efecto BF dado que se requieren mediciones muy precisas de la PSF de las galaxias. Por otro lado, menciona que otro efecto que padecen los sensores es el efecto de borde, donde los electrones cerca del borde del sensor sienten una fuerza que los empuja hacia adentro de este, lo cual afecta principalmente la astrometría.

## 1.3. ¿Qué es la PTC?

La Curva de Transferencia de Fotones (PTC, por sus siglas en inglés) permite la caracterización de los parámetros fundamentales de la CCD, principalmente la determinación de la relación entre los electrones registrados por cada pixel y su conversión a cuentas análogo-digital (ADUs, por sus siglas en inglés), es

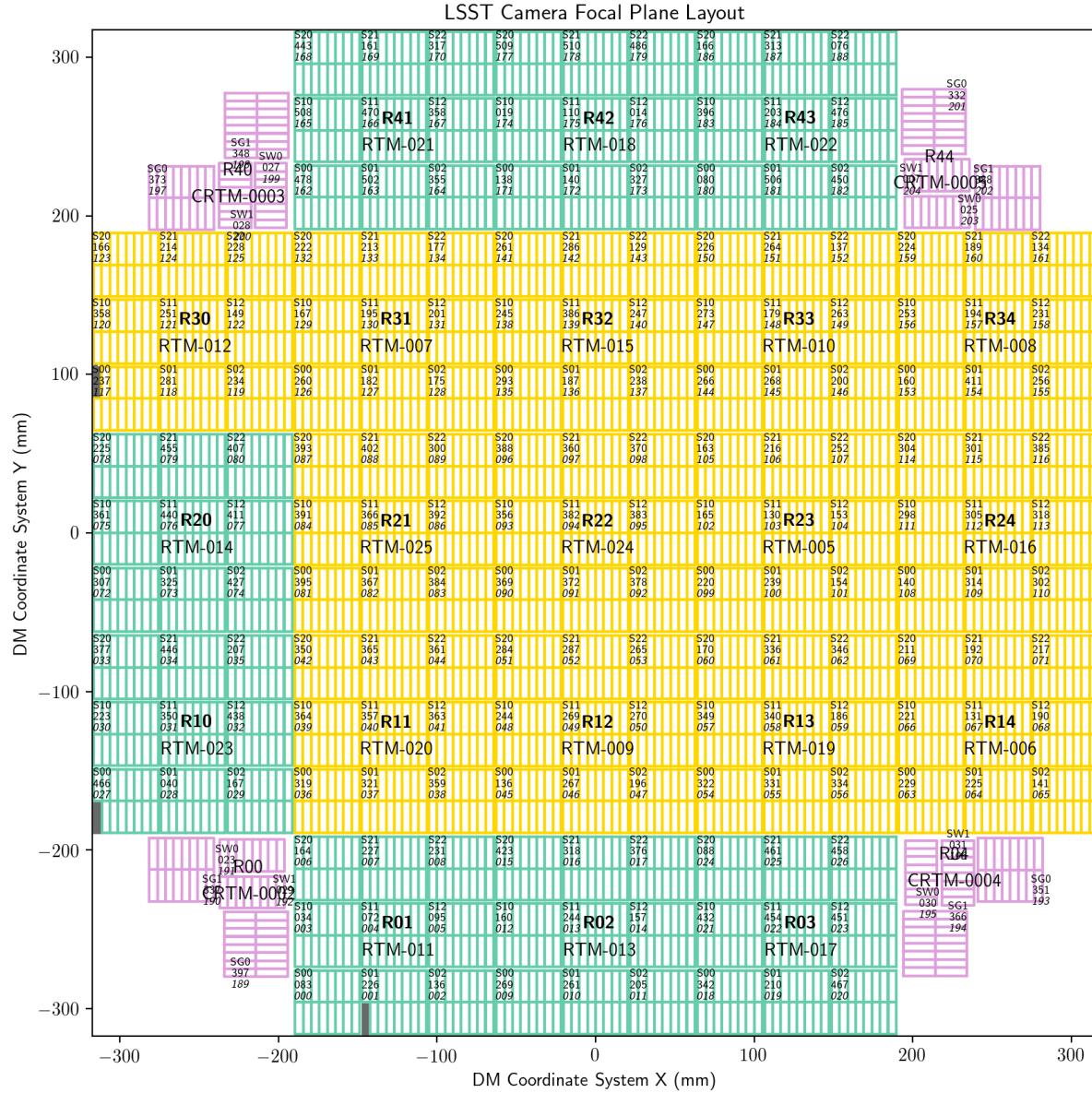


Figura 1: Plano focal de la cámara del LSST. En azul se muestra la ubicación de las CCD del fabricante ITL y en amarillo para E2V. Cada una de las CCD (un cuadrado pequeño) está compuesto por 16 segmentos, cada uno con su amplificador, y hay 189 CCD que son las encargadas de tomar los datos de ciencia. Las CCD en las esquinas son de enfoque y sincronización con la rotación de la Tierra (ver LSST-SLACLab)

declarar la ganancia; además medir la no linealidad de la cámara y su Full Well Capacity. El primero de los parámetros es importante porque de él dependen otros importantes como el ruido de lectura, la eficiencia

cuántica, el dark current, entre otros (Downing, Baade, Sinclair, Deiries, y Christen, 2006).

Se presenta en la figura 2<sup>1</sup> la PTC de un amplificador de uno de los sensores de la LSSTCam, en particular el detector 22, donde se evidencia que a flujos bajos la varianza es baja e incrementa con el flujo pero no linealmente, esto lo hace hasta el punto de saturación o Full Well Capacity, que para este detector es de  $\sim 83000$  ADU. Después de este punto la varianza comienza a decrecer, indicando que empieza a homogeneizarse el flujo almacenado en cada pixel de este amplificador. El comportamiento no lineal de esta curva es exhibido por *thick fully depleted CCDs*, de acuerdo con Downing y cols. (2006) el almacenamiento de carga en un pixel es la principal razón, dado que la relación esperada entre la varianza y la media de cuentas en un pixel se modifica en imágenes flat (Walter, 2015). El área efectiva del pixel se modifica con la cantidad de carga, reduciéndola entre mayor sea la carga acumulada en este. En consecuencia, fuentes muy brillantes son las que se ven principalmente afectadas por este efecto denominado brighter-fatter.

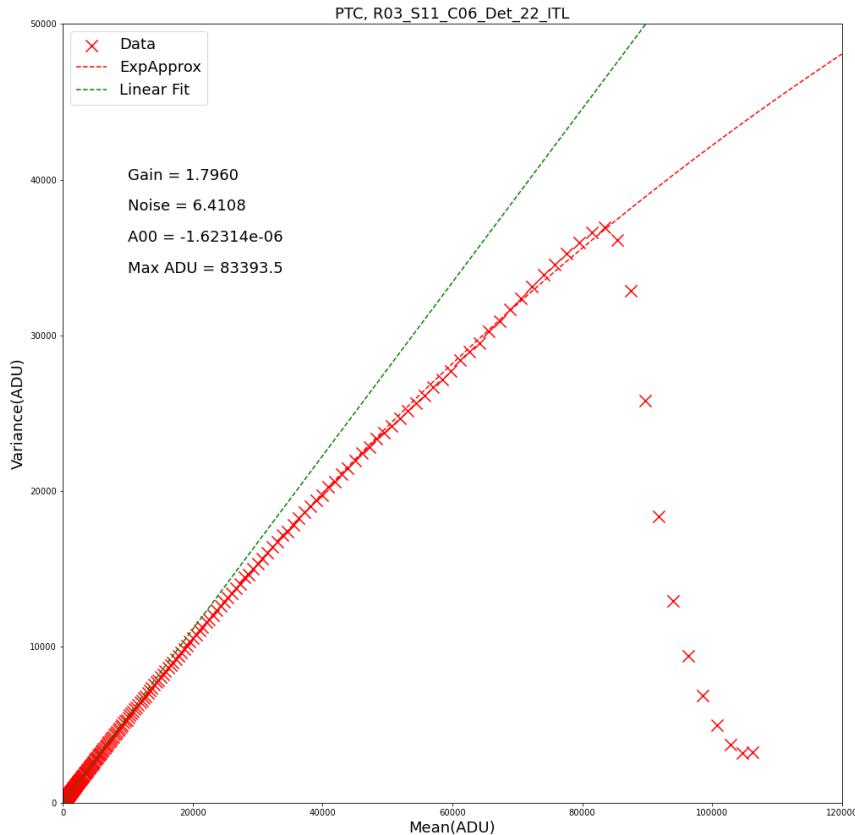


Figura 2: PTC para el detector 22 que se encuentra en el raft 03, sensor 11 y amplificador C06, su fabricante es ITL. En cruces rojas se muestran los datos, la línea roja utiliza el ajuste EXPAPPROXIMATION y la línea verde es un ajuste lineal. Esta curva se construyó con los resultados del software que se está desarrollando para el LSST.

<sup>1</sup>En GitHub se encuentran públicos los repositorios desarrollados para el LSST <https://github.com/lsst>, en especial, la construcción de la PTC usa el repositorio <https://github.com/lsst/cp-pipe>

### 1.3.1. Brighter father effect

Como se mencionó anteriormente, la carga almacenada en un pixel modifica el área efectiva del pixel, disminuyendo la probabilidad de que este pixel siga almacenando carga. En consecuencia, los electrones que debía almacenar este pixel se ven deflectados horizontalmente, causando imágenes más elípticas. Así, un proceso que inicialmente era descrito por una estadística de Poisson, y la carga almacenada en cada pixel era independiente del otro, se rompe modificando la relación entre la varianza y la media de cuentas por pixel (Walter, 2015).

## 1.4. Contenido de este artículo

Cuando esté hablando del contenido del documento (qué hay en cada sección) indicar que: este trabajo de investigación ha sido realizado durante la pasantía de RECA (Red de Estudiantes Colombiana de Astronomía) y hablar un poco de la misión de RECA [¿o esto va en acknowledgments?](#).

## 2. Data

Los datos utilizados en este trabajo fueron obtenidos mediante el banco de pruebas Bench for Optical Testing (BOT), que fue construido y diseñado en SLAC National Accelerator Laboratory, el cual permite realizar pruebas de laboratorio con la LSSTCam con variaciones menores a 5 % en imágenes flat de modo que puedan efectuarse medidas de la linealidad, full well y la ganancia de las PTC (Newbry y cols., 2018). En la figura 3 se muestra la estructura del BOT, donde en la parte superior circular va el criostato y el plano focal queda apuntando hacia abajo del banco de pruebas.

Se hizo uso de los *run 13144* y *run 13186*, siendo este último el que contiene la información de la matriz de crosstalk. De acuerdo con Snyder y cols. (2020) las mediciones del crosstalk electrónico es llevado a cabo mediante un proyector llamado *proyector crosstalk*, el cual ilumina un solo sensor con un patrón de grandes puntos brillantes con un haz de luz colimado, que posee un radio de 80 pixeles. Sin embargo, para hacer las pruebas de laboratorio simulando tamaños de fuentes reales se utiliza el proyector óptico llamado *the spot grid projector*, que genera puntos en grids específicos y cuenta con filtros que simulan tanto líneas dejadas por satélites, como el nivel de señal del fondo del cielo.

## 3. Methodology

Las imágenes utilizadas contienen una reducción estándar por *overscan*, *bias*, *dark* y por *defects*, que consisten en mapas que indican regiones tanto con defectos brillantes como de oscuridad, por ejemplo, pixeles muertos. La anterior reducción corresponde al estado de partida para el estudio de la PTC. Posteriormente, se hacen otras correcciones como linealidad y *crosstalk* para analizar sus efectos en los parámetros principales de la cámara.

Las supercalibraciones para todo el plano focal fueron generadas por el profesor Craig Lage, las cuales se encuentran en una cadena en su colección personal [u/cslage/calib/13144/calib.20220103](#). Mientras que, las imágenes mostradas en las figuras 4 y 5 son superbias y superdarks (panel izquierdo E2V y derecho ITL), respectivamente, que fueron generadas como parte del proceso de aprendizaje para la producción de las imágenes de calibración utilizando el software desarrollado para el LSST, que llamaremos *DM stack*.

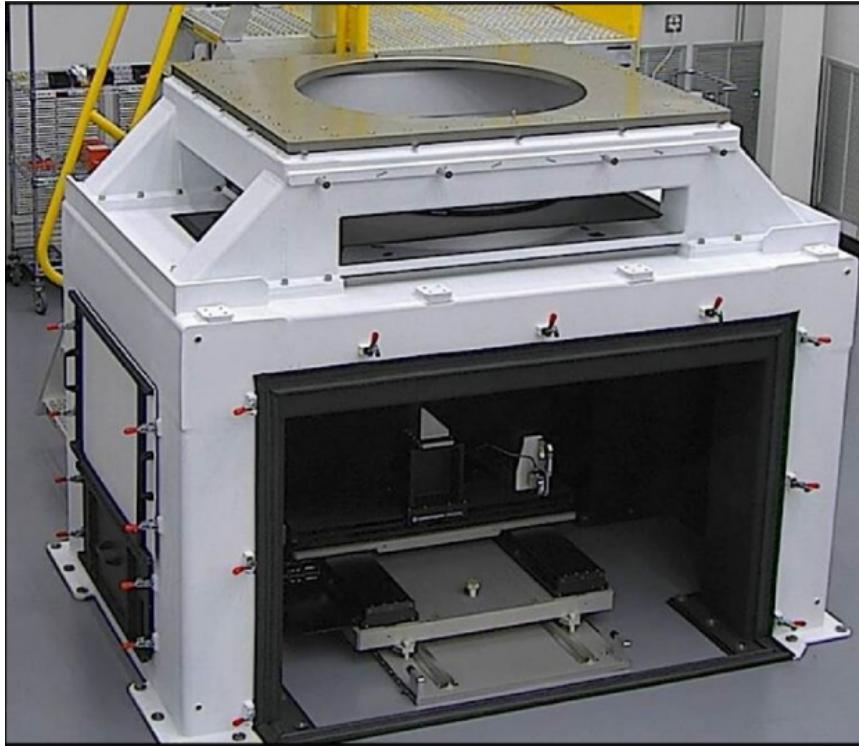


Figura 3: Banco de pruebas BOT diseñado por SLAC. Figure is taken from Newbry y cols. (2018).

El código con el que se generan las imágenes de calibración vía el *stack* se encuentra en [https://github.com/lsst/cp\\_pipe](https://github.com/lsst/cp_pipe), y genera los datos para la construcción de la PTC, calcula la ganancia para cada segmento de CCD como su FWC. Además, calcula la ganancia por otro método diferente, que fue analizado en este trabajo en la sección 3.2 para determinar las diferencias entre este y la PTC, que consiste en utilizar dos pares de flats para su estimación. Nosotros usamos dos versiones de código del *DM stack* para todo el plano focal:

- w\_2022\_27: Versión inicial con la que empezamos a trabajar.
- w\_2022\_32: Versión que acopla uno de nuestros principales resultados sobre la obtención de la ganancia con pares de flats (ver el ticket en Jira DM-35790)

Para correr las dos anteriores versiones se utilizó BPS (Batch Processing Service) y los detalles de cómo construir los archivos de configuración, posibles errores, link asociado para más información y como usar los datos obtenidos se encuentra en el repositorio en GitHub de este proyecto RECA\_Internship\_Project en el notebook BPS\_LSST.ipynb. Además, todos los notebooks utilizados para llevar a cabo la metodología que se describe a continuación están disponibles en este repositorio. También se encuentra un notebook llamado Tutorial.ipynb en donde explico un poco del *Data Butler*, que es la API que maneja y almacena los datos, donde encontrar más información sobre este, qué son las colecciones, visualizar imágenes, obtener los datos de las imágenes y trabajar con ellas, entre otros detalles sobre las imágenes de calibración.

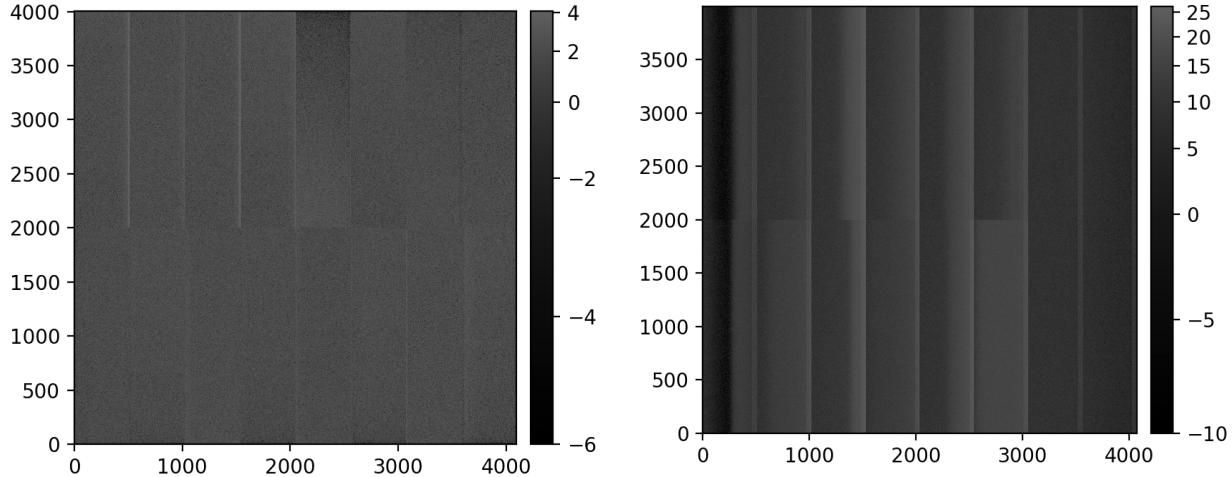


Figura 4: Masterbias para los detectores 55 (E2V), a la izquierda, y 74 (ITL), a la derecha.

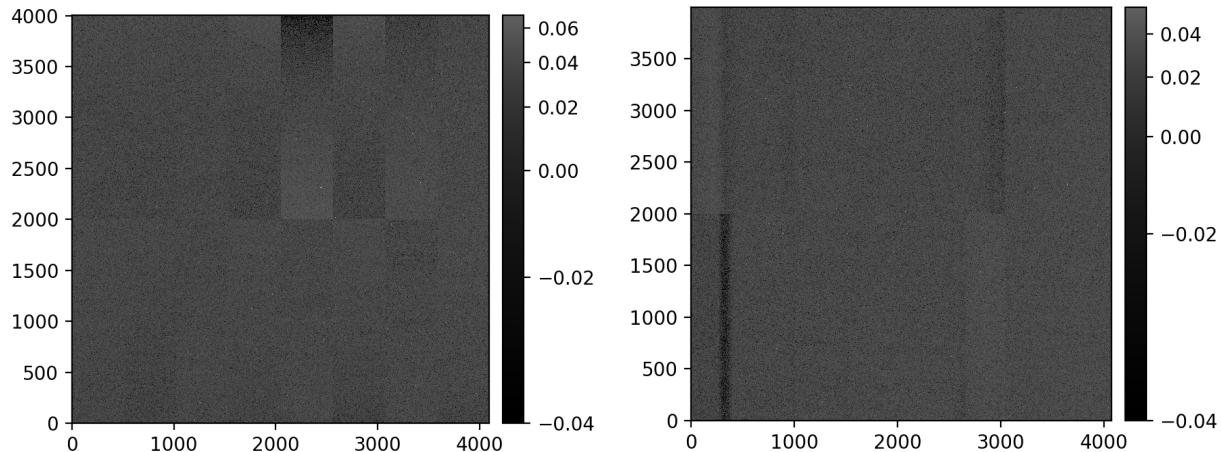


Figura 5: Masterdarks para los detectores 55 (E2V), a la izquierda, y 74 (ITL), a la derecha.

### 3.1. PTC

Se generó para todo el plano focal de la LSSTCam las PTC utilizando el software desarrollado por el LSST, que se encuentra disponible públicamente en GitHub<sup>2</sup>, específicamente las PTC son construidas con el repositorio `cp_pipe`, el cual estima la ganancia, el ruido de lectura,  $a_{00}$  (parámetro relacionado con el B-F effect) y el turnoff (relacionado con el Full Well Capacity) a partir de un ajuste a la forma del a PTC. Este código implementa las ecuaciones 16 y 20 del artículo de Astier y cols. (2019), donde la 16 corresponde a la aproximación exponencial (EXPAPPROXIMATION), mientras que la 20 es el modelo

<sup>2</sup>Todos los repositorios asociados al LSST se encuentran en <https://github.com/lsst/>

más completo (FULLCOVARIANCE). En este trabajó se empleó EXPAPPROXIMATION, cuya ecuación es la siguiente

$$C_{00} = \frac{1}{2g^2 a_{00}} [\exp(2a_{00}\mu g) - 1] + \frac{n_{00}}{g^2} \quad (1)$$

donde  $C_{00}$  es la varianza,  $g$  es la ganancia,  $a_{00}$  es siempre negativo y está relacionado con el B-F effect,  $\mu$  es la media y  $n_{00}$  ( $el^2$ ) es el ruido. De acuerdo con Astier y cols. (2019), que  $a_{00}$  sea negativo conduce a que la varianza de un flat field no crezca tan rápido como lo hace la media. En el caso donde no existe B-F effect, es decir, cada pixel es independiente del otro y son descritos mediante una estadística de Poisson, la media, la ganancia y la varianza están relacionadas directamente mediante

$$V = \frac{\mu}{g} \quad (2)$$

donde  $V$  es la varianza de un flat field,  $\mu$  la media y  $g$  la ganancia.

### 3.2. Gain from flat pairs

Como método independiente para calcular la ganancia de un sensor está el uso de pares de flat field con iguales tiempos de exposición. Dado que cada CCD está compuesta por 16 segmentos, cada uno con su propio amplificador, se obtiene un valor de ganancia para cada segmento. Para este fin, el LSST tiene la función Gain from flat pairs, la cual fue analizada en detalle en este trabajo.

El objetivo es cuantificar la diferencia entre la ganancia calculada a partir del ajuste a la PTC y este método. Para esto, inicialmente se calcula con cada par de flat el flujo promedio en ADU, el ruido de lectura y la ganancia. Esta última es estimada mediante la ecuación de Lupton (2014)

$$\frac{1}{g} = \left\langle \frac{(I_1 - I_2)^2}{I_1 + I_2} \right\rangle \quad (3)$$

Donde  $g$  es la ganancia,  $I_1$  es la primera imagen flat e  $I_2$  es la segunda imagen flat, ambas al mismo tiempo de exposición, siendo entonces el inverso de la ganancia el valor esperado sobre todos los pixeles. Considerando las correcciones por ruido de lectura la ecuación toma la siguiente forma cuadrática:

$$\frac{1}{g} = \left\langle \frac{(I_1 - I_2)^2}{I_1 + I_2} \right\rangle - \frac{1}{\mu} (N^2 - \frac{1}{2}g^2) \quad (4)$$

donde  $\mu = 0.5(\mu_1 + \mu_2)$  con  $\mu_1$  y  $\mu_2$  el valor promedio para cada una de las imágenes flat y  $N$  es el ruido de lectura. Esta ecuación anterior tiene tres variantes: NONE, SIMPLE y FULL; siendo NONE igual a la ecuación 3. Los dos casos restantes son los siguientes:

$$g = \begin{cases} \frac{1}{K - \frac{1}{\mu}(N^2 - \frac{1}{2}g^2)} & \text{SIMPLE} \\ \frac{\mu + \sqrt{\mu^2 - 2\mu K + 2N^2}}{2K\mu - 2K^2} & \text{FULL} \end{cases} \quad (5)$$

donde  $K$  es igual a la ecuación 3. En el caso SIMPLE  $g = 1/K$ , mientras que en el caso FULL se resuelve la ecuación cuadrática y se toma el resultado con significado físico.

Una vez se tienen las ganancias calculadas (para su obtención se usó la ecuación 5 con corrección tipo FULL) a partir de pares de flats para flujos entre 0 y  $\sim 100000$  ADU, se calculó el error relativo porcentual con la ganancia obtenida con el ajuste a la PTC, así:

$$\text{Error\_relativo [\%]} = \frac{|gain_{PTC} - gain_{flats}|}{gain_{PTC}} \times 100 \% \quad (6)$$

Posteriormente, se realizó un ajuste lineal a bajo flujo, el cual consideramos entre 5000 y 10000 ADU. El ajuste a bajo flujo tiene la siguiente forma

$$\text{Error\_relativo}_{LF} [\%] = mF + \text{offset} \quad (7)$$

donde  $m$  es la pendiente del ajuste,  $F$  es el flujo y  $\text{offset}$  es el intercepto con el eje  $y$ . Estos parámetros nos sirven para cuantificar la variación del error en este rango de flujo y el error base entre la ganancia de la PTC y la calculada con los flats. Efectuamos histogramas de estos parámetros para ver su comportamiento por fabricante y extraer un comportamiento general. Este comportamiento general es calculado dejando por fuera los outliers, es decir, los segmentos de CCD que tengan un comportamiento anómalo, para efectuar esto hicimos uso de Astropy Collaboration y cols. (2018) y sus funciones *sigma\_clip* y *sigma\_clipped\_stats* con las cuales hicimos un corte en los datos de modo que se mantuvieron aquellos que estuvieran dentro de  $3\sigma$  de la mediana e iteramos 3 veces.

### 3.2.1. Simulation

La metodología descrita en la sección 3.2 y el uso de la versión *w\_2022\_27* del software del LSST, que llamaremos código inicial, nos condujo a los resultados que se observan en las figuras 6 y 7. La figura 6 muestra (arriba para el sensor 55 de E2V y abajo para el sensor 74 de ITL) el error relativo porcentual entre las ganancias en todo el rango de flujos, por debajo del PTC turnoff, a la izquierda con un gráfico embebido que muestra el comportamiento entre 5000 y 10000 ADU con su respectivo ajuste lineal; a la derecha se presenta el error de cada uno de los segmentos del CCD para el mismo rango de flujos. Para estos dos sensores vemos de la gráfica embebida que el error relativo tiene un offset por encima del 5 %. Se hizo un histograma con los valores del offset en todo el plano focal para ver si este comportamiento era generalizado y es lo que se observa en la figura 7, donde evidentemente se confirma que, en promedio, es un comportamiento que exhiben todos los sensores. Un error base de  $\sim 5\%$  consideramos que es bastante alto, por lo cual decidimos mediante simulaciones indagar en este problema.

Se tienen diferentes variables que podrían hacer que surja el problema descrito anteriormente: una sobre-estimación del ruido de lectura, que la máscara empleada en las imágenes esté afectando u otro factor, como es la suposición de que la distribución seguida por la operación entre las imágenes flat dada por

$$\frac{(I_1 - I_2)^2}{I_1 + I_2} \quad (8)$$

no sea normal, como se está suponiendo en el código inicial, y que, en consecuencia, se estén modificando los estadísticos de la distribución.

- **Caso1 - Sobre-estimación del ruido:** Se construyeron dos conjuntos de datos que sigan una distribución de Poisson para el flujo, con un valor esperado que se encuentre entre los 5000 y 10000 ADU. En nuestro caso elegimos 5000 ADU. La distribución es entonces

$$f(k; \lambda) = \frac{\lambda^k e^{-\lambda}}{k!} \implies f(k; 5000) = \frac{5000^k e^{-5000}}{k!} \quad (9)$$

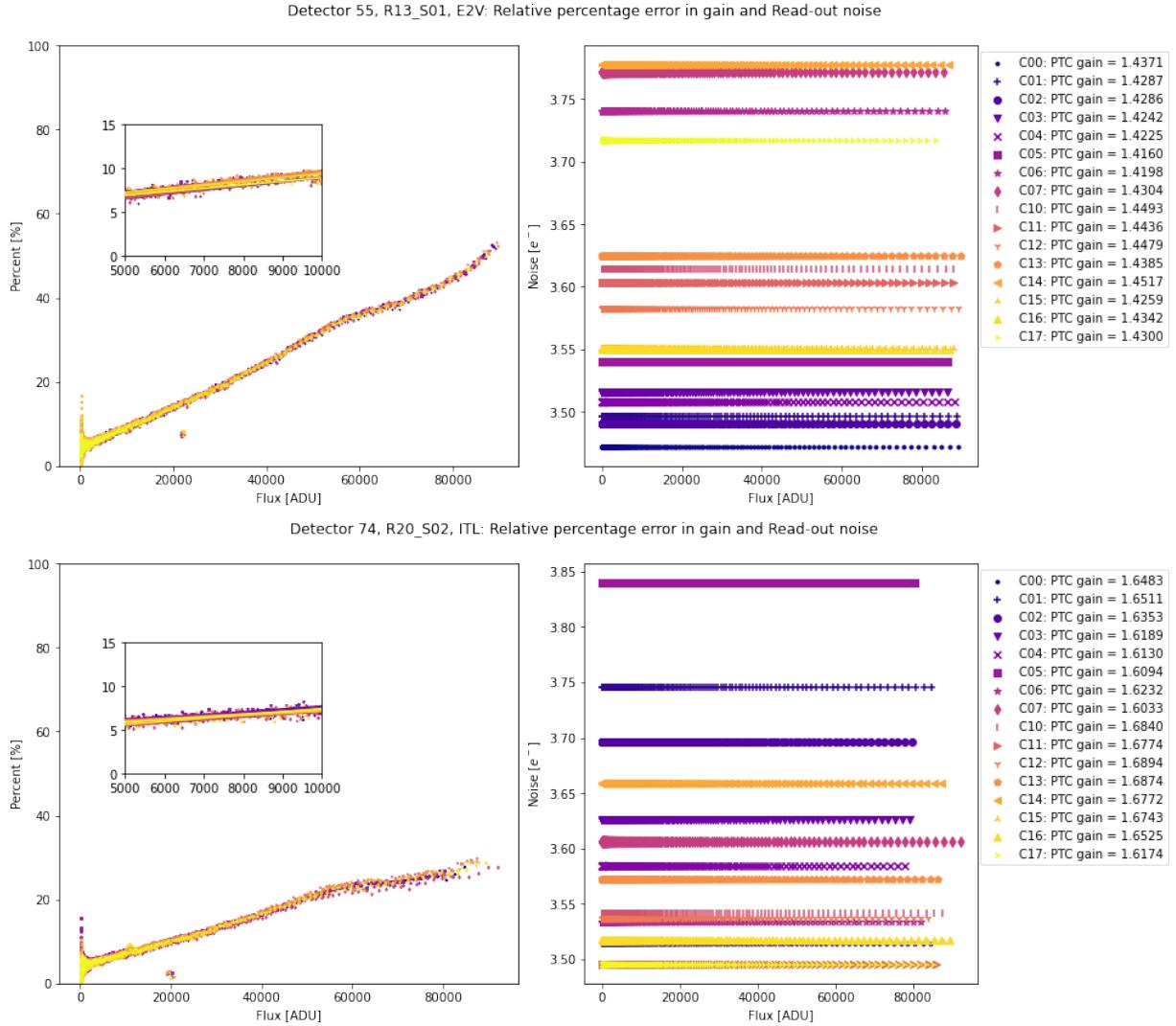


Figura 6: Error relativo porcentual entre la ganancia estimada por la PTC y la ganancia calculada a partir de dos imágenes flat (izquierdo), y el ruido de lectura de cada amplificador (derecha), utilizando el código inicial. En el panel superior se muestra para el detector 55 (R13\_S01) cuyo fabricante es E2V y en el inferior para el detector 74 (R20\_S02) del fabricante ITL. Cada color y símbolo representa el error relativo porcentual para uno de los 16 segmentos que componen cada CCD. La imagen embebida en los paneles izquierdos muestra el error porcentual entre 5000 y 10000 ADU (régimen de bajo flujo), en el cual se hace un ajuste lineal. Los datos empleados para construir estos diagramas consideran solo aquellos que se encuentran debajo del PTC turnoff.

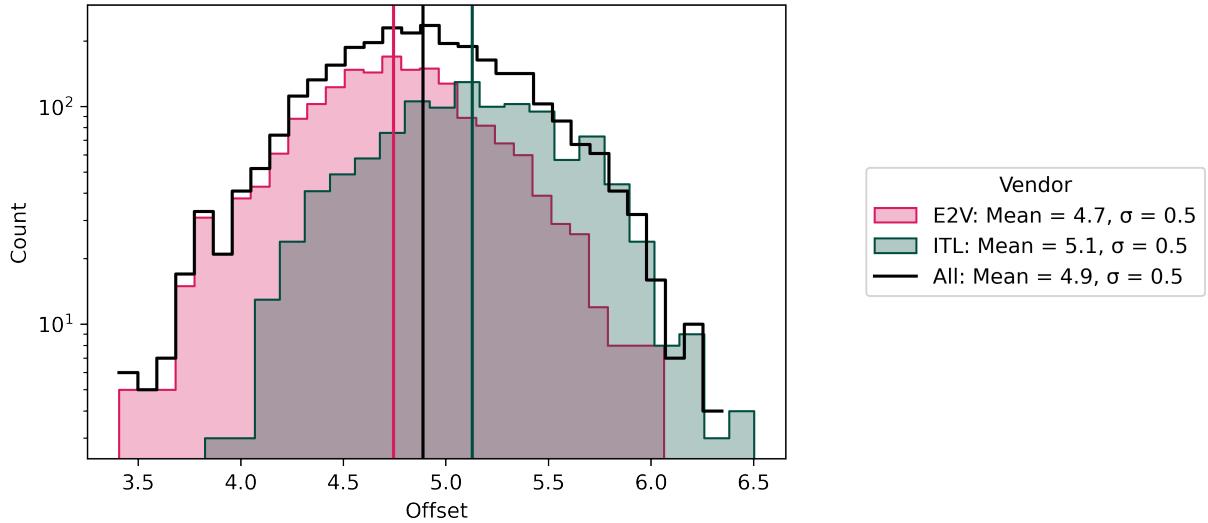


Figura 7: Histogramas con el valor del offset obtenido del ajuste lineal para flujos entre 5000 y 10000 ADU para el error relativo porcentual entre las ganancias. En magenta se muestra la distribución para E2V, con una media  $4.7 \pm 0.5\%$ , y en azul para ITL, con una media de  $5.1 \pm 0.5\%$ . La distribución en negro representa el histograma de todos los datos sin discriminar por fabricante, con media  $4.9 \pm 0.5\%$ . Las líneas verticales representan el valor de la media para cada una de las distribuciones.

donde el valor esperado es  $\lambda$  y  $k$  es el número de eventos. A los datos que siguen esta distribución se le agrega un ruido Gaussiano cuya media es cero y la dispersión está dada por el valor que supondremos del ruido de lectura, esto es:

$$p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi\sigma^2}} \exp\left(-\frac{(x-\mu)^2}{2\sigma^2}\right) \implies p(x) = \frac{1}{\sqrt{2\pi N^2}} \exp\left(-\frac{x^2}{2N^2}\right) \quad (10)$$

donde la media es  $\mu$ ,  $\sigma$  la desviación estándar y  $N$  es el ruido de lectura, que suponemos. Finalmente, empleamos la metodología descrita en 3.2 para todos los tipos de corrección en la ganancia: NONE, SIMPLE y FULL, y se calcula el error relativo respecto a una ganancia base (elegimos un valor de 2.0) para verificar si se puede recrear lo observado en la figura 6, es decir, un error base por encima del 5 %.

- **Caso 2 - Máscaras de pixeles:** Como paso siguiente, se le añaden máscaras de pixeles al caso 1. Para esto, se extrae de cada una de las imágenes flat la respectiva máscara, donde cada flat tiene un promedio de cuentas  $\sim 5000$  ADU. Esta máscara filtra los pixeles sospechosos, malos, muertos y saturados. Se genera entonces, una distribución de Poisson con las dimensiones de uno de los segmentos de CCD para el cual se extrajo las máscaras, esto es  $size_x = 2002$  y  $size_y = 512$ , con su respectivo ruido Gaussiano. La máscara respectiva se aplica a cada arreglo utilizando la función de *Numpy* (Harris y cols., 2020) *ma.masked\_where*.

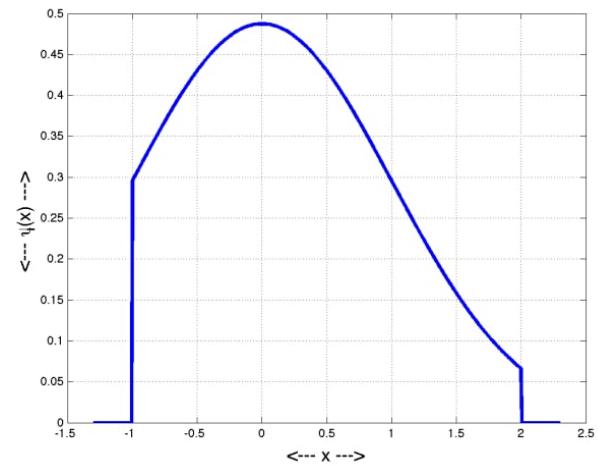


Figura 8: Distribución Gaussiana truncada con media cero y desviación estándar cero,  $\psi(0, 1, a = -1, b = +2; x)$ . Figure is taken from Burkardt (2014).

- **Caso3 - Control de estadísticos:** Al caso 2 le agregamos control de estadísticos, es decir, asumimos que la distribución de 8 es Gaussiana y hacemos un recorte en la distribución tal y como se hizo en la sección 3.2, solo que en este caso mantenemos todos los datos que se encuentren a  $5.5\sigma$  de la media y se realizan 3 iteraciones. En el caso de que la distribución de 8 sí sea Gaussiana debe cumplirse que la media de la distribución truncada y de la distribución original es la misma si se hacen cortes simétricos. Al truncar no simétricamente la media de esta distribución es:

$$\mu = \bar{\mu} - \bar{\sigma} \frac{\phi(0, 1; \beta) - \phi(0, 1; \alpha)}{\Phi(0, 1; \beta) - \Phi(0, 1; \alpha)} ; \alpha = \frac{a - \bar{\mu}}{\bar{\sigma}}, \beta = \frac{b - \bar{\mu}}{\bar{\sigma}} \quad (11)$$

donde  $\alpha$  y  $\beta$  son variables estandarizadas,  $a$  y  $b$  son los valores de corte para cada uno de los lados de la distribución,  $\bar{\mu}$  y  $\bar{\sigma}$  son los estadísticos de la distribución original,  $\phi$  es la PDF normal y  $\Phi$  es la CDF normal. Este caso se ilustra en la figura 8 para  $a = -1$  y  $b = +2$ . Sin embargo, si  $-a = b$ , es decir, se trunca de forma simétrica la distribución, el numerador del segundo término en la anterior ecuación se hace cero y se reduce a

$$\mu = \bar{\mu} \quad (12)$$

lo que implica que la media de la distribución truncada es igual a la media de la distribución original. Por lo tanto, se utiliza este resultado para calcular el valor esperado de la ecuación 3 y encontrar así las soluciones de la ganancia para las correcciones NONE, SIMPLE y FULL.

Como paso adicional, verificamos la forma de la distribución de 8, en el caso de no ser Gaussiana no se hace ningún truncamiento a la distribución y el valor esperado de la ecuación 3 se calcula con una media aritmética.

### 3.3. Linearity Correction

Para ver qué efecto tiene la corrección por linealidad en la forma de la PTC y en sus parámetros, utilizamos un linealizador tipo Spline con 12 nodos para los detectores 32 (ITL) y 139 (E2V). Este linealizador fue generado por Jerónimo<sup>3</sup> y en su análisis encontró que un Spline con 12 nodos, igualmente espaciados, corrige en gran medida el efecto de la no linealidad y disminuye la dispersión en los residuales. Todas las configuraciones fueron iguales, excepto, por supuesto, la de corrección por linealidad (ver cuadro 1).

Cuadro 1: Configuración empleada para generar las PTC. En este caso específico “doLinearize: true”, por lo que se efectúa la corrección por linealidad.

Configuración			
doWrite: true	doLinearize: true	doFlat: false	doInterpolate: false
doOverscan: true	doCrosstalk: false	doFringe: false	doSaturation: false
doAssembleCcd: true	doBrighterFatter: false	doApplyGains: false	doSaturationInterpolation: false
doBias: true	doDark: true	doDefect: true	growSaturationFootprintSize: 0
doVariance: true	doStrayLight: false	doNanMasking: true	ptcFitType: EXPAPPROXIMATION

Posteriormente, se construyen gráficas de  $\frac{Variance}{Mean}$  vs  $Mean$ , de modo que se normaliza la varianza. Así, se analiza si el bache entre 50000 y 60000 ADU se corrige. Además, se calcula un error relativo porcentual entre los parámetros obtenidos del ajuste de la PTC con y sin corrección por linealidad para cuantificar el efecto en estos.

Finalmente, se efectúa la metodología descrita en la sección 3.2 para visualizar el efecto que tiene esta corrección sobre el error relativo porcentual entre las ganancias. Hay que notar que en este caso los pares de flat también tienen la corrección por linealidad.

### 3.4. Crosstalk

La lectura del plano focal completo de la LSSTCam puede alcanzar un tiempo de lectura de 2s, por lo que la combinación de gran velocidad, componentes en silicio de alta resistividad, poco espaciamiento entre cada canal hacen más susceptible a la LSSTCam, que cualquier otra cámara en mosaico, de presentar crosstalk electrónico (O'Connor, 2015).

El crosstalk electrónico se presenta en CCD que contienen varios canales que se leen de forma simultánea y se acoplan, por lo que un canal que esté detectando una fuente brillante aparecerá en segmentos adyacentes como una imagen fantasma debido a este acople (Snyder y cols., 2020). Este efecto se presenta en la figura 9, donde se observan señales “fantasma” en los segmentos laterales del detector. Mientras que en la figura 10 se muestra un mapa de calor, a la izquierda para el detector 32 de ITL y en la derecha para el detector 139 de ITL, donde los coeficientes del crosstalk más altos se encuentran en colores azules, y se observa que el patrón de crosstalk es diferente por fabricante. Estos mismos coeficientes son ingresados dentro de un archivo de configuraciones en el software del LSST para que vuelva a generar la PTC con esta corrección.

En este caso se efectúa también la metodología descrita en la sección 3.3.

---

<sup>3</sup>Jerónimo fue mi compañero durante esta pasantía, quién trabajó en el proyecto hermano Study of the Linearity of the CCDs of the Vera C. Rubin Observatory

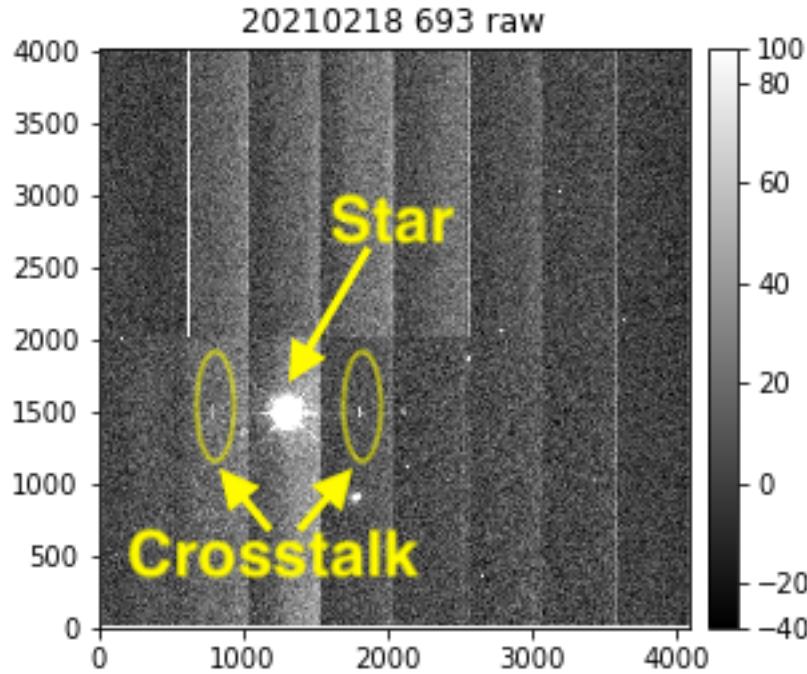


Figura 9: Image of a bright star taken with the 1.2m auxiliary telescope at the Vera Rubin Observatory. Segments adjacent to the bright start image show crosstalk.

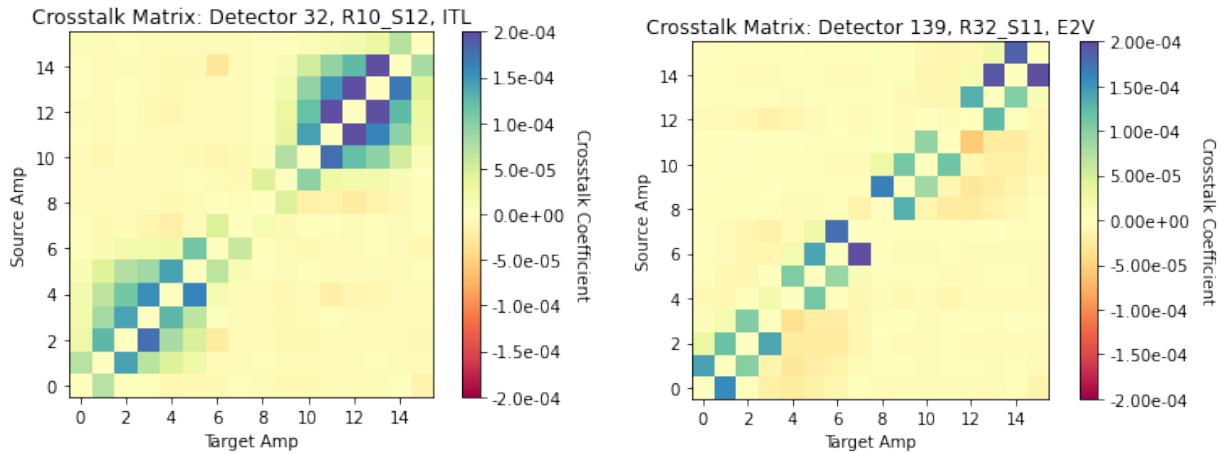


Figura 10: Crosstalk matrix

## 4. Results

### 4.1. PTC

Como parte de este proyecto, una labor inicial y fundamental fue la de utilizar la PTC para determinar los parámetros fundamentales de cada segmento de CCD en todo el plano focal, esto haciendo uso del *DM stack*. Esto había sido efectuado ya por SLAC National Acceleration Laboratory<sup>4</sup> (en adelante SLAC) para este mismo run (SLAC heat maps BOT 13144) y en este punto buscamos reproducir sus resultados.

Inicialmente, generamos las PTC por CCD para todo el plano focal, tal como se muestra en la figura 11, con el fin de detectar PTC con comportamientos anómalos y con bajo PTC-turnoff (por debajo de 40000 ADU). Los detectores que fueron encontrados con bajo PTC-turnoff y/o mal clasificado se encuentran registrados en la tabla 2. Además, una inspección visual mostró que alrededor del 60 % de los detectores tiene al menos un segmento que presenta *Downing dip*.

Posteriormente, generamos mapas de calor para todo el plano focal similares a los realizados por SLAC, que se muestran en los paneles de la figura 12, para los parámetros estimados mediante el ajuste a la PTC: ganancia y ruido de lectura en el panel superior izquierdo y derecho respectivamente;  $a_{00}$  y turnoff en el panel inferior izquierdo y derecho, respectivamente. Se encuentra una bimodalidad en la ganancia y en el valor de  $a_{00}$  (que da cuenta del B-F effect), los valores más rojizos dominan en los sensores de E2V, mientras que los valores más amarillos dominan en ITL; esto quiere decir que, los detectores del fabricante E2V tienen en general una ganancia más baja, pero un coeficiente del B-F effect más negativo respecto a ITL. Mientras que, para el ruido de lectura y el turnoff no se exhibe un efecto relevante debido al fabricante.

El comportamiento descrito anteriormente por los mapas de calor son reforzados por los histogramas de la figura 13, los cuales revelan la clara bimodalidad para la ganancia y  $a_{00}$  y un comportamiento más generalizado para el ruido de lectura y el turnoff. La ganancia tiene un valor promedio para los sensores de E2V de  $1.49 \pm 0.05$  y de  $1.69 \pm 0.05 e^-/ADU$  para ITL. El coeficiente del B-F effect tiene un valor medio de  $(-3.0 \pm 0.1) \times 10^{-6}$  y  $(-1.7 \pm 0.2) \times 10^{-6}$  para E2V e ITL, respectivamente.

Aunque en general los resultados entre este trabajo y SLAC son congruentes, encontramos diferencias en algunos segmentos para la ganancia, especialmente en el segmento C04 y C14 del detector 0 (R01\_S00), C00 del detector 22 (R03\_S11) y C02 del detector 169 (R41\_S21). Dos de estos segmentos se encuentran reportados en la tabla 2: para el segmento del detector 22 se reporta como muerto(?), mientras que para el segmento del detector 169 hay una mala clasificación por parte del algoritmo de la ubicación del PTC-turnoff. No obstante, estas fueron las diferencias más notorias que pudieron encontrarse visualmente, para determinar con exactitud las diferencias que existen hay efectuar un análisis más detallado con los respectivos códigos usados y sus versiones, pues aunque se usaron las mismas imágenes pueden existir diferencias entre los algoritmos que conduzcan a diferencia en los píxeles usados para el cálculo debido a las máscaras utilizadas, diferencias en la reducción de las imágenes (Instrument Signature Removal o ISR), diferente rechazo de outliers, entre otras.

Por otro lado, aunque para el PTC turn-off en general se observa un comportamiento similar para los sensores entre este trabajo y SLAC, la forma de determinación empleó métodos diferentes, tal y como se evidencia en la figura 14, donde *eotest* define el PTC-turnoff como el punto donde la varianza es máxima, teniendo en cuenta que este valor máximo se determina entre los datos cuyos residuales se encuentren por

---

<sup>4</sup>El código utilizado por SLAC está disponible en SLAC code

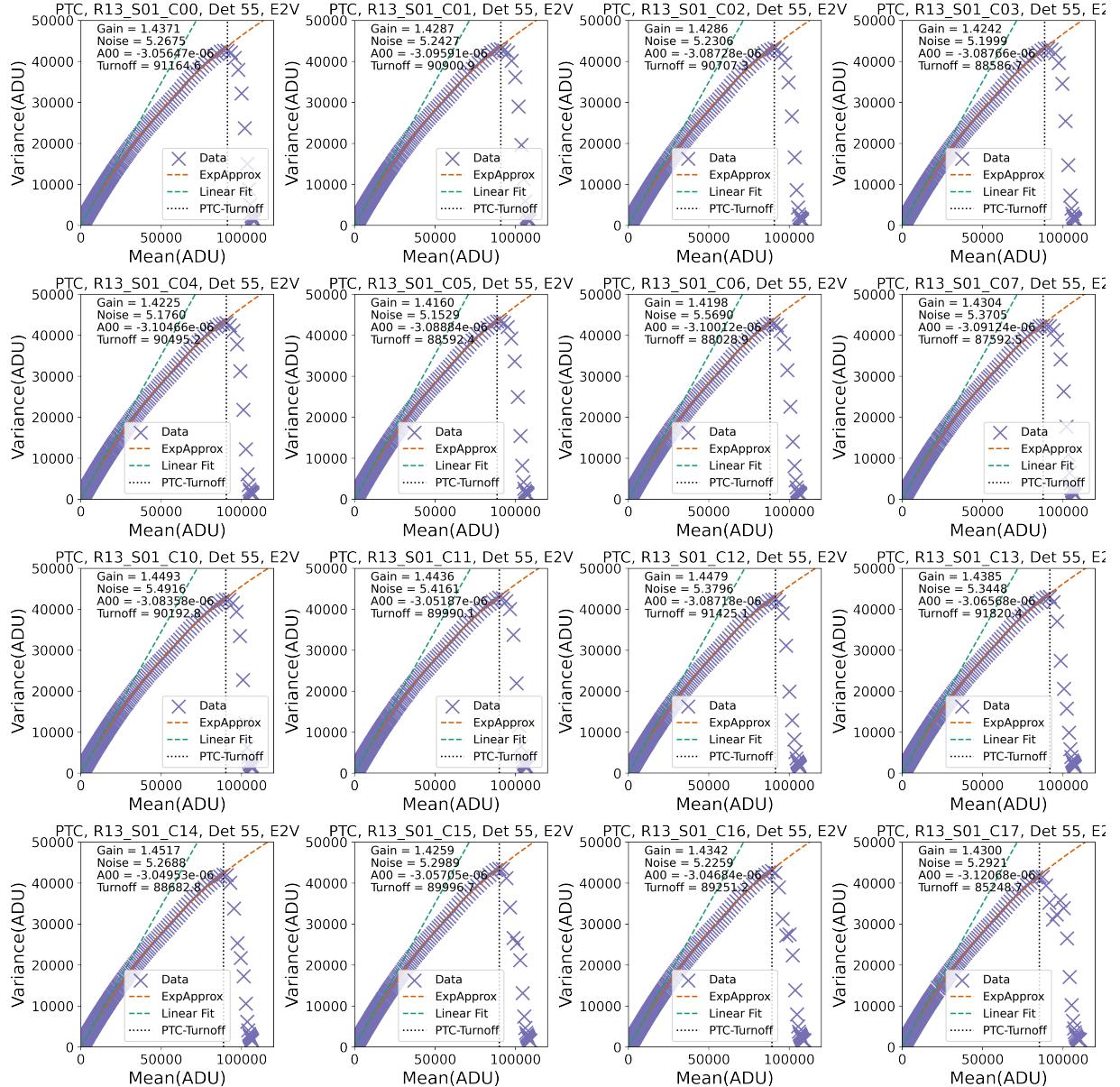


Figura 11: PTC para todos los segmentos del sensor 55 (E2V). Los datos se representan con las X, la línea roja es el ajuste a la PTC por aproximación exponencial (eq. 1), la línea verde es un ajuste lineal. Los parámetros obtenidos del ajuste a la PTC son la ganancia, el parámetro  $a_{00}$ , el PTC turnoff (Max ADU) y el ruido de lectura.

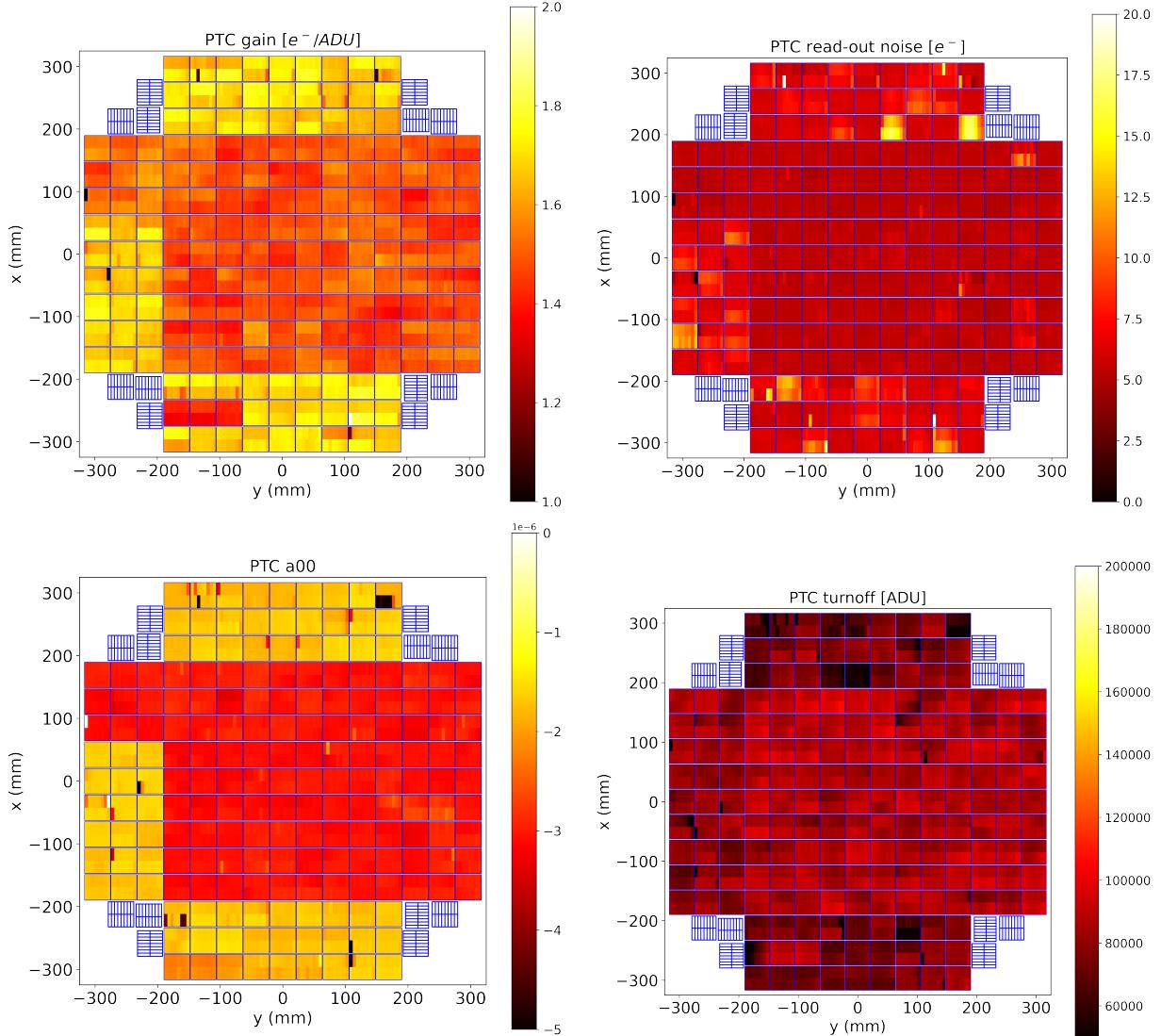


Figura 12: Mapas de calor para el plano focal completo de los parámetros obtenidos mediante el ajuste a la PTC en cada uno de los segmentos que componen los sensores. En el panel superior se muestra a la izquierda los valores de la ganancia, a la derecha el ruido de lectura. En el panel inferior se muestra a la izquierda los valores de  $a_{00}$ , que son del orden de  $-1 \times 10^{-6}$ , y a la derecha el turnoff. Estos mapas son una reproducción de las ya construidas por SLAC para esta misma run 13144 (SLAC heat maps).

debajo de  $5\sigma$ ; mientras que *DM stack* define a este como el punto en el que la varianza comienza a decrecer monótonicamente por al menos dos puntos (el número de puntos que debe decrecer se puede modificar en

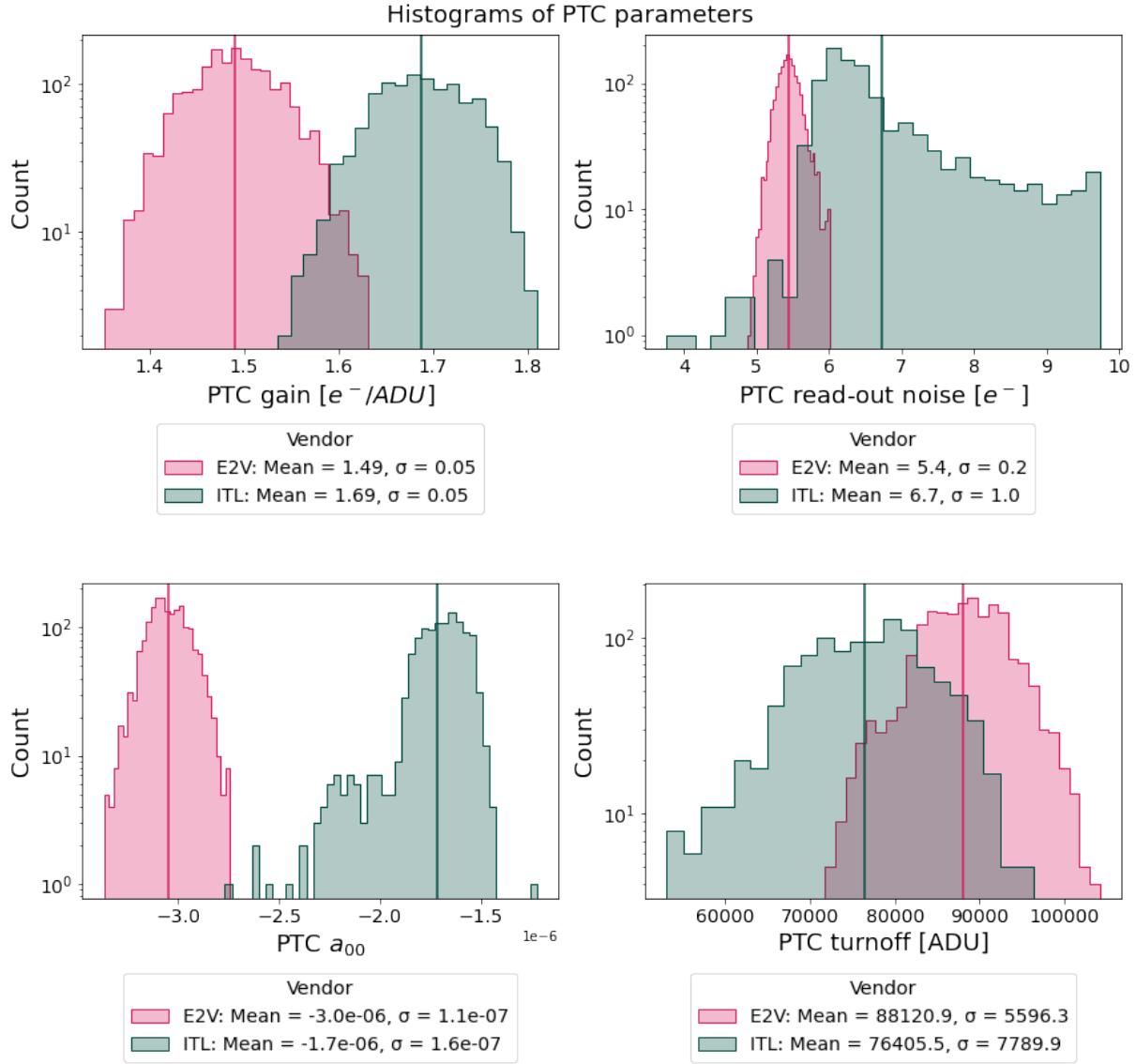


Figura 13: Histogramas para los parámetros obtenidos del ajuste a la PTC: la ganancia (arriba izquierda), ruido de lectura (arriba derecha),  $a_{00}$  (abajo izquierda) y turnoff (abajo derecha), cada una de las distribuciones se muestra por fabricante, en magenta para E2V y en azul para ITL. Las líneas verticales representan la media de cada distribución.

```

206      # Cannot assume that the mean values are sorted
207      ptc_turnoff = max(mean[index])

          (a) Código de eotest

839      # Discard points when the variance starts to decrease after two
840      # consecutive signal levels
841      goodPoints = self._getInitialGoodPoints(meanVecOriginal, varVecOriginal,
842                                              self.config.minVarPivotSearch,
843                                              self.config.consecutivePointsVarDecreases)

844

857      # Save the point where the variance starts decreasing as the
858      # PTC turnoff point
859      ptcTurnoff = meanVecOriginal[goodPoints][-1]
860      dataset.ptcTurnoff[ampName] = ptcTurnoff

          (b) Código de DM stack

```

Figura 14: Códigos utilizados para calcular el PTC-turnoff en eotest (a), empleado por SLAC, y DM stack (b), código oficial para los datos del LSST.

la función `_getInitialGoodPoints`). Por parte de SLAC el FWC encontrado fue de  $\sim 90000$  e<sup>-</sup> [referencia?](#), mientras que en este trabajo encontramos un valor un valor promedio de turnoff con un valor de 83240 ADU, cuya equivalencia en electrones sería un valor aproximado del FWC de  $130000 \pm 10000$  e<sup>-</sup>.

Cuadro 2: Detectores que contienen segmentos con bajo PTC-turnoff (por debajo de los 40000 ADU), PTC-turnoff mal clasificado por el algoritmo o están malos. Se presenta para cada uno el ID del detector (col1), el número del detector (col2), el fabricante (col3), el segmento afectado (col4), parámetros de la PTC (ganancia, coeficiente B-F effect y turnoff; cols 5, 6, 7 y 8, respectivamente), problema detectado (col9).

Detector ID	Detector Num	Vendor	Amplifier	Gain	Read Noise	$A_{00}$	Turnoff	Issue
R02_S20	15	ITL	C17	1.67191	5.81973	-2.20396e-06	30567.4	low PTC-turnoff
R03_S11	22	ITL	C00	15.2117	44.0087	-0.708105	223.072	dead?
R10_S11	31	ITL	C10	1.63413	4.13177	-3.65785e-06	32842.4	low PTC-turnoff
R20_S00	72	ITL	C17	0	0	nan	0	dead
R20_S01	73	ITL	C00	1.6083	6.45279	-3.12539e-06	35507.4	low PTC-turnoff
R20_S12	77	ITL	C00	1.59232	4.70427	-8.02249e-06	26827.1	low PTC-turnoff
R30_S00	117	E2V	C10	0	0	nan	0	dead
R41_S20	168	ITL	C16	1.61074	6.07818	-1.98753e-06	37863.2	low PTC-turnoff
R41_S20	168	ITL	C17	1.59228	9.57256	-2.54637e-06	26120	low PTC-turnoff
R41_S21	169	ITL	C02	1.08095	62.8775	-4.52943e-05	16237.9	PTC-turnoff mismatch
R41_S21	169	ITL	C11	1.61255	5.23312	-2.61051e-06	32467.3	PTC-turnoff mismatch
R41_S21	169	ITL	C15	1.59804	5.21757	-2.31531e-06	39151.3	PTC-turnoff mismatch
R41_S22	170	ITL	C10	1.60171	4.76741	-3.2105e-06	32369.9	low PTC-turnoff
R42_S00	171	ITL	C17	1.6516	6.4254	-3.09362e-06	30253.3	low PTC-turnoff
R43_S10	183	ITL	C17	1.59721	8.53352	-2.46596e-06	30195.2	low PTC-turnoff
R43_S22	188	ITL	C01	1.6348	5.28826	-4.64678e-06	21477.5	low PTC-turnoff
R43_S22	188	ITL	C02	1.55382	6.94625	-7.40255e-06	30764.3	low PTC-turnoff
R43_S22	188	ITL	C03	1.56826	7.24918	-4.92713e-06	38222.4	low PTC-turnoff
R43_S22	188	ITL	C04	1.58147	3.76291	-4.88158e-06	38143.6	low PTC-turnoff

## 4.2. Gain from flat pairs

La ganancia de cada uno de los segmentos de la cámara es obtenida inicialmente mediante la PTC. Sin embargo, este método requiere mayor tiempo para ser generado dado que es un ajuste sobre un gran rango en flujo. Por ello se tiene un método alternativo, que llamaremos *Ganancia por pares de flat*, que es menos costoso en tiempo. En la figura 15 se observa los valores de ganancia para flujos desde 0 a  $\sim 120000$  ADU en la izquierda, que incluye valores que han superado el umbral de saturación, dado por la línea vertical que marca el turnoff de la PTC para cada segmento, en este caso del detector 55; a la derecha se muestran valores solo un poco más alejados del nivel de saturación (nosotros solo usamos datos por debajo del PTC-turnoff para el análisis de la ganancia por pares de flats) y en este rango se logra observar que hay un bache alrededor de los 60000 ADU, que es debido a la no linealidad, que se discutirá en la sección 4.3. En esta sección describimos las diferencias que encontramos entre la ganancia por PTC y la obtenida por pares de flats, una posible forma para disminuirlas y finalmente qué esperar de este segundo método respecto al primero.

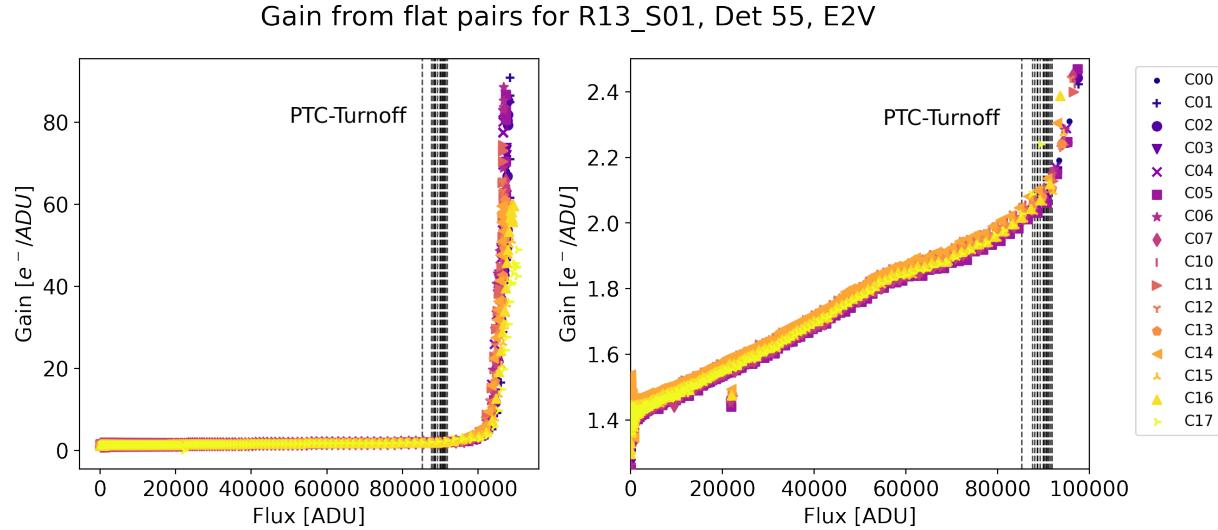


Figura 15: Valores de ganancia obtenidos por pares de flat para flujos hasta aproximadamente 120000 ADU para el detector 55 (R13\_S01). En ambos paneles las líneas verticales discontinuas representan el valor del PTC turnoff para cada uno de los 16 segmentos del detector y las figuras de colores representan los valores de ganancia y flujo para cada segmento. El panel de la derecha muestra solo la región hasta el PTC-turnoff del panel de la izquierda.

Como también se mencionó en la introducción a la metodología, se utilizaron dos versiones de código (*w\_2022\_27* y *w\_2022\_32*), donde la principal diferencia que a nosotros nos interesa es la que muestra la figura 16, que se da en la forma en la que se manejan los estadísticos para finalmente calcular la ganancia por pares de flats, donde *w\_2022\_27* utilizaba la versión en rojo, que supone una distribución Gaussiana y trunca la distribución para rechazar outliers, y *w\_2022\_32* utiliza la versión en verde, y es resultado de lo que nosotros analizamos y describiremos en breve: la distribución de la operación entre dos imágenes flats que conducen a calcular la ganancia no tiene una distribución Gaussiana, por lo que realizar un

truncamiento en la distribución altera el valor esperado para la ganancia.

```

python/lsst/cp/pipe/ptc/cpExtractPtcTask.py
@@ -758,7 +758,7 @@ def getGainFromFlatPair(self, im1Area, im2Area, imStatsCtrl, mu1, mu2,
758     758
759     759         ratioIm /= sumIm
760     760
761 -     const = afwMath.makeStatistics(ratioIm, afwMath.MEANCLIP, imStatsCtrl).getValue()
761 +     const = afwMath.makeStatistics(ratioIm, afwMath.MEAN, imStatsCtrl).getValue()
762     762         gain = 1. / const
763     763
764 -     if correctionType == 'SIMPLE':
764

```

Figura 16: Diferencia entre el código inicial y el código actual para el cálculo de la ganancia a partir de un par de flat fields.

La versión *w\_2022\_27* nos arrojó el resultado que se muestra en la figura 6, un error relativo porcentual entre la ganancia por PTC y por pares de flat a un flujo de 5000 ADU por encima del 5 %, esto tanto para un detector de E2V (panel superior) como para uno de ITL (panel inferior). Este porcentaje tan alto a este flujo no era esperado, por lo que para indagar qué estaba generando este valor realizamos simulaciones, con la metodología descrita en la sección 3.2.1.

#### 4.2.1. Simulation

A partir del resultado anterior, un error relativo entre las ganancias del 5 % a 5000 ADU, teníamos dos hipótesis: primero, las máscaras en las imágenes flat podrían estar afectando de alguna manera, si las máscaras de cada imagen eran muy diferentes y no se utilizaba la misma máscara para hacer los cálculos podrían generar este error relativo tan alto; segundo, si no son las máscaras qué en la estadística me está ocasionando este error.

Encontramos a partir de las simulaciones de la imagen flat de un segmento de CCD, utilizando una máscara de un segmento real, que utilizar una máscara para los dos flats, la unión de ambas máscaras o máscaras diferentes para cada uno, no daba cuenta del error del 5 % a 5000 ADU, tal y como lo muestra el panel superior de la figura 17, lo único que podemos ver en este caso es que a mayor ruido de lectura, y al utilizar una corrección de tipo NONE, mayores son las discrepancias entre la ganancia esperada ( $2 e^-/\text{ADU}$ ) y la calculada, pero las subsecuentes correcciones (SIMPLE y FULL) que sí tienen en cuenta el valor del ruido de lectura logran calcular de forma precisa el valor esperado de ganancia. No obstante, el panel inferior de esta figura, que incluye además de las máscaras estadísticos de control, me da cuenta en todos los casos de un error relativo porcentual entre la ganancia por PTC y pares de flats por encima del 5 %. En la siguiente sección (4.2.2) comprobamos esto con los datos reales.

#### 4.2.2. Real data

En vista de los resultados obtenidos a partir de la simulación, se verificó si los resultados se mantienen con los datos reales y en efecto lo hacen. Hicimos esta comprobación en el detector 55 (R13\_S01) para todos sus segmentos, como se muestra en las figuras 18 y 19, donde las cruces negras representan el valor de ganancia obtenida a partir de la PTC. La primera figura nuevamente revela que el uso de las máscaras (misma máscara utilizada para los cálculos, que es la unión de las máscaras individuales) y sin estadísticos

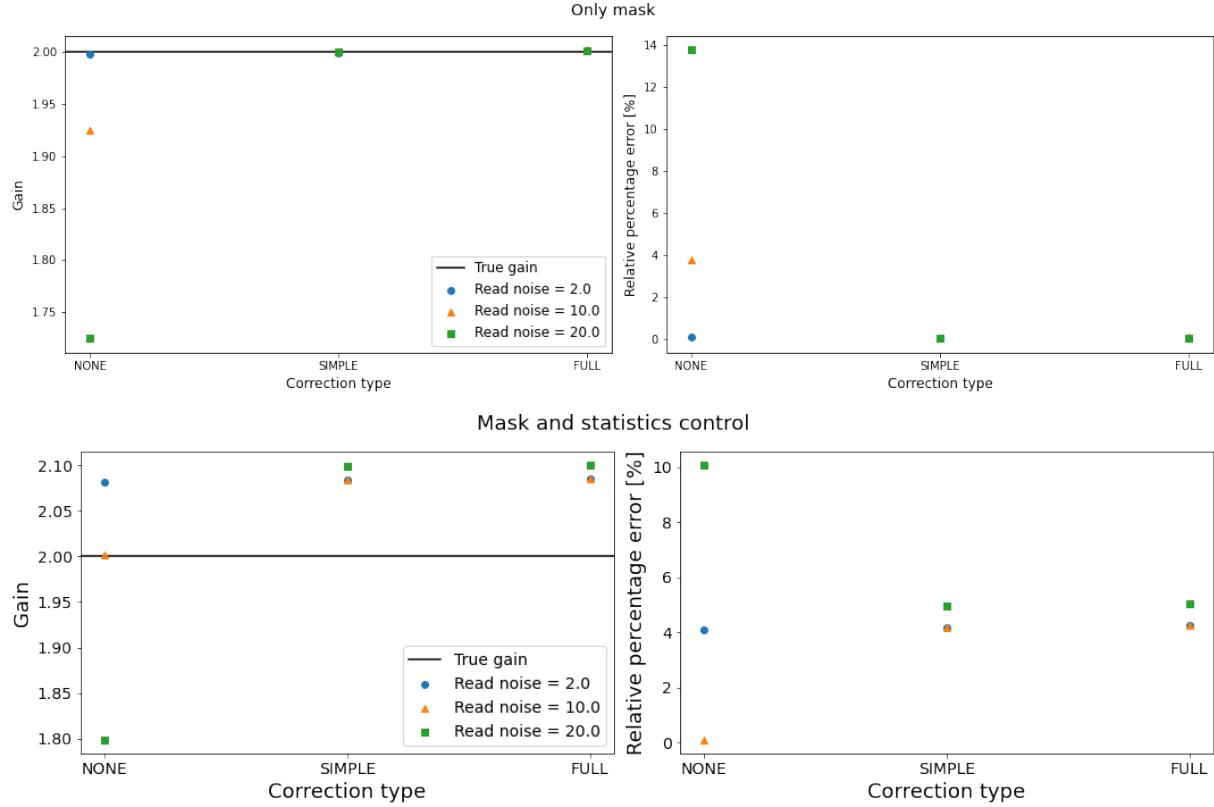


Figura 17: Resultados de la simulación para obtener la ganancia por pares de flats, en el panel superior utilizando únicamente máscaras y en el inferior añadiendo además estadísticos de control. El valor promedio de flujo de estos flats simulados es de  $\sim 5000$ . Los paneles de la izquierda muestran el valor de la ganancia para 3 diferentes modelos y a la derecha el error relativo porcentual respecto al valor esperado de ganancia,  $2 e^-/\text{ADU}$ . En los paneles izquierdos la línea negra horizontal representa el valor de ganancia esperado y las figuras representan los diferentes valores considerados para el ruido de lectura: círculo azul de  $2 e^-/$ , triángulo naranja de  $10 e^-/$  y cuadrado verde de  $20e^-/$ . Considerando estos ruidos de lectura se calculó la ganancia para tres modelos diferentes: NONE, SIMPLE y FULL.

de control no da cuenta de un error relativo mayor al 5 % para ningún segmento del detector, el máximo valor alcanzado es de 2.25 % a un flujo promedio de 5450 ADU. La segunda figura, que incorpora además los estadísticos de control, en cambio muestra que, en efecto, el manejo de los estadísticos está produciendo altas discrepancias entre la ganancia por PTC y la ganancia calculada por pares de flats llegando a alcanzar diferencias hasta del 9 % en uno de los segmentos a un flujo de 5450 ADU.

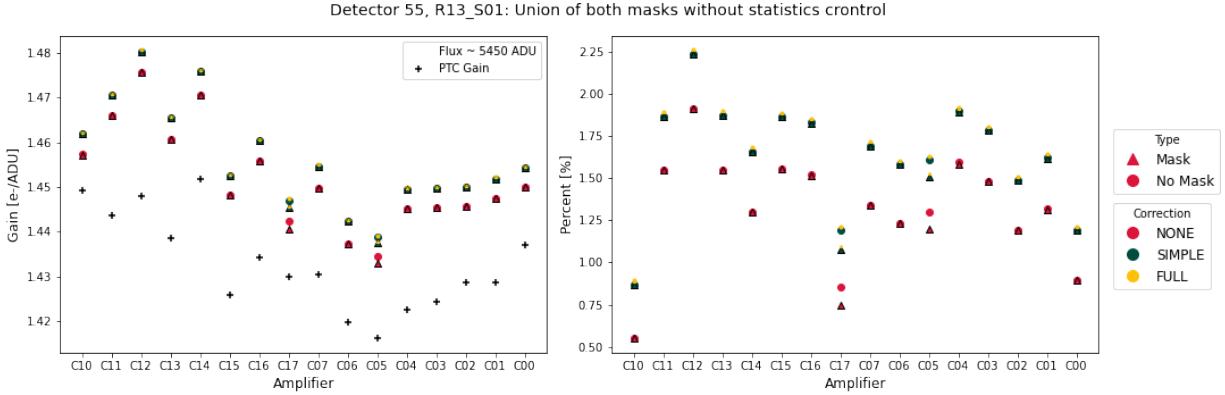


Figura 18: Valor de ganancia (panel izquierdo) y error relativo porcentual (panel derecho) para los 16 segmentos (amplifier) del detector 55 (R13.S01). En el panel izquierdo las cruces negras representan el valor de la ganancia por PTC. Para ambos paneles las figuras representan si el cálculo de la ganancia por pares de flats utilizó máscara (triángulos) o si no la utilizó (círculos), y los colores están asociados al modelo empleado para determinar la ganancia: NONE, SIMPLE y FULL. Para la máscara se utilizó la unión de las máscaras de ambas imágenes flat por segmento y no se utilizó estadísticos de control.

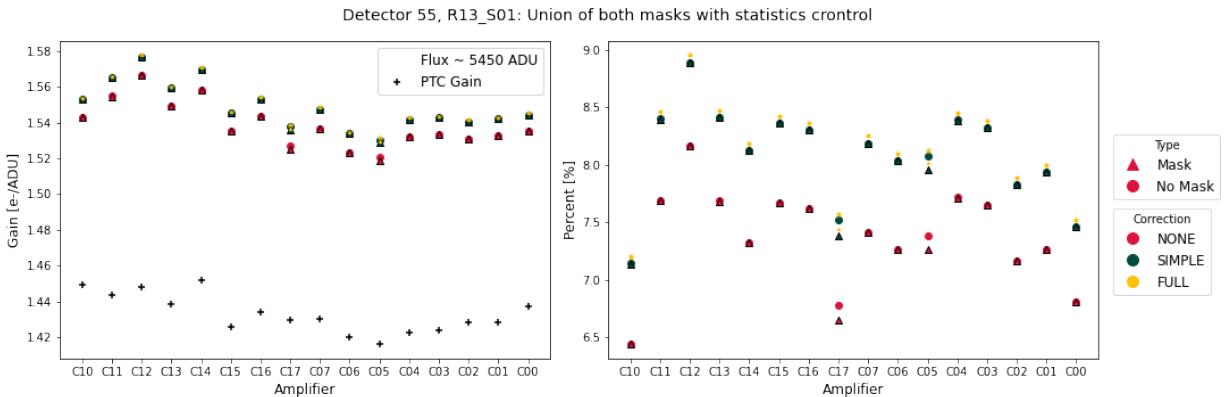


Figura 19: Ver descripción de la figura 18. En esta figura sí se empleó estadísticos de control.

Posteriormente, realizamos gráficas de las distribuciones para la operación entre las imágenes flats dadas por la ecuación 8, la cual es el argumento de la ecuación de Lupton (ec. 3) y está directamente relacionado con la ganancia. Los resultados que obtuvimos se muestran en la figura 20 para cada segmento del detector y revelan que la forma de esta distribución dista de ser Gaussiana, por lo que efectuar truncamientos a esta distribución produce un cambio en el valor de la media, que ya no coincide con la media de la distribución original, y por tanto dando un valor diferente de ganancia al esperado.

Finalmente, sin efectuar truncamiento en la distribución, como lo muestra el código en verde de la figura 16, construimos nuevamente las figuras de error relativo porcentual para la ganancia y obtuvimos

el resultado de la figura 21 que revela en su imagen embebida que para un flujo de 5000 ADU que la diferencia entre ambas ganancias ahora está por debajo del 5 % como lo indicaban las simulaciones. Con este resultado estimamos una relación general para la ganancia teniendo en cuenta las distribuciones para los parámetros del ajuste lineal, como se muestran en la figura 22, que fue efectuado entre los 5000 y 10000 ADU. En esta figura se observa a la izquierda arriba la distribución de las pendientes por fabricante que revela una clara bimodalidad, teniendo una pendiente ligeramente mayor los detectores de E2V respecto a ITL, con una media de  $(0.00046 \pm 0.00004)$  y  $(0.00027 \pm 0.00004)$  %/ADU, respectivamente. En el panel inferior de esta figura tenemos el intercepto con el eje y (es decir, con el eje del porcentaje de error entre las ganancias) y muestra que hay una media global en los detectores, sin distinción apreciable por fabricante, con un valor de  $(-0.5 \pm 0.5)$  %. Así las cosas, por fabricante, el error relativo porcentual entre los 5000 y 1000 ADU está dado por

- E2V:  $Error_{2Gain} = (0.00046 \pm 0.00004)F - (0.5 \pm 0.5)$ , donde el intervalo de error es de  $(1.8 \pm 0.7, 4.1 \pm 0.9)$ %.
- ITL:  $Error_{2Gain} = (0.00027 \pm 0.00004)F - (0.5 \pm 0.5)$ , donde el intervalo de error es de  $(0.85 \pm 0.7, 2.2 \pm 0.9)$ %.

### 4.3. Crosstalk and Linearizer

Parte de los análisis finales que efectuamos durante esta pasantía consistió en cuantificar y decidir si el efecto de crosstalk y la no linealidad tienen impacto en la forma de la PTC y/o de los parámetros fundamentales: ganancia, ruido de lectura, coeficiente del B-F effect y turnoff.

Como se describió en la sección 3.4, tuvimos acceso a las matrices de crosstalk para el detector 32 (ITL) y el 139 (E2V), que se muestran en la figura 10. Como resultado de la metodología de dicha sección obtuvimos que las diferencias de la PTC corregida y no corregida por crosstalk es muy baja, como se muestra en las figura 23 y 24, donde se muestra que considerando la región por debajo de saturación, la diferencia entre las varianzas está por debajo siempre de 0.1 ADU, mientras que en los parámetros la mayor variación es de  $\sim 0.1\%$  en el ruido de lectura y en el coeficiente del B-F effect y  $\sim 0.07\%$  en la ganancia y el turnoff. Las mayores diferencias se encontraron en los segmentos del detector de ITL. De acuerdo con lo anterior, llegamos a la conclusión de que el crosstalk no tiene un efecto importante y no es necesario corregir por este efecto ya que la diferencia en los parámetros es pequeña y no altera la forma de la PTC.

Finalmente, se aplicó el linealizador spline cúbico de 12 nodos para verificar su impacto en la forma de la PTC. Se presenta en la figura 25 el resultado de corregir solo por crosstalk (puntos naranja), solo por la no linealidad (diamantes azules), corregidos por ambos efectos (triángulos grises) y los datos sin corregir (cuadrados magenta). Vemos que los datos sin corregir presentan un bache alrededor de los 60000 ADU, mientras que los datos corregidos por crosstalk se ubican siempre en la misma posición de los datos no corregidos (por tanto también muestran el bache), los datos corregidos por la no linealidad lo aplanan. De acuerdo con lo anterior, hacer las dos correcciones a los datos no tiene mayor efecto al que se obtiene corrigiendo solamente por la no linealidad. Nuevamente comprobamos que el crosstalk no es una corrección necesaria dado que no afecta ni la forma, ni los parámetros de la PTC.

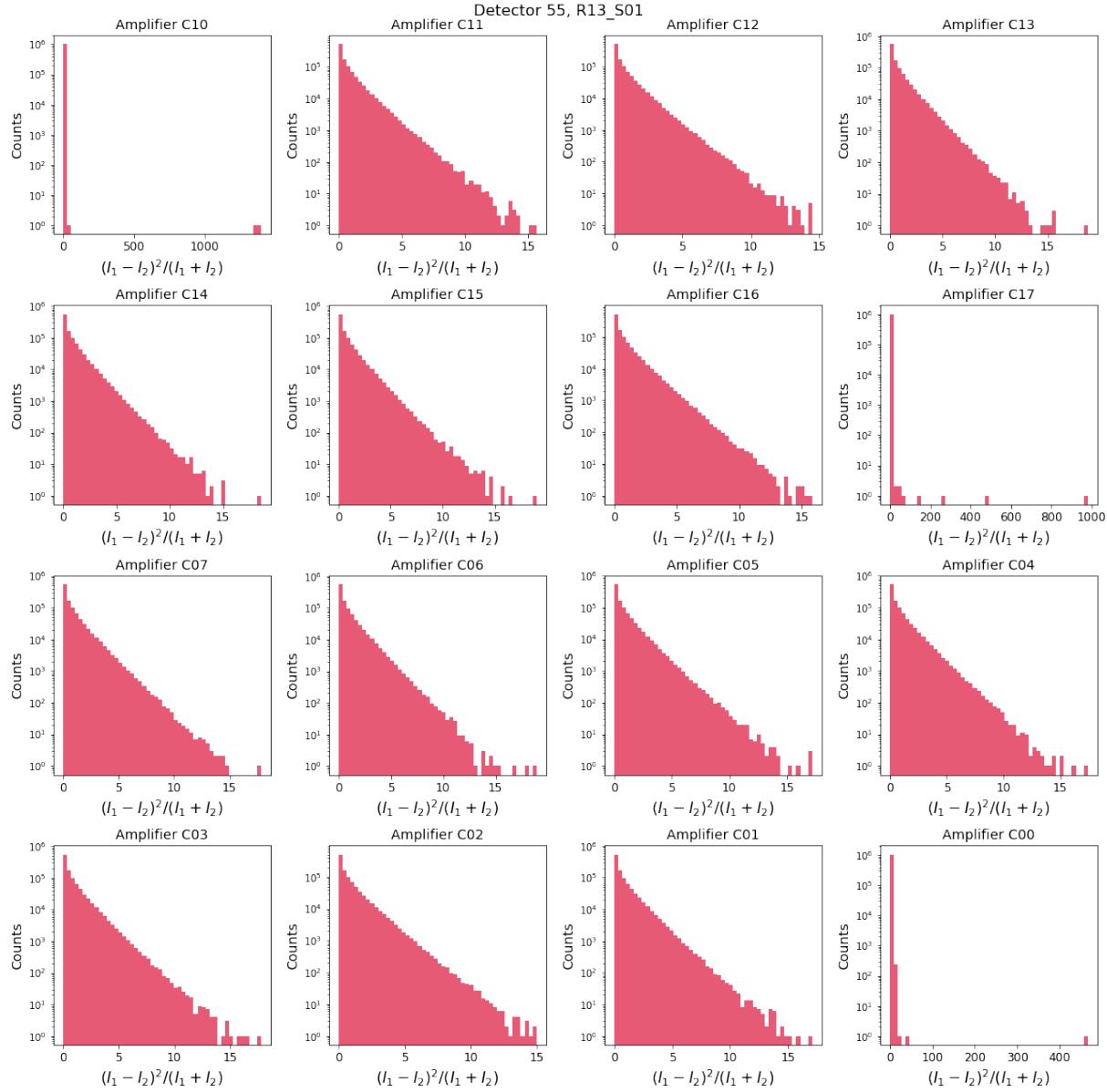


Figura 20: Histograma de la distribución para  $\frac{(I_1 - I_2)^2}{I_1 + I_2}$  para cada segmento del detector 55 (R13\_S01).

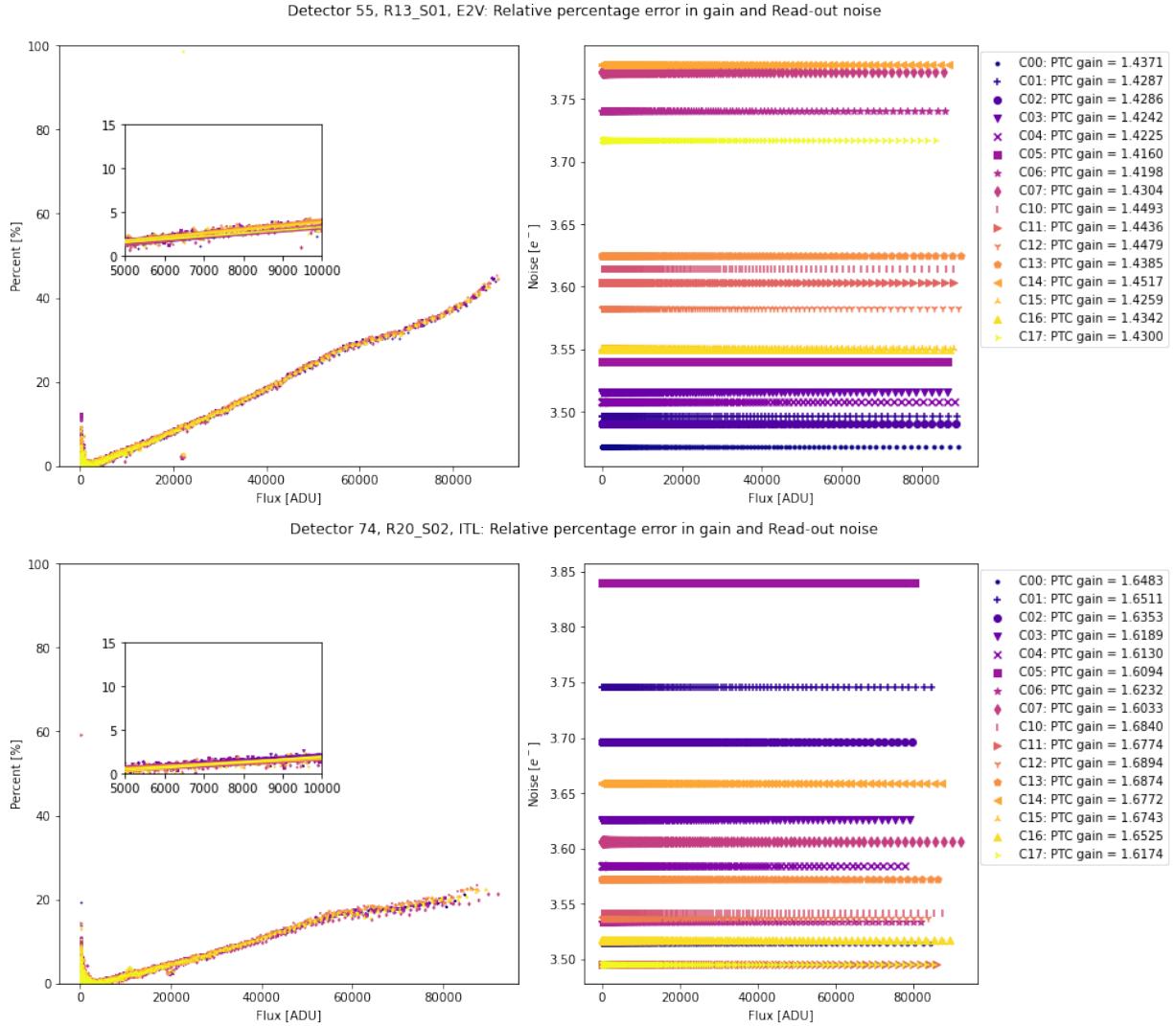


Figura 21: Refer to the description of the figure 6. This plot uses the updated code that does not use clipped mean.

## 5. Conclusions

Presentamos en este reporte una lista con los sensores que presentan una PTC con bajo turnoff y con una clasificación inadecuada del mismo, donde se empleó el valor por defecto de puntos para su determinación (decrecimiento en 2 puntos como mínimo para señalar el turnoff), para que sean revisados posteriormente.

Encontramos en el estudio de la PTC que existe una bimodalidad por fabricante para la ganancia y

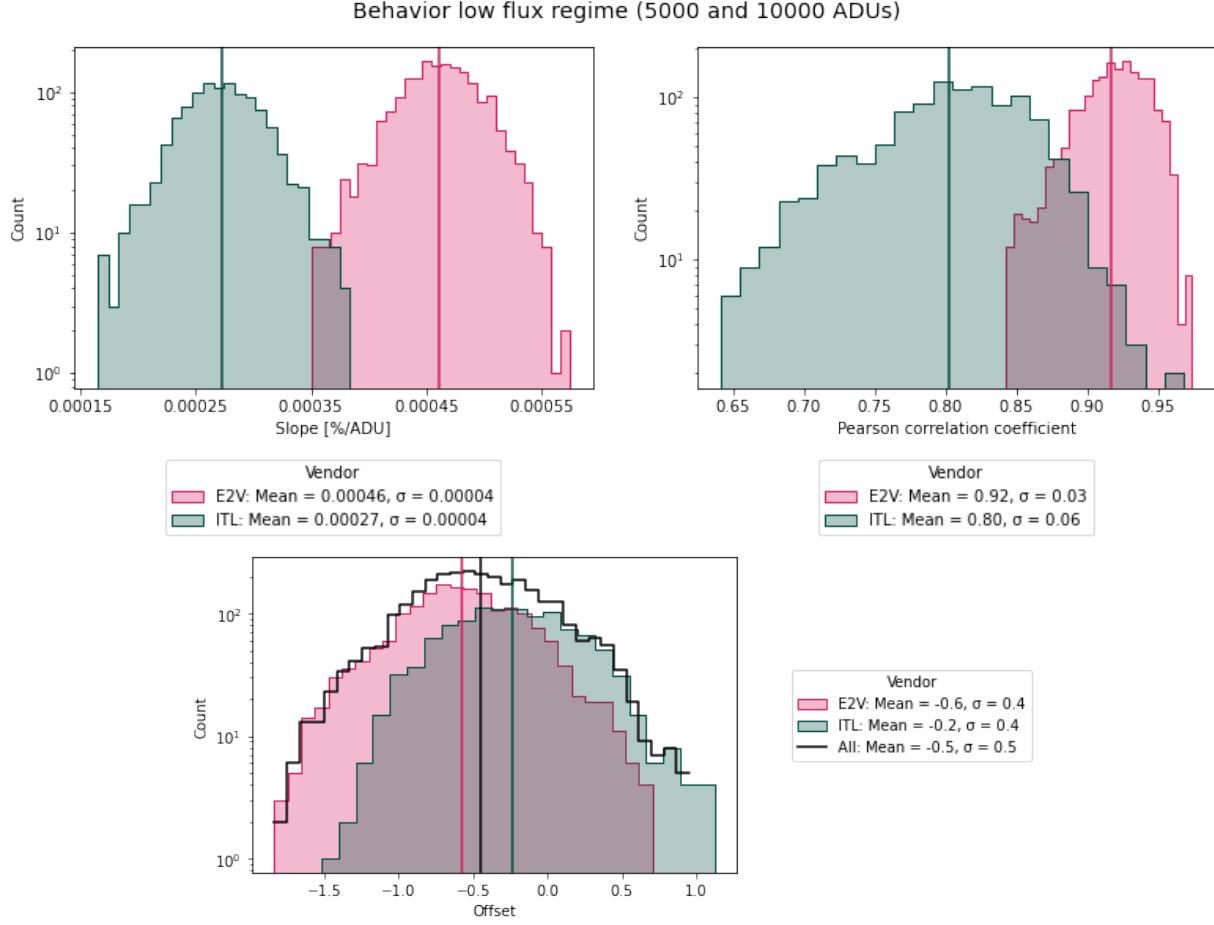


Figura 22: Histogramas para la pendiente (arriba izquierda), el coeficiente de correlación de Pearson (arriba a la derecha) y para el intercepto con el eje y (offset, panel inferior) que corresponde al ajuste lineal efectuado en la región de flujo entre 5000 y 10000 ADU para la ganancia. Para su construcción se utilizó el nuevo código y los colores representan el fabricante, E2V en rojo e ITL en azul. Las líneas verticales representan la media para cada caso.

$a_{00}$  y un comportamiento más generalizado para el ruido de lectura y el turnoff. El valor promedio que encontramos para la ganancia en los sensores de E2V de  $1.49 \pm 0.05$  y de  $1.69 \pm 0.05 \text{ e}^-/\text{ADU}$  para ITL. El coeficiente del B-F effect tiene un valor medio de  $(-3.0 \pm 0.1) \times 10^{-6}$  y  $(-1.7 \pm 0.2) \times 10^{-6}$  para E2V e ITL, respectivamente. Además, los detectores de ITL ( $6.7 \pm 1.0 \text{ e}^-$ ) presentan una mayor dispersión del ruido de lectura en comparación con los de E2V ( $5.4 \pm 0.2 \text{ e}^-$ ). Los resultados obtenidos en este trabajo son, en general, congruentes con lo obtenido por SLAC. Sin embargo, la principal diferencia se observó en el valor del Full Well Capacity: en este trabajo encontramos un valor de  $130000 \pm 10000 \text{ e}^-$ , mientras que SLAC un valor de  $\sim 90000 \text{ e}^-$ , lo cual es producto de las diferentes formas de calcular el turnoff entre

*eotest* y *DM stack*.

El análisis entre la ganancia obtenida a partir de un par de flats y la ganancia obtenida de la PTC arrojó inicialmente un error relativo porcentual para bajos flujos (5K y 10K ADU) superior al 5 %. Este resultado condujo a la investigación exhaustiva de su origen, encontrando que la distribución que sigue la ecuación de Lupton para imágenes flat no es de tipo Gaussiana, por lo que el truncamiento de la distribución para calcular los estadísticos estaba generando una desplazamiento del valor medio, y en consecuencia, valores más grandes de ganancia respecto a la ganancia por PTC. Por lo tanto, se efectuó este cálculo sin realizar dicho truncamiento y se obtuvieron diferencias porcentuales entre estas dos ganancias de  $(1.8 \pm 0.7, 4.1 \pm 0.9) \%$  para E2V y  $(0.85 \pm 0.7, 2.2 \pm 0.9) \%$  para ITL, donde estos intervalos corresponden a una región de flujo entre 5000 y 10000 ADU. En consecuencia, se hizo el respectivo reporte y, finalmente, se implementó en el código principal.

Finalmente, la corrección por linealidad corrige el bache observado alrededor de los 50K-60K ADU. Mientras que, realizar una corrección por crosstalk no afecta la forma de la PTC, ni modifica en gran medida los parámetros. Por lo tanto, se recomienda corregir únicamente por linealidad.

## Referencias

- Astier, P., Antilogus, P., Juramy, C., Le Breton, R., Le Guillou, L., y Sepulveda, E. (2019). The shape of the photon transfer curve of ccd sensors. *Astronomy & Astrophysics*, 629, A36.
- Astropy Collaboration, Price-Whelan, A. M., Sipőcz, B., Günther, H., Lim, P., Crawford, S., ... others (2018). The astropy project: building an open-science project and status of the v2. 0 core package. *The Astronomical Journal*, 156(3), 123.
- Burkardt, J. (2014). The truncated normal distribution. *Department of Scientific Computing Website, Florida State University*, 1, 35.
- Downing, M., Baade, D., Sinclair, P., Deiries, S., y Christen, F. (2006). Ccd riddle: a) signal vs time: linear; b) signal vs variance: non-linear. En *High energy, optical, and infrared detectors for astronomy ii* (Vol. 6276, pp. 76–86).
- Harris, C. R., Millman, K. J., Van Der Walt, S. J., Gommers, R., Virtanen, P., Cournapeau, D., ... others (2020). Array programming with numpy. *Nature*, 585(7825), 357–362.
- Ivezić, Ž., Kahn, S. M., Tyson, J. A., Abel, B., Acosta, E., Allsman, R., ... others (2019). LSST: from science drivers to reference design and anticipated data products. *The Astrophysical Journal*, 873(2), 111.
- Lage, C., Bradshaw, A., y Tyson, J. A. (2017). Measurements and simulations of the brighter-fatter effect in ccd sensors. *Journal of Instrumentation*, 12(03), C03091.
- LSST Science Collaboration, Abell, P. A., Allison, J., Anderson, S. F., Andrew, J. R., Angel, J. R. P., ... et al. (2009, diciembre). LSST Science Book, Version 2.0. *ArXiv e-prints*.
- Lupton, R. H. (2014). Consequences of thick ccds on image processing. *Journal of Instrumentation*, 9(04), C04023.
- Newbry, S., Lange, T., Roodman, A., Reil, K., Bond, T., Rasmussen, A., ... Lee, V. (2018). LSST camera bench for optical testing: design, assembly, and preliminary testing. En *Ground-based and airborne instrumentation for astronomy vii* (Vol. 10702, pp. 1553–1571).
- O'Connor, P. (2015). Crosstalk in multi-output ccds for lsst. *Journal of Instrumentation*, 10(05), C05010.

- Snyder, A., Barrau, A., Bradshaw, A., Bowdish, B., Chiang, J., Combet, C., ... others (2020). Laboratory measurements of instrumental signatures of the lsst camera focal plane. En *X-ray, optical, and infrared detectors for astronomy ix* (Vol. 11454, pp. 649–669).
- Walter, C. (2015). The brighter-fatter and other sensor effects in ccd simulations for precision astronomy. *Journal of Instrumentation*, 10(05), C05015.

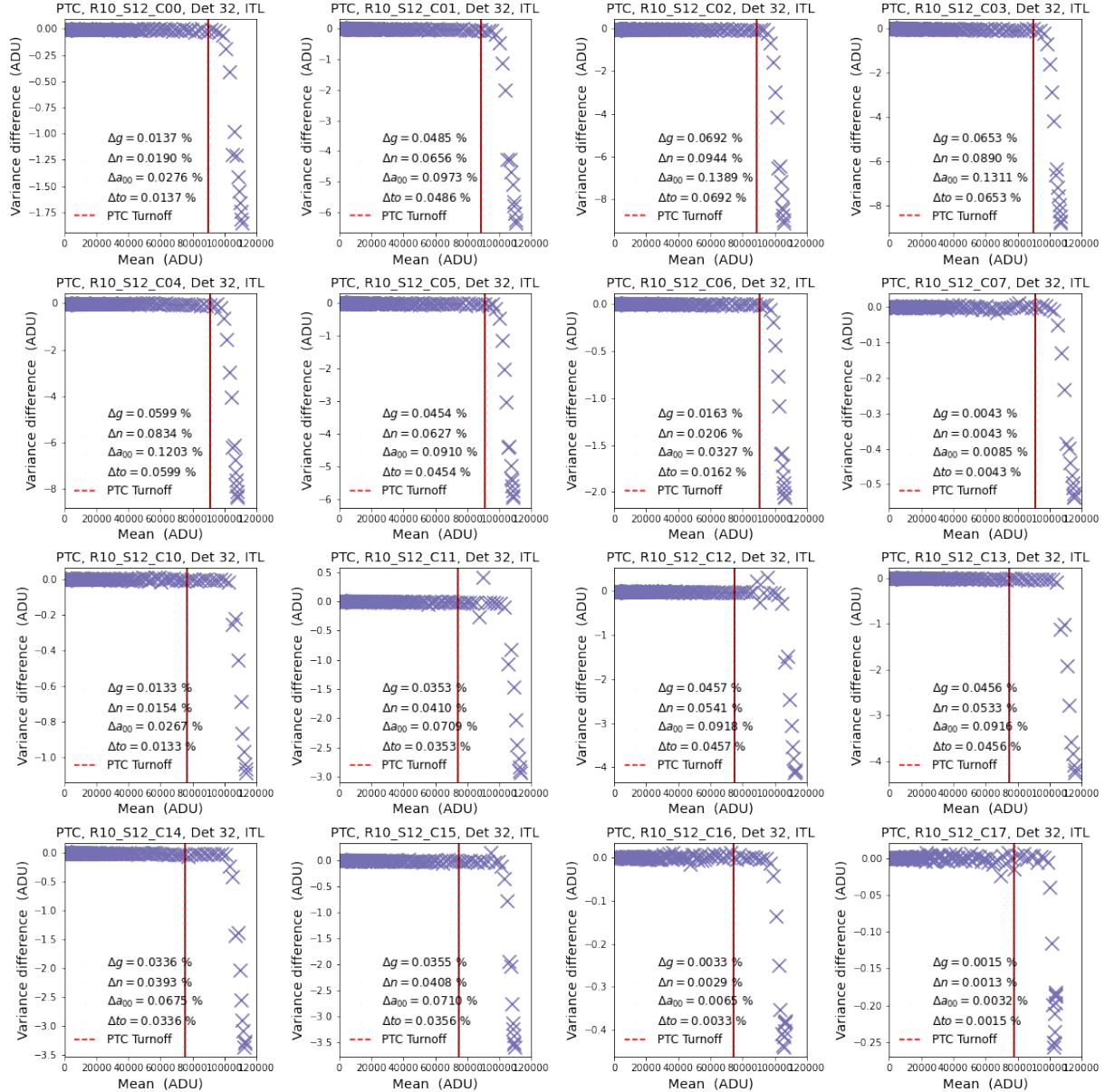


Figura 23: Gráfica de la diferencia de varianza vs la media para el detector 32 (R10\_S12) para el fabricante ITL, donde la diferencia de varianza es entre el valor de varianza sin y con corrección por crosstalk. Se muestra esto para cada uno de los segmentos del CCD, mostrando por la línea vertical los valores de PTC-turnoff y en las respectivas leyendas las diferencias entre los parámetros:  $\Delta g$  para la ganancia,  $\Delta n$  para el ruido de lectura,  $\Delta a_{00}$  para el coeficiente del brighter-fatter effect y  $\Delta t_0$  para el PTC-turnoff.

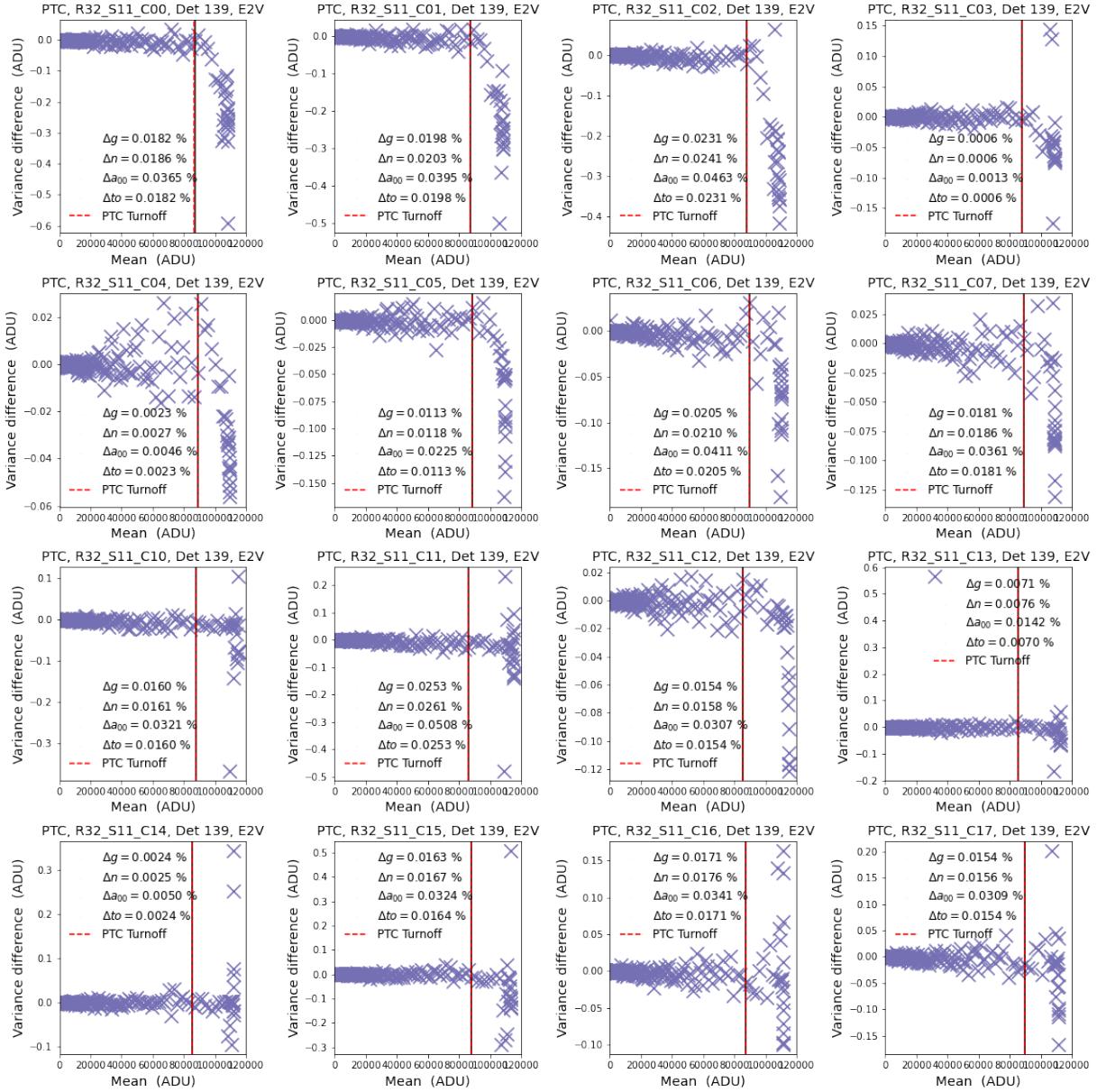


Figura 24: Ver descripción de la figura 23. Esta gráfica es para el detector 139 (R32\_S11) para el fabricante E2V.

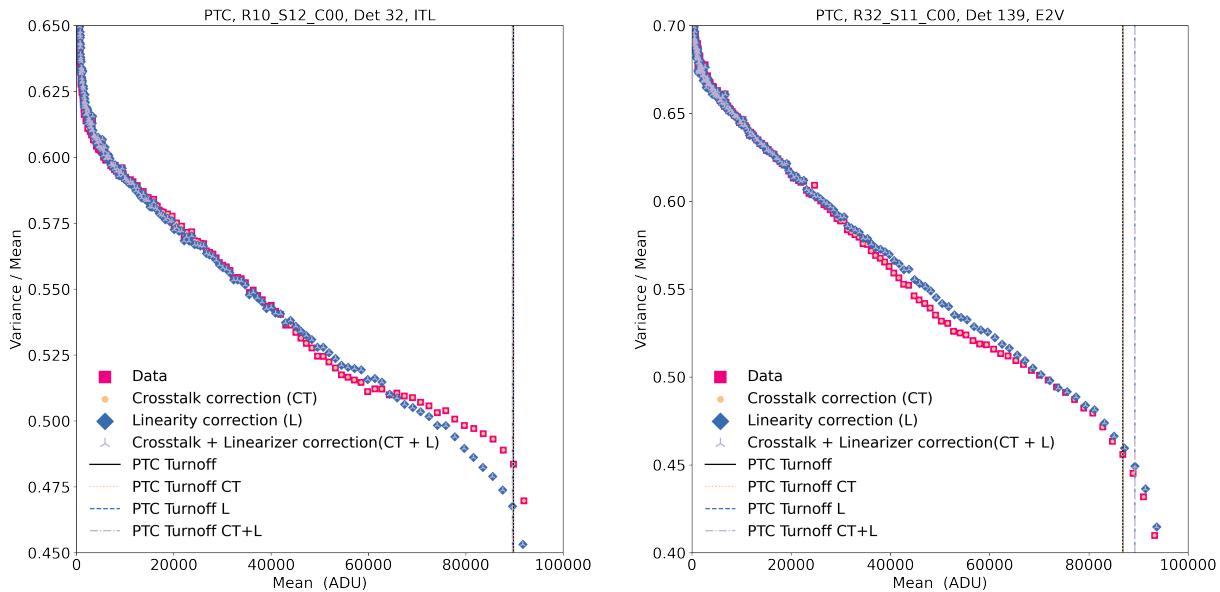


Figura 25: Varianza normalizada por la media vs la media, del detector 32 (R10\_S12) para el fabricante ITL, a la izquierda, y para el detector 139 (R32\_S11) del fabricante E2V, a la derecha. Se muestra en cuadrados magenta los datos sin corregir por crosstalk (CT) o por la no linealidad, en punto naranja los datos corregidos por CT, por lo diamantes azules los datos corregidos por la no linealidad y por los triángulos los datos corregidos por estos dos efectos: CT y no linealidad. Las líneas verticales representan la ubicación del turnoff.