关于云南天文台 2.4 m 地平式 反射望远镜的 CCD 平场

姚保安¹,李少昆²

(1. 中国科学院上海天文台,上海 200030; 2. 中国科学院云南天文台,昆明 650011)

摘 要:为了定量估计云南天文台 2.4 m 地平式反射望远镜在配置新 CCD 照相机后散射光的消除 程度,在 *B*,*V*,*R*,*I* 各波段分别拍摄了天顶区附近的晨昏蒙影天空平场。实测表明,如果不同旋转 角度所拍的平场取平均,对于视场的绝大部分区域 (不包括视场的 4 个角以及尘粒像斑区域),该 望远镜受散射光的影响为 -0.25% ~ +0.25%;但是对于需要平场精度为 0.1% ~ 0.2% 的观测工 作,该望远镜有困难。未来使用 6000×6000 CCD (更大视场)时,散射光的影响有待再次测定。

关 键 词: 2.4 m 望远镜; CCD 平场; 散射光 **中图分类号:** P111.21, TH751⁺.1

1 引 言

世界上现有的按标准设计的反射望远镜,绝大多数都受残留散射光影响^[1]。另外,赤道 式与地平式反射望远镜所受影响不同^[2]。在赤道式反射望远镜做时间序列较差测光时,只要 待测星的像位于 CCD 的固定像元上,即使 CCD 平场不太准确也能得到高精度的测光结果。 当需要 0.1% ~ 0.2% 的平场精度时,可以采用夜天平场。地平式反射望远镜的特点是,其 CCD 相机置于旋转器上,并在跟踪天体时不停旋转,以消除地球自转的影响。因此,上述用 于赤道式望远镜的方法失效,在 CCD 平场测量时,消除散射光的影响比赤道式更为重要。

2006 年云南天文台开始安装 2.4 m 地平式反射望远镜,2009 年为其配置了 VersArray 1340 × 1300 CCD 照相机 (视场为 4'48" × 4'40")。另外,国家天文台 (NAOC) 兴隆观测 站的 EOS 1 m 地平式反射望远镜也配置了 VersArray 1340 × 1300 CCD 照相机 (视场为 11'.6 × 11'.3),其残留散射光明显^[2]。因此,必须对云南高美古的 2.4 m望远镜做类似的散射 光检测。观测方法和结果在第二章叙述,简短的讨论在第三章。

2 方法和结果

2008 年 10 月云南天文台 2.4 m 地平式反射望远镜上安装了借来的 Andor DW436 2048×2048 CCD,其像元大小为 13.5 μm 见方,采用半导体制冷,工作温度为 –55°C,视场大小为 4′57″×4′57″。该 CCD 照相机的滤光片有系统问题。2009 年 1 月换成了 VersArray 1340×1300 CCD,其像元大小为 20μm 见方,视场为 4′48″×4′40″,在 –110°C 的环境中工作。

收稿日期: 2010-07-06; 修回日期: 2010-07-23

2.1 散射光存在的证据

2.4 m 望远镜的挡光筒是标准设计,其内壁经发黑处理,虽然其发黑工艺相当好,但仍不 是绝对黑,因此必然残留散射光。关键是,在观测对象所要求的精度范围内,其影响是否可 忽略。

我们通过比较 CCD 在不同旋转角度拍摄的平场,判断其影响大小。

均匀面光源经望远镜到达 CCD 上的平场照度 *C*,并非常数,而是有一分布: $C = C_{ij}$, 这里 *i* 和 *j* 分别为 CCD 像元的列和行^[2]。在极坐标下, $C = C(r, \theta)$,其坐标原点可以取在望 远镜的光轴中心,也可取在旋转器的中心。为使地平式反射望远镜的平场与旋转器的旋转角 度无关,必须满足两个条件:首先, $C = C(r, \theta) = C(r)$,即平场照度的分布是中心对称的, 与 θ 无关;其次,旋转器的中心与望远镜的光轴中心重合,但并不需要 CCD 芯片的中心与旋 转器的中心重合。

然而,目前世界上没有哪架地平式反射望远镜完全满足这两点,包括此 2.4 m 望远镜。取 坐标原点在望远镜的光轴中心,讨论为什么 $C(r,\theta) \neq C(r)$ 。因为CCD 照相机测光用的宽带 玻璃滤光片如果镀膜,如 BFOSC 上所用的^[3],会产生某些不对称,并呈现为某种照度梯度。 对于通常的宽带玻璃滤光片, $C(r,\theta)$ 的分布如呈现梯度,则此梯度主要由残留散射光引起。



图 1 云南天文台 2.4 m 反射望远镜各波段所拍天空平场像。自左上至向右下其波段分别为: U, B, V, R, I。 其中 V, I 波段的图于 21 日拍摄, 其它于 23 日晨曦时拍摄。

我们于 2010 年 2 月 21 日 (晴夜) 拍摄了 V 和 I 波段的黄昏天空平场,又在2010 年 2 月 23 日拍摄了晨曦时 (多云) U,B,V,R,I 各波段的天空平场,见图 1 (图为负像)。图中的 V 和 I 波段的平场为 21 日晴夜所拍,U,B,R 波段的平场为多云的 23 日所拍。图 1 中每个波段的图 都是由对应滤光片的多幅图平均而得,需要指出的是,虽然在多云天拍摄,但多幅图彼此相 除所得商像都高度均匀。各图中 4 角的照度较弱,估计系因CCD照相机的快门 (可能还有滤 光片) 尺寸太小所致,在以下讨论中,对此问题不予考虑。从图中心向边缘照度减弱是正常 的,但其上半部照度明显比下半部的强,显然照度分布不是中心对称,而是存在某种梯度。

例如,对图1的I波段平场自右上至左下的扫描结果见图2,可见其像元照度并不对称分布。

图2 图1中的I波段像自右上至左下的扫描结果

最能清楚显示散射光存在的,是两幅不同 旋转角度所拍平场之商。在同一旋转角度,用 相同露光时间,连续拍摄多幅平场,取其平均 以增加信噪比。再立即旋转 CCD 于不同角度, 再拍摄多幅平场加以平均。同一旋转角度所拍 平场彼此一致,其商像如图 3 所示。但是,不 同旋转角度的两个平场相除之商就显露出明 显图案 (各图像都己扣除 bias),主要是一种梯 度,见图 4。对图 4 中各波段分图沿对角线扫 描,结果分别见图 5,6,7,8 (U 波段未拍不同旋 见图 9,更清楚地显示出了梯度。



图 3 同一旋转角度所拍平场彼此相除所得的商像。



图 4 不同旋转角度所拍平场彼此相除所得的商像。 自左上至右下,其波段分别为: B,V,R,I。



图 5 图 4 中 B 波段商像沿对角线的扫描结果。



图 6 图 4 中 V 波段商像沿对角线的扫描结果。

转角度的像)。对图4中I波段商像做等光图,见图9,更清楚地显示出了梯度。



图 7 图 4 中 R 波段商像沿对角线的扫描结果。

2.2 误差估计

本节对此望远镜的观测结果做粗略的误差 估计。设两颗比较星,其亮度相同,真强度为 *I*, 在旋转器为某起始角度时,测得的强度分别为 I_1° 和 I_2° 。由于 CCD 各像元的灵敏度不同,要除 以平场做平场改正。在 CCD 上,两颗星的像所 在位置处,起始观测时其平场值分别以 ff_1° 和 ff_2° 表示 (平场已归一化)。因此, $I_1^{\circ}/ff_1^{\circ} = I$ 和 $I_2^{\circ}/ff_2^{\circ} = I$ 。其星等差为:

$$\Delta m^{\circ} = -2.5 \lg \left(\frac{I_1^{\circ} / f f_1^{\circ}}{I_2^{\circ} / f f_2^{\circ}} \right) = 0 .$$
 (1)



图 8 图 4 中 I 波段商像沿对角线的扫描结果。



图 9 图 4 中 I 波段商像的等光图。

随后做时间序列较差测光。随着地球自转,旋转器不断旋转,到另一角度时,对应平场 值 ff_1 和 ff_2 。两颗比较星此时测得的强度分别为 I_1 和 I_2 ,应有: $I_1/ff_1 = I$, $I_2/ff_2 = I$ (亦即 $I_1 = I \times ff_1$, $I_2 = I \times ff_2$)。但观测者只有起始观测时的平场可用,而 ff_1 和 ff_2 未 知。因此实测所得强度为 I_1/ff_1° 和 I_2/ff_2° ,星等差:

$$\Delta m = -2.5 \lg \left(\frac{I_1 / f f_1^{\circ}}{I_2 / f f_2^{\circ}} \right) \neq 0 .$$
 (2)

亮度相同的星测出了不同的强度,相当于亮度不变的星测成了变星,其星等差随着地球 自转不断变化。以 d(Δm) 表示 Δm 的变化,则有:

$$d(\Delta m) = \Delta m - \Delta m^{\circ} = -2.5 \lg \frac{(I_1/ff_1^{\circ})/(I_2/ff_2^{\circ}))}{(I_1^{\circ}/ff_1^{\circ})/(I_2^{\circ}/ff_2^{\circ})} .$$
(3)

因为 $I_1 = I \times ff_1$, $I_2 = I \times ff_2$, $I_1^\circ = I \times ff_1^\circ$, $I_2^\circ = I \times ff_2^\circ$, 代入上式, 则有:

$$d(\Delta m) = -2.5 \lg \frac{f f_1 / f f_1^{\circ}}{f f_2 / f f_2^{\circ}} .$$
(4)

即,两幅不同旋转角度所拍的平场相除,它们的商不是均匀的像,其极小与极大值的对数之差,就是星等差的最大变化量。

图 4 是 B, V, R, I 各波段所得商像。用其对角线扫描结果 (图 5,6,7,8), 就可估计测量误差 (星等差)。

对于晴天拍摄的 V 和 I 波段像, 以及多云天拍摄的 R 波段像, 这种影响很小 (不考虑图中4个角及尘埃像斑处)。图 6,7,8中的极大值约为 1.005, 极小值约为 0.995, 代入式 (4), 得 $d(\Delta m) \leq 0.01 \text{ mag}$ 。

对许多观测项目,0.01 mag 的精度已经足够。但 B 波段观测是例外,由图 5 可见,其误差显然大于 0.06 mag,这可归因于拍摄不同旋转角度的 B 波段平场时,天空背景发生了变化。对于赤道式望远镜,即使平场有系统误差,拍时间系列的较差测光时,只要星像的位置在 CCD 上固定,变星与比较星的星等差,只存在一个零点差;而地平式的观测不单有零点差,而且还歪曲了光变曲线的形状。另外,尘埃像斑处的平场精度与其它处不同(见 2.4 节)。

2.3 不同旋转角度平场的平均

为了减小这种系统误差,可以将不同旋转角度所拍平场加以平均^[4]。

2.3.1 V和I波段

对于*V*和*I*波段,只在2月21日拍摄了2个旋转角度(0°和180°)的多幅平场。用2个角度所拍平场的平均像,分别与各角度的平场像相除,所得商像见图10(*V*波段)和图11(*I*波段)。





图 10 V 波段观测的 2 个旋转角度的平均平场与各 角度的平场相除所得商像。

图 11 *I* 波段观测的 2 个旋转角度的平均平场与各角度的平场相除所得商像。

图 10 中左、右分图的对角线扫描结果见图 12 和 13。图 11 中左、右分图的扫描结果见图 14 和 15。显然,不计平场像 4 个角区域, V 和 I 波段观测的最大误差为 0.005 mag。



2.3.2 B和R波段

以2月23日(多云天)用到的B和R滤光片为例。对于B波段观测,其在3个旋转角度



(0°,60°,240°)所拍平场取平均,再分别与各角度的平场相除,其商像见图 16。图 16 中各分图 的对角线扫描结果见图 17,18,19。由图可见,不计平场像 4 个角落,其值的范围都在 ±0.005 内,亦即星等误差 ≤ 0.01 mag。对 *R* 滤光片在 3 个旋转角度所拍平场做类似的平均和相除, 其商像见图 20。图 20 各分图的扫描结果见图 21,22,23。其结果与 *B* 波段相似。

由于观测时间限制,在 B,R 波段各自只拍摄了 3 个旋转角度的平场,V,I 波段只拍摄了 2 个旋转角度的平场,但可以预知,对各滤光片在多个旋转角度所拍平场分别加以平均,是提 高测量精度的有效方法。



图 16 B 波段观测的 3 个旋转角度的平均平场与各角度的平场相除所得的商像。





图 18 图 16 中的中间图的对角线扫描结果。





图 19 图 16 中右图的对角线扫描结果。



图 20 R 波段观测的 3 个旋转角度的平均平场与各角度的平场相除所得的商像。



图 21 图 20 中左图的对角线扫描结果。







图 22 图 20 中的中间图的对角线扫描结果。

2.4 尘粒像斑处的平场测量精度

2.4.1 B 滤光片

由图 1、图 4 等可见,在 CCD 图像的右半 部有一圆斑,此类斑由落在 CCD 照相机滤光 片或者窗口上的尘粒(或者水珠)引起,本文中 的圆斑,估计由窗口上的尘粒或者水珠引起, 因为它在各波段像中的位置相同。对于*B* 波段 滤光片,图 16 中穿过其圆斑的扫描结果见图 24,25,26。由图可见,在这样的局部区域,即便

采用不同旋转角度的平均平场,其误差仍达±1%。即星等差可达0.02 mag。



2.4.2 R 滤光片

对于*R*滤光片,做穿过图 20 中圆斑的扫描,其左图的结果见图 27 (其它图略)。它的测量 误差比 *B* 的稍小,但也接近 0.02 mag。

也许,晴朗的测光夜所拍摄平场像中,尘粒像斑处的测量误差会较小,这需要观测验证。

3 讨论

(1) 由照相机旋转角度的变化引起所拍平场的变化,是一类系统误差,即使待测星再明亮,输入信噪比再高,也避免不了此误差的产生。

为了消除天文望远镜的残留散射光,至少已有两架地平式和两架赤道式反射镜改造了挡光筒。它们是:西班牙的 2.56 m NOT 反射镜 (地平式),墨西哥的 2.1 m San Pedro Martir 反射镜 (地平式),CTIO 台的 0.9 m 反射镜 (赤道式),新西兰的 1 m McLellan 反射镜 (赤道式)。 另外,美国 KPNO 台的 2.1 m 反射镜 (赤道式) 也做过类似改造(虽然可能是暂时改造)。

这些改造工作的细节,见文献 [2] 中的参考文献,此处不再叙述。虽然云南天文台 2.4 m 望远镜的挡光筒没有做类似改造,但是其发黑工艺不错。因而此望远镜的平场精度,足以满 足多数研究课题的需要。

如果研究对象对测光精度要求高,建议谨慎使用此望远镜。例如 δ*Sct* 变星,其主周期变 幅不过 0.01 mag 量级,而其高阶谐波的变幅远小于 0.01 mag。要消除这种误差,即使可能,也非常麻烦。

(2) 此望远镜 CCD 照相机视场仅为 4'48" × 4'40"。NAOC 兴隆观测站的 EOS 1 m 镜,

虽然残留散射光明显,却是对其整个 11'.6×11'.3 视场而言的,在 4'48"×4'40" 的视场内, 其散射光影响远小于1%^[2]。

云南天文台计划中的 CCD 是 6000 × 6000,此大尺寸 CCD 带来的大视场,需要再次检测其残留散射光的影响。

(3) 随着望远镜的长期使用, 落尘(CCD 所拍图像上的像斑)的数量必然增加, 如果不 经常清洁有关表面, 会影响地平式望远镜的高精度测光。

致谢 在乔荣川研究员的观测时间内,由他和张会彦、廖石龙取得了本文所用的观测资料, 特此致谢。

参考文献:

[1] 姚保安, 林清. 天文学报, 1997, 38: 312

- [2] 姚保安, 王叔和, 唐正宏. 天文学进展, 2008, 26(4): 369
- [3] YAO B, LIN H. ChJAA, 2002, 2: 563
- [4] Bruntt H, Grundahl F, Tingley B et al. A&A, 2003, 410: 323

Note on the CCD Flat Fielding at the 2.4-m Alt-azimuth Reflector of Yunnan Observatory

YAO Bao-an¹, LI Shao-kun²

(1. Shanghai Astronomical Observatory, Chinese Academy of Sciences, Shanghai 200030;
 2. Yunnan Observatory, Chinese Academy of Sciences, Kunmin 650011)

Abstract: In order to estimate the influence of scattered light for the 2.4-m Alt-azimuth Reflector of Yunnan Observatory, twilight flat fields near zenith in B, V, R and I were obtained. For most area of the field of view except the four corners and the area of dust image, the influence is $-0.25\% \sim +0.25\%$ if the average of field flats obtained at different orientation of the camera is used. But it is unsuitable for observations requiring $0.1\% \sim 0.2\%$ precision. When the 6000 × 6000 CCD (a wider field of view) is attached to the reflector as planned, the influence of scattered light has to be checked again.

Key words: 2.4-m Reflector; CCD Flat Fielding; scattered light