

# Sınır hesaplama ve istatistik

---

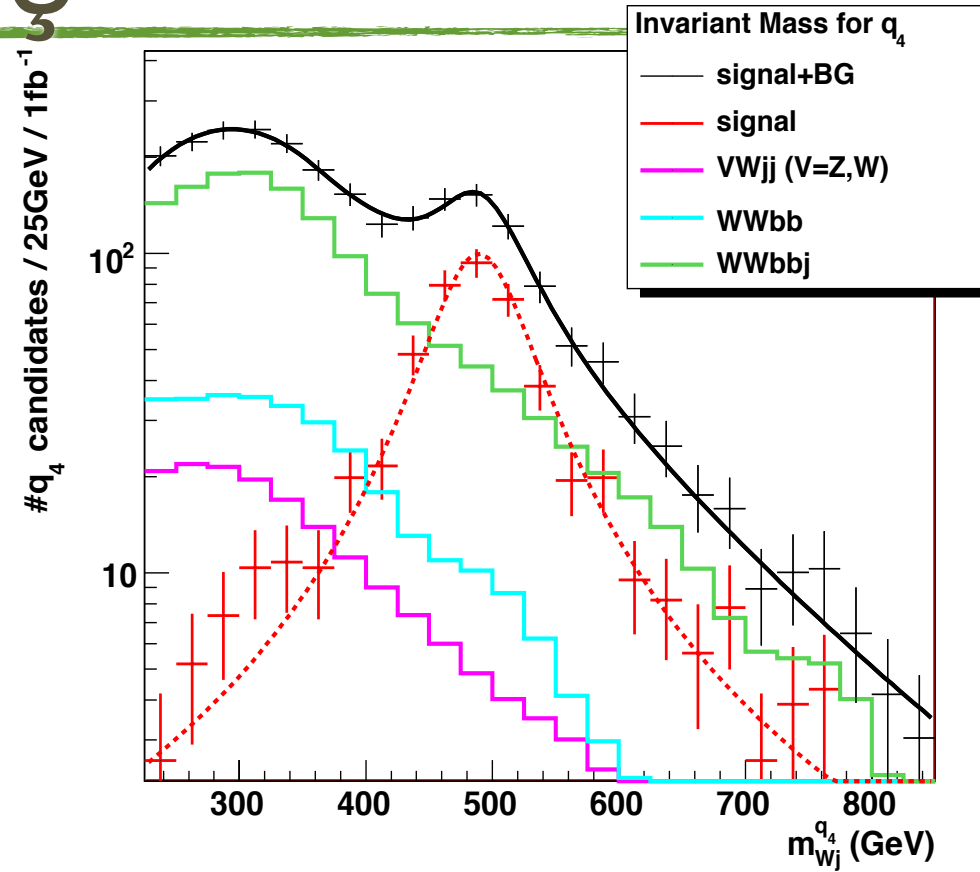
HPFBU -2012

Gökhan Ünel - UCI

*11-19 Şubat 2012*

# Giriş

- LHC çalışmadan önce ve ilk veriler toplanırken keşif yapıvermeyi hayal ediyorduk.
  - ➔ sinyal olayları arkaplan üzerine rahatça çıkacaktı
- Bu durumda
  - ➔ elimizdeki tüm veriye bir eğri yakıştıracak
    - ▶ kenarlardan arkaplanı
    - ▶ farklılık gösteren yerden sinyali
  - ➔ Alıp, olay sayılarını hesaplayacaktık
    - ▶ sinyal tepesinden 2 hatapayı sol-sağ arası integral olarak
    - ▶ ölçümün istatistik anlamlılığını bulacaktık.
    - ▶  $2\sigma$ :sınır     $3\sigma$ :sinyal     $5\sigma$ : keşif



$$S = \sqrt{2 \times [(s + b) \ln(1 + \frac{s}{b}) - s]}$$

*ama böyle olmadı*

# Karşılaştığımız durum

## ● LHC (daha önce de Tevatron)

- kenar bölgesi SM ile uyumlu
- sinyal bölgesinde çok az olay var
  - ölçüm hassasiyetimiz az

## ● başka bir yöntem lazım

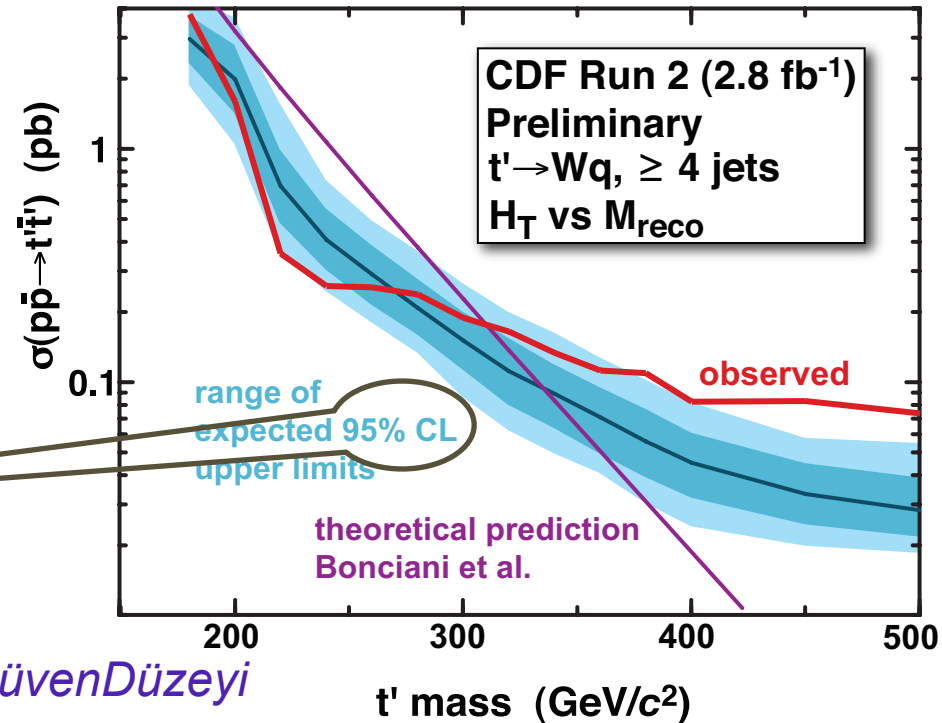
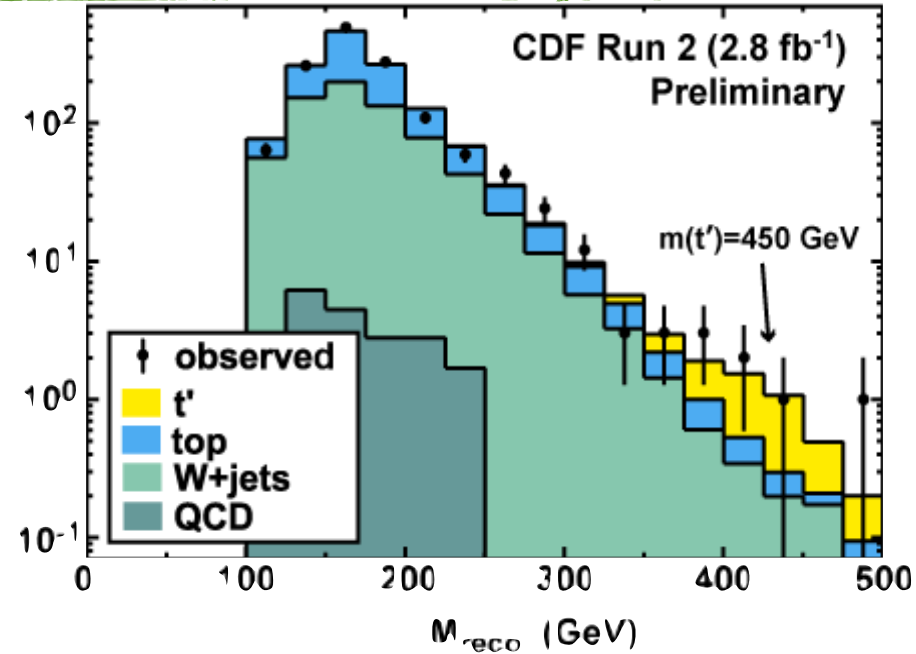
- daha çok MC'ya dayanarak

## ● Bu arada

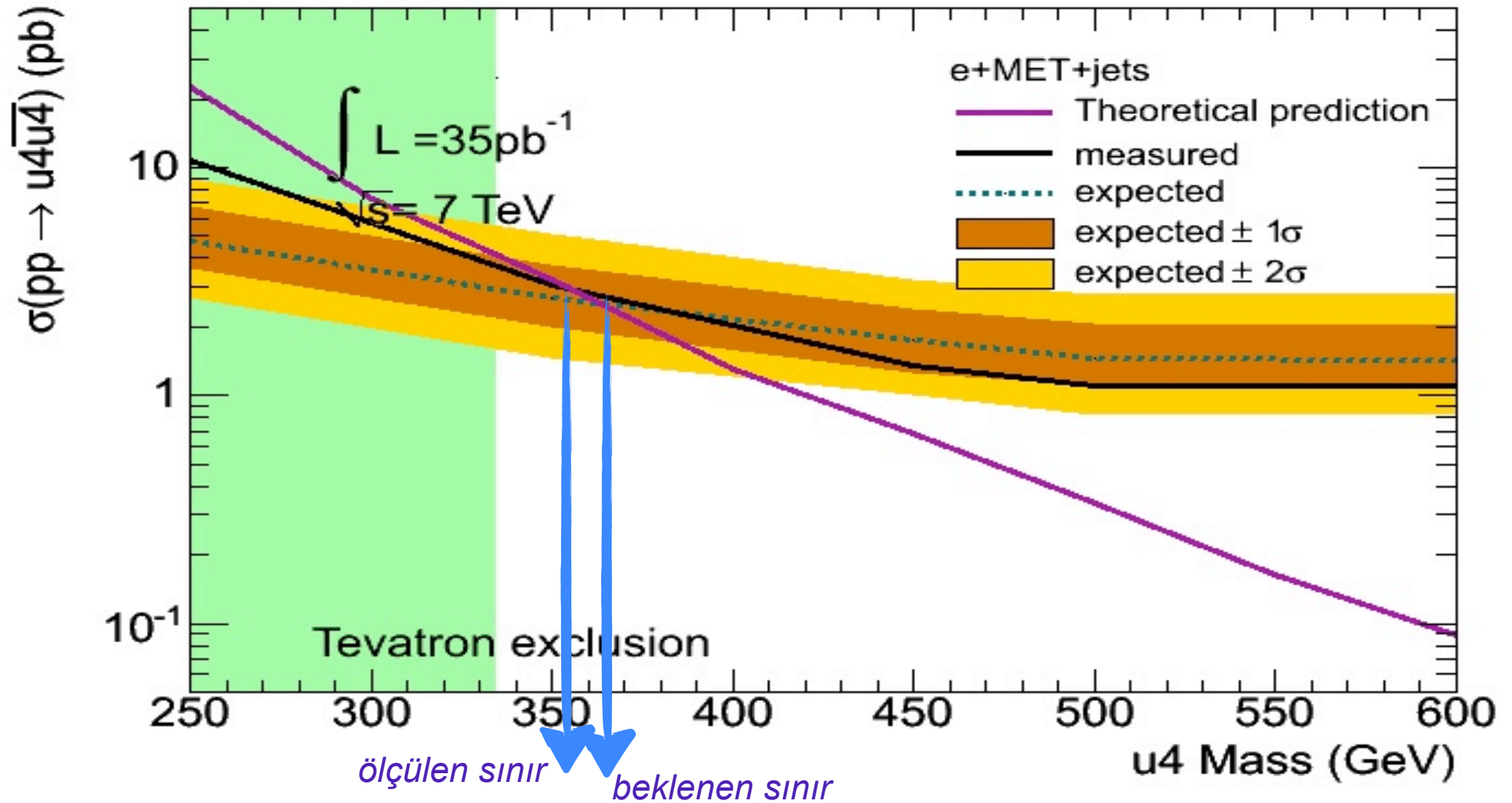
- eğer aradığımız değişken gauss gibi dağılım gösteriyorsa:

$\alpha$	$\delta$	$\alpha$	$\delta$
0.3173	$1\sigma$	0.2	$1.28\sigma$
$4.55 \times 10^{-2}$	$2\sigma$	0.1	$1.64\sigma$
$2.7 \times 10^{-3}$	$3\sigma$	0.05	$1.96\sigma$
$6.3 \times 10^{-5}$	$4\sigma$	0.01	$2.58\sigma$
$5.7 \times 10^{-7}$	$5\sigma$		

CL : ConfidenceLevel - GüvenDüzeyi  
 $\alpha$  : yanlışma olasılığı

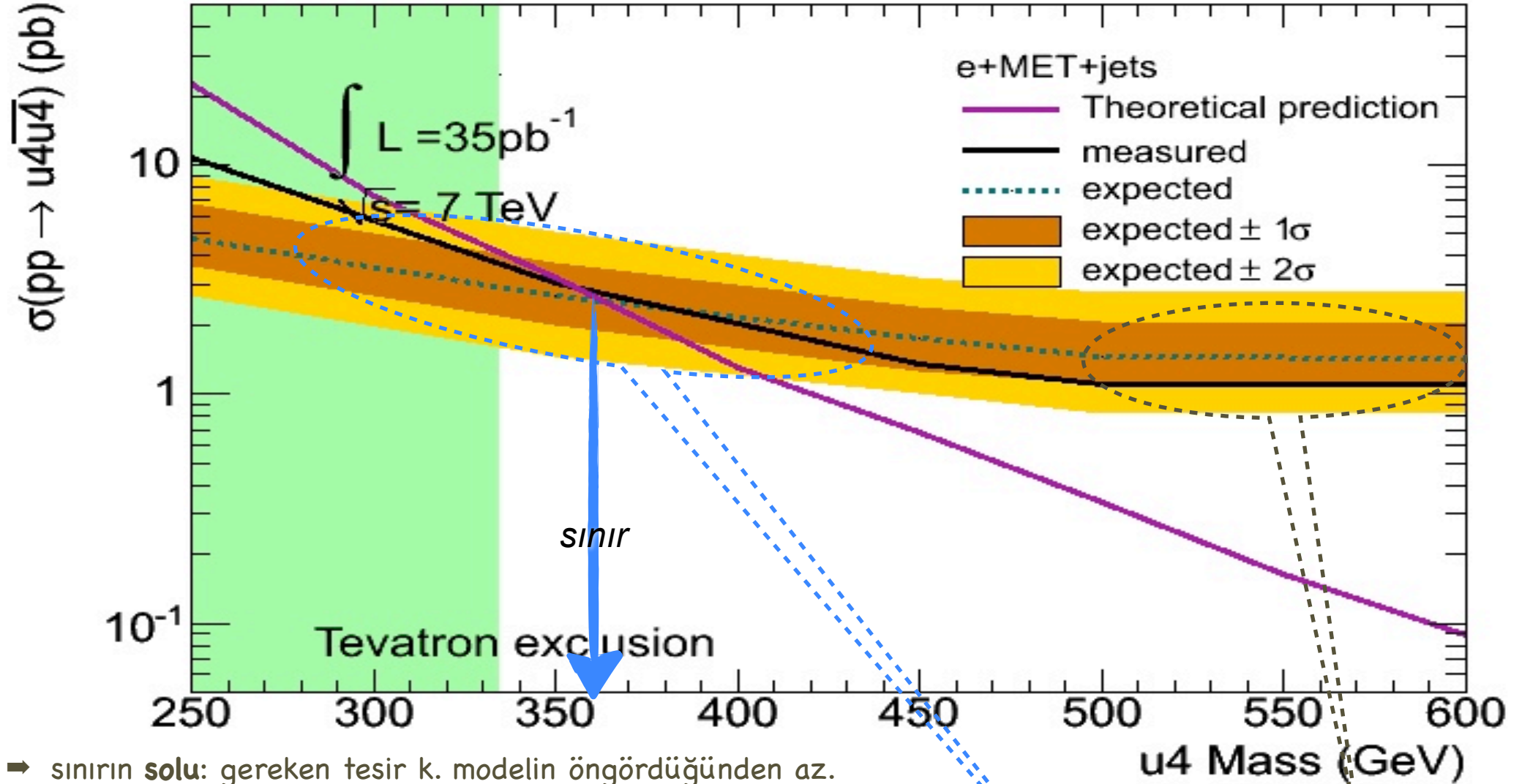


# Çizime yakından bakalım



- ➔ theory: modelin bize verdiği tesir kesiti
- ➔ expected: MC'dan bulunan, 95% CL için gereken tesir kesiti
  - expected 1(2) : MC dağılımlarının 1(2) hatapayı ( $\sigma$ ) değiştiği durum için bulunan, 95%CL için gereken tesir k.
- ➔ measured (observed) : deney verisi MC ile karşılaştırılarak bulunan 95%CL için gereken tesir k.

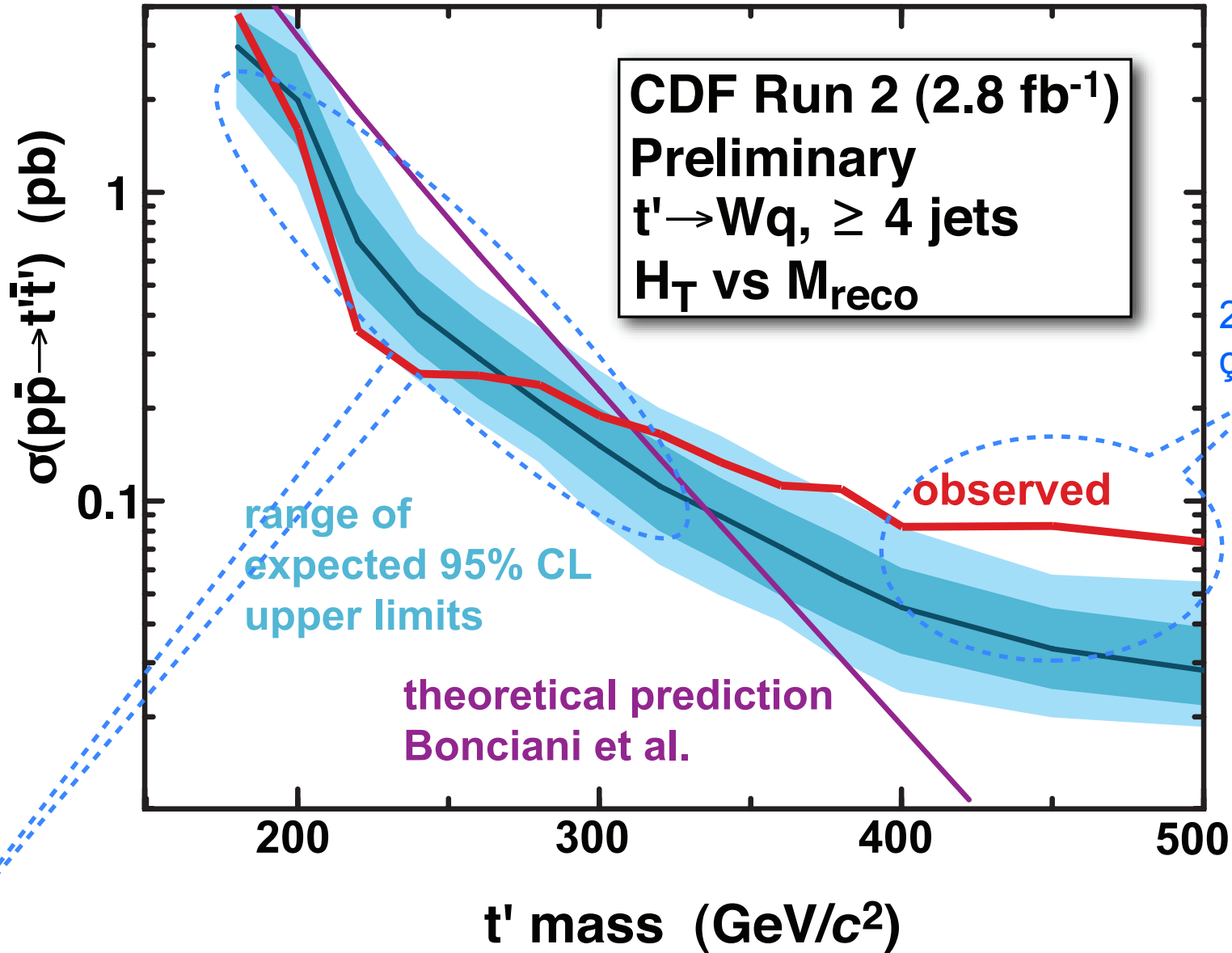
# Çizime yakından bakalım



- sınırın **solu**: gereken tesir k. modelin öngördüğünden az. modelim bana gerekli olay sayısını temin edebilir, **ölçüm yapabilirim**
- sınırın **sağı**: gereken tesir k. modelin öngördüğünden çok. modelim bana yeteri kadar olay veremiyor, yapacağım ölçümler sınır koymak için **yetersiz**

Burası iyi: gözlem beklenti civarında oynuyor, 2hatapayı içinde kalıyor.

# konuşalım



İyi: gözlem beklenti civarında oynuyor, 2hatapayı içinde kalıyor.

# Kullanılan yöntemler

## ● girdiler – sonuçlar

- ➔ kağıt kalem --> kuramsal tesir k.
- ➔ sinyal MC, ardalın MC --> beklenen tesir k.
- ➔ sinyal MC, ardalın MC, veri --> gözlenen tesir k.

## ● Soru

- ➔ “veri” ve “eğreti-veri” (pseudodata) hangi durum ile uyumlu?
  - ▶ Null Hypothesis = Yok Sanrısı
  - ▶ Alt Hypothesis = Diğer Sanrı

## ● Ölçüm

- ➔ ilgilendiğim değişkenin bir çok değeri için uyum testleri yap

## ● Kullanılan kıstaslar

- ➔ p-değeri: olasılık değeri, sanrı testi sonucu, CL (Güven Düzeyi)
- ➔  $CL_b$  : 1-p: genel ardalın uyumluluğu, CL sadece ardalın sanrısı için
- ➔  $CL_{s+b}$  : CL signal + ardalın sanrısı için, hırslı keşif yapmak istersek.
- ➔  $CL_s$  :  $CL_{sb}/CL_b$ . Ardalan oynamalarına karşı sarsılmaz (stable)
  - ▶ yani daha “normal” bir dağılımdır.

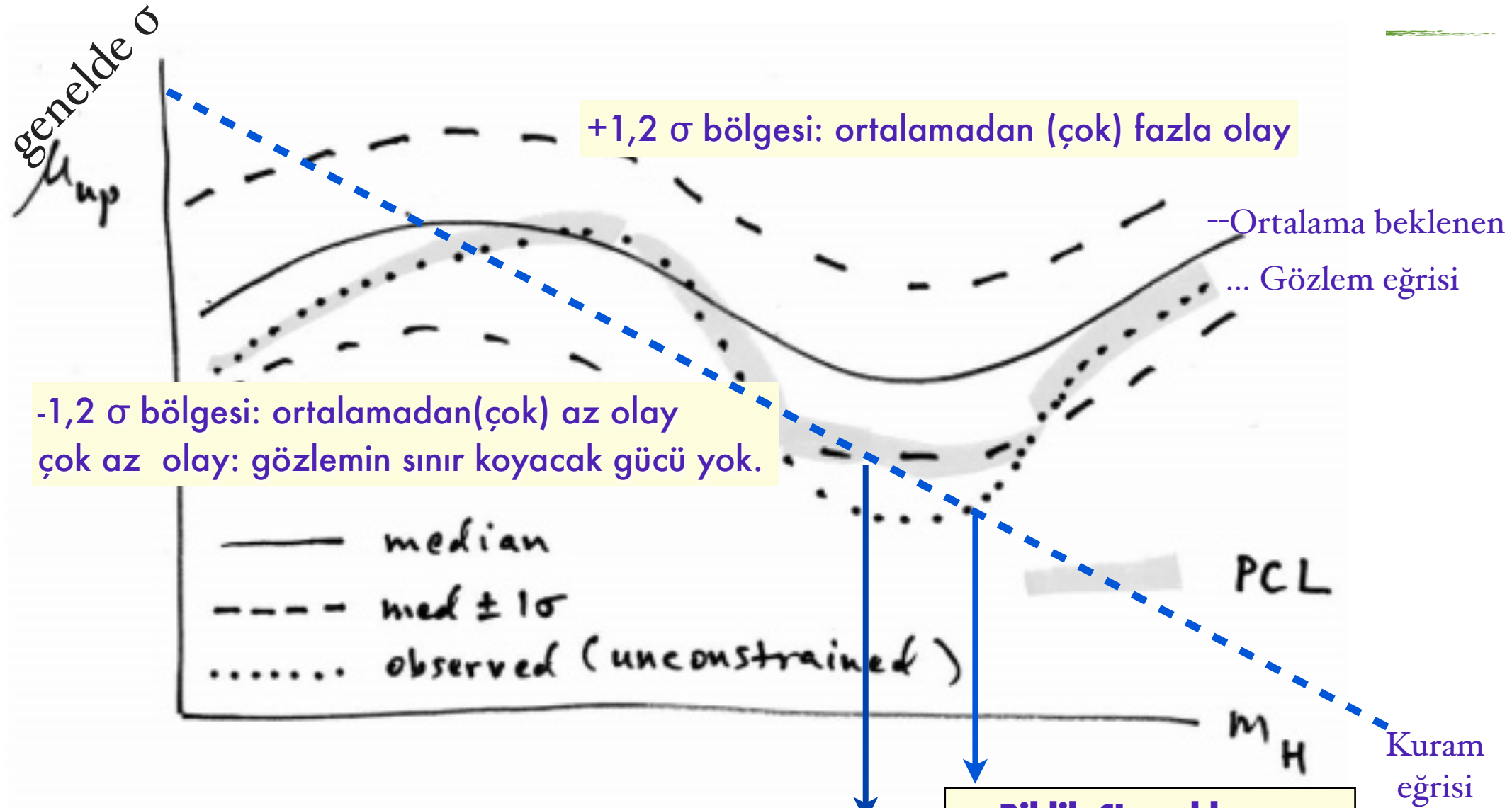
$$CL_s = \frac{p\text{-value of signal plus background hypothesis}}{1 - p\text{-value of hypothesis of background only}}$$

# kullanılan hatalar veya bilinmeyenler

- İstatistik hatalar
- Systematik-düzenli hatalar veya bilinmeyenler (uncertainties)
  - ➔ Rate = Sıklık
    - ▶ genel şekil aynı,
    - ▶ her kutu yeni katsayı ile yukarı veya aşağı dalgalanabilir.
  - ➔ Shape = Şekil
    - ▶ genel şekil değişebilir,
    - ▶ her kutu farklı katsayı ile yukarı veya aşağı dalgalanabilir.



# Gücü Engellenmiş Sınır (power constrained limit) yaklaşımı



## PCL-GES yaklaşımı

Gözlem ve -1,2  $\sigma$  beklenti eğrisi arasında hangisi en büyükse onunla kuram eğrisinin kesiştiği nokta  $M_H$ 'ye konan sınırı verir. Böylece olay azlığından yararlanılmamış olur.

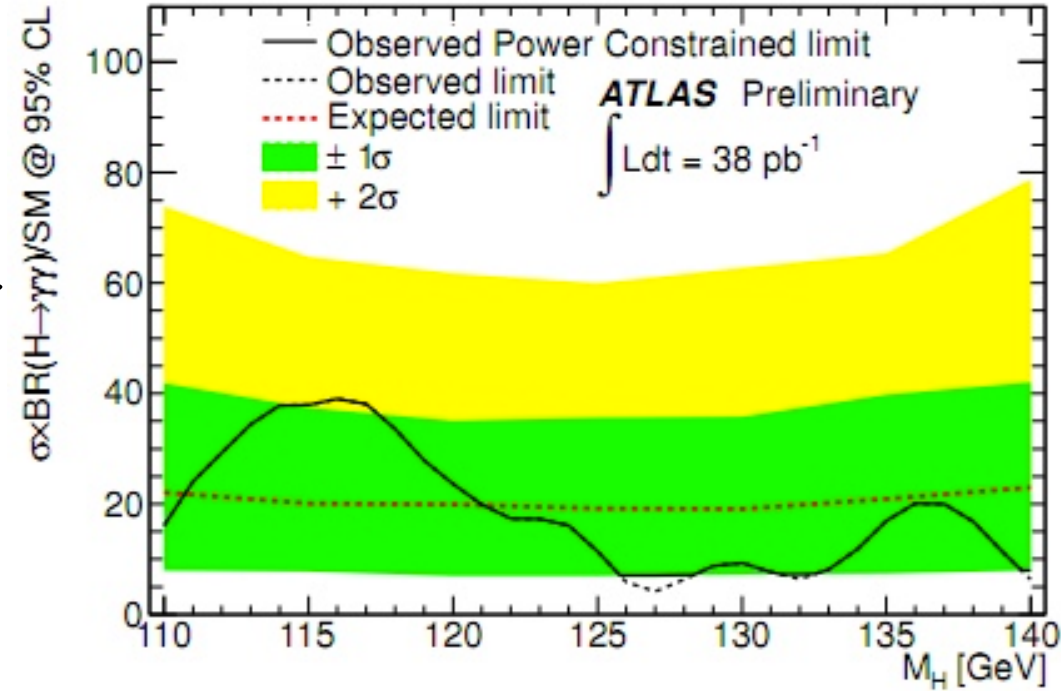
## Bildik CLs yaklaşımı

$M_H$  üzerindeki sınır gözlem eğrisinin kuram eğrisini kestiği yerdir. Az olay olması önemsenmez.

# Örnekler ve notlar

$m_H$ [GeV]	Expected limit		Observed limit	
	$CL_{s+b}$	$CL_s$	$PCL_{s+b}$	$CL_s$
110	22.1	27.9	16.1	24.0
115	20.1	25.5	37.9	39.7
120	19.9	24.4	23.6	27.2
130	19.1	24.0	9.3	18.3
140	23.0	29.9	8.0	20.7

$PCL_{s+b}$  means the  $CL_{s+b}$  method with Power Constrained Limit technique for the computation of the observed limit.



- PCL hem CLs hem de CLsb için kullanılabilir


→ genelde CLsb'nin gereksiz iyimserliğini gidermek için kullanılır.

- PCL Kaynakları

→ <http://cdsweb.cern.ch/record/1336758/files/ATLAS-CONF-2011-025.pdf>

→ <http://arxiv.org/pdf/1105.3166v1>

# işleri bilgisayarla yapalım

- En çok kullanılan sınır belirleme gereçleri:
  - ➔ **mclimit** : FNAL ve yakın zamanda ATLAS çözümlmelerinde kullanıldı ama ROOT kütüphanesinin parçası değil
  - ➔ **TLimit** : mclimit'in ROOT'a uyarlanmış hali ama artık yenilenmiyor ve bin-by-bin (şekil) sistematik hataları işlemiyor.
  - ➔ **RooStats** : ATLAS tarafından öneriliyor, ama TLimit'e oranla çok yavaş ve kullanıcı dostu değil. Şekil sistematikleri ekleme olarak histfactory alt bohçası içinde geliyor.
  - ➔ **fastpcl / fastcls** : UC Irvine grubunun yazılımı, şekil sistematik hatalarını işliyor ama ROOT (RooStats) kütüphanesinin parçası değil.
  - ➔ **RSLimit** :  ayrıntılar sonra

# Kütüphanelerin en basiti: TLimit

```
// now work the same numbers with TLimit class
TLimitDataSource* mydatasource = new TLimitDataSource(sih,bgh,dth);
TConfidenceLevel *myconfidence = TLimit::ComputeLimit(mydatasource,90000);
if (clsclsb) {
  double cls_tl=myconfidence->CLsb();
  double cls_tl_exp0= myconfidence->GetExpectedCLsb_b();
  double cls_tl_exp_m1s=myconfidence->GetExpectedCLsb_b(-1);
  double cls_tl_exp_p1s=myconfidence->GetExpectedCLsb_b(+1);
  double cls_tl_exp_m2s=myconfidence->GetExpectedCLsb_b(-2);
  double cls_tl_exp_p2s=myconfidence->GetExpectedCLsb_b(+2);
} else {
  double cls_tl=myconfidence->CLs();
  double cls_tl_exp0= myconfidence->GetExpectedCLs_b();
  double cls_tl_exp_m1s=myconfidence->GetExpectedCLs_b(-1);
  double cls_tl_exp_p1s=myconfidence->GetExpectedCLs_b(+1);
  double cls_tl_exp_m2s=myconfidence->GetExpectedCLs_b(-2);
  double cls_tl_exp_p2s=myconfidence->GetExpectedCLs_b(+2);
}
```

- tesir kesitine göre hazırlanmış sinyal, ardalara, ve veri histogramlarını alıp geriye CL=GüvenDüzeyi verir  
➔ CLs ve CLsb kullanılabilir.

# ters sorun

---

## ● durum

- ➔ si ve bg histogramlarım : sih ve bgh olsun,
- ➔ si tesir kesitim :  $x_0$  olursa
- ➔ aldığım CL değerleri, CLO olur.

## ● soru:

- ➔ CL = 95% durumunu bana verecek si tesir kesiti nedir?
  - ▶ Aslında 0.05e bakılır.
  - ▶ buna `ters sorun' adını verdim

## ● olası cevap ve yöntem

- ➔ kuramsal tesir kesitine  $x_0$  diyelim
- ➔ CL=0.05 verecek olan tesir kesiti  $s \cdot x_0$  olsun
  - ▶  $s=1$  den başlayip  $s$ 'i arttıyım veya azaltayım
  - ▶ her adımda CL degerini tekrar hesap edeyim, 0.05'den farkına bakayım
  - ▶ taa ki fark sıfıra inene kadar.

# RSLimit yazılımı

## ● RooStats kütüphanesi etrafına bir kaplama(wrapper)

- ➔ RooStat, RooFit komutlarını öğrenmekten bizi kurtarır.
  - ▶ “RooRealVar” gibi değişkenleri, PROD ve prod arasındaki farkları bilmeye gerek yok..
- ➔ HybridCalculator’u kullanır
  - ▶ modified frequentist yaklaşımı denir, ayrıntılar için bakınız:  
[http://root.cern.ch/root/html/RooStats\\_\\_HybridCalculatorOriginal.html](http://root.cern.ch/root/html/RooStats__HybridCalculatorOriginal.html)
- ➔ Basit kullanım
- ➔ TLimit ve mclimit ile uyumlu sonuçlar verir.

## ● Gerekirir:

- ➔ C++
- ➔ Root 5.30/01 (RooFit ile derlenmiş olmalı) veya daha ileri
  - ▶ eski ROOT sürümleri farklı API kullanırdı.

## ● Sunar:

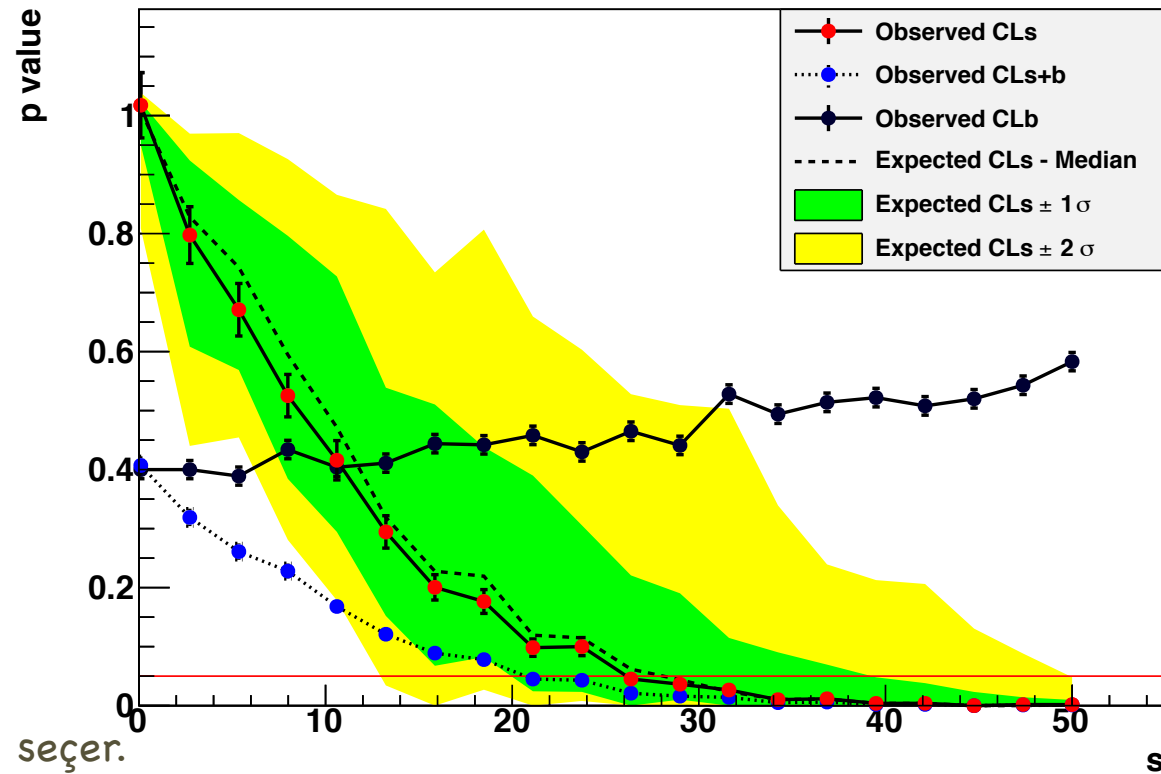
- ➔ Gözlenen ve Beklenen GüvenDüzeyleri & üzerlerindeki hatalar
- ➔ K-çarpanları for Gözlenen and Beklenen sınırlar (ters sorun)
- ➔ Rate systematics kullanılabilir, Şekil systematics yakında

# Kullanıcı seçenekleri

- CLs veya CLs+b olası (PCL de)
- Bir çok istatistik deneme olanağı
  1. Simple Likelihood Ratio,
  2. Ratio Of Profiled Likelihoods
  3. Profile Likelihood
  4. Number of Events

▶ more can be easily added
- Sanrı testi - ters sorun çözümü
  - ➔ GüvenDüzeyini kullanıcı belirler (açılıştta= 95%)
  - ➔ Sinyal tesir kesiti taraması
    - ▶ Adım boyunu ve tarama bölgesini kullanıcı seçer.
  - ➔ CLs, CLs+b, CLb çizimleri yapılır, pdf çıktı
- Discriminator histogram range setting
- ProofLite ile çok çekirdek kullanılabilir
- sinyal ve ardaan için oyuncakMC olay sayısını kullanıcı belirler.

result\_s CL Scan



```

Comparing results from TLimit vs RooSta
CLsb Obs TL: 0.4548   RSL:0.442
CLsb Exp TL: 0.1457   RSL:0.158

CLsb -1s TL: 0.4656   RSL:0.477
CLsb +1s TL: 0.02137  RSL:0.023

CLsb -2s TL: 0.7994   RSL:0.828
CLsb +2s TL: 0.001507 RSL:0.001
  
```

# En basit kullanım

```
TFile *bb = new TFile("examplefit.root");
TH1F *sih = (TH1F*)((TH1F*)bb->Get("signal"))->Clone();
TH1F *bgh = (TH1F*)((TH1F*)bb->Get("ttbar"))->Clone();
TH1F *dth = (TH1F*)((TH1F*)bb->Get("data"))->Clone();
```

**Adım1 :girdi histogramlarını okumak için kendi programınızı yazın**

```
RSLimit u4limit(sih, bgh, dth);
```

```
u4limit.Initialize();
```

```
u4limit.TestHypothesis();
```

**Adım2 : RSLimit değişkenini, 3 girdi histogramını kullanarak tanımla: sinyal, ardaan ve veri**

**Adım3 : RSLimit içayarları yap**

**Adım4 : Hesabı Çalıştır**

```
double u4lim_obs = u4limit.ExclusionLimitObs();
double u4lim_exp_m2s= u4limit.ExclusionLimitExp(-2);
double u4lim_exp_m1s= u4limit.ExclusionLimitExp(-1);
double u4lim_exp = u4limit.ExclusionLimitExp(0);
double u4lim_exp_p1s= u4limit.ExclusionLimitExp(1);
double u4lim_exp_p2s= u4limit.ExclusionLimitExp(2);
```

**Adım5 : Sonuçları al**



# iç özellikleri değiştirmek

- Kullanıcı iç özellikleri initialize komutundan önce değiştirmeli

```
RSLimit u4limit(sih, bgh, dth);
```

*RooFit/Stat sadece hataları yazacak*

```
u4limit.VerboesityLevel(2);
```

*Only [100,500] range of the discriminant histogram will be used*

```
u4limit.SetDiscriminator("m", 100, 500);
```

```
u4limit.UseProof(2);
```

*Hesaplar 2 çekirdek üzerine dağıtılacak*

```
u4limit.SetToyMC(5000, 15000);
```

*5000 sinyal & 15000 aralan MC olayı*

```
u4limit.SelectTestStats(1);
```

```
u4limit.SetCLsCLsb(0);
```

```
u4limit.Dump();
```

*0: CL<sub>s</sub>  
1: CL<sub>s+b</sub>*

*0: Simple Likelihood Ratio  
1: Ratio Of Profiled Likelihoods  
2: Profile Likelihood (aka LHC)  
3: Number Of Events*

```
u4limit.Initialize();
```

```
u4limit.TestHypothesis();
```

*Show all pdfs, models, nuisance parameters etc..*

# Bilinemezleri Ekleme

- Farklı bir sınıf başlatıcısı kullanılmalı

→ Kalanlar aynı

*Sadece veri histogramıyla başlat*

*sinyal histogramını ekle, aşağı ve yukarı sıklık dalgalanmaları için yer, artı iki yer de şekil histogramlarına ayrılmış*

```
RSLimit u4limit(dth);
```

```
u4limit.AddSignalHistogram(sih, 1.0, 1.2, NULL, NULL);
```

```
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh0, 0.8, 1.2, NULL, NULL);
```

```
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh1, 0.8, 1.2, NULL, NULL);
```

```
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh2, 1.0, 1.0, NULL, NULL);
```

*Ardalan histogramını ekle: aşağı ve yukarı sıklık dalgalanmaları,*

*1.0 : dalgalandırma*

```
u4limit.Initialize();  
u4limit.TestHypothesis();
```

# ters sorunu çözmek

- DoHTI işlevini testhypothesis komutundan önce doğru(=true) olarak vermek gerekli

```

RSLimit u4limit(dth);
u4limit.AddSignalHistogram(sih, 1.0, 1.2, NULL, NULL);
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh0, 0.8, 1.2, NULL, NULL);
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh1, 0.8, 1.2, NULL, NULL);
u4limit.AddBackgroundHistogram(bgh2, 1.0, 1.0, NULL, NULL);
u4limit.Initialize();

```

*set HypoTest  
Inversion to TRUE*

```

u4limit.DoHTI(true);
u4limit.TestHypothesis(10, 0.0, 50.0);
u4limit.DrawHTIPlot();

```

*#Adıms, min and max  
values for scan, these  
values are the defaults*

*İstersek çizim yaparız, pdf  
olarak saklanır.*

```

double u4lim_kf_m2s= u4limit.GetKFactorExp(-2);
double u4lim_kf_m1s= u4limit.GetKFactorExp(-1);
double u4lim_kf_med= u4limit.GetKFactorExp(0);
double u4lim_kf_p1s= u4limit.GetKFactorExp(1);
double u4lim_kf_p2s= u4limit.GetKFactorExp(2);
double u4lim_kf_obs= u4limit.GetKFactorObs();

```

*Get the results*

# Yazılım

- Sürüm 0.7, OSX ve Linux ile denendi.

➔ 07 Şubat 2012 tarihi

- Buradan indirin:

➔ <http://unel.web.cern.ch/unel/RSLimit.html>

- İçindekiler

➔ RSLimit.h, RSLimit.C : sınıf tanımlamaları

➔ Readme : çalışmaya başlamak için gereken bilgiler

➔ testRSLimit.C : kullanım örneği, tartışıklarımızı gösterir

▶ examplefit.root : denemeler için örnek root kütüğü

- Yapılacak işler - gönüllü var mı?

➔ data fazla uyumluluk karşılaştırmaları

➔ şekil sistemantikleri eklenmeli

➔ bir twiki sayfası yapılmalı

- Sizin önerileriniz

400	TLimit	RSLimit	mclimit
-2 $\sigma$	0.91	0.95	0.94
-1 $\sigma$	0.69	0.70	0.68
Exp	0.48	0.51	0.49
+1 $\sigma$	0.35	0.39	0.36
+2 $\sigma$	0.27	0.26	0.22
Obs	0.58	0.57	0.56