开发日志

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **内容** | **代码位置** | **说明** | **日期** |
| 补全信号识别和目标聚合 | ADIReduct | 从FITS文件中提取信号并聚合识别目标 | 2019-11-27 |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |
|  |  |  |  |

# 遗留问题

* 1. ~~over-scan区和/或pre-scan区在图像边缘时，边缘区域的背景统计、尤其是统计噪声严重偏离感光区真实数值~~

1. ~~标记感光区，仅对其进行处理~~
2. ~~统计over-scan区，作为本底使用。QHY4040 CMOS的over-scan并不是全区域可用！~~
3. 预扫描图像，统计均值和均方差，使用3 𝝈作为阈值。低于阈值重置为-1E30，不参与背景统计
   1. ~~聚合候选体时的信噪比阈值。阈值过低时，无效信号参与统计拟合；阈值过高时，同一颗星被切割为多个~~
4. 阈值定为1.5𝝈，按正态分布概率约93.3%；
5. 干扰项通过后续方法做剔除。
   1. 质心与峰值偏差较大（）时，该星象可能对应：
6. 临近双/多星；
7. 密集星场；
8. 彗星（质心相对峰值，向彗尾方向偏移）；
9. 其它拖长星像；
10. 能量分布偏离正态分布，如光学质量差。
    1. 星像几何特征和物理特征
    2. 两个或多个恒星星象部分重合时的分割与测量
    3. 准确测量拖长恒星星象的特征值
    4. 运动目标穿越恒星星象时的分割与测量
    5. rolling模式CMOS相机的准确时标
    6. 天文定位后，运动目标精确位置的修正项
11. 周年光行差；
12. dumpling时标。QHY4040的dumpling时间约300毫秒，读出时间约120毫秒，即行转移时间约30.5微秒
13. …？
    1. WCS模型选择与适用范围
    2. SVD匹配算法在不同先验条件下的适用性、效率和优化
14. 参考星以及Hash算法对效率的影响
    1. CMOS相机有严重的pixel-pixel不均匀性，需要平场图像以获得高精度测光结果
15. 使用临近区域恒星测量光度：pixel-pixel不均匀性影响精度
16. 使用over-scan作为暗场，使用合并后平场改正渐晕效应和pixel-pixel不均匀性
17. 平场采集与合并方法和流程
18. 天光超平场合并方法和流程
    1. 恒星等天体在图像中成点像，其能量符合高斯分布，其边缘轮廓为圆形或椭圆。

在XY坐标系下，椭圆的一般方程：

![图片包含 游戏机, 画

描述已自动生成]()

椭圆和其长短边与XY轴平行的外接矩形如图所示。

a：半长轴

b：半短轴

𝜃：半长轴相对X轴正向的夹角，逆时针为正

(x0, y0)：椭圆中心

x-y坐标系经过平移、旋转后建立坐标系u-v。u-v满足：（1）原点与椭圆中心重合；（2）u轴与椭圆长半轴重合。椭圆可以表示为标准方程：

其中：

* 一般方程参数（用标准方程参数表示）
* 标准方程参数（用一般方程参数表示）：

1. 长轴倾角
2. 几何中心
3. 半长/短轴
4. 离心率
5. 外接矩形

对x有唯一解的y和对y有唯一解的x，对应外接矩形的边长度：