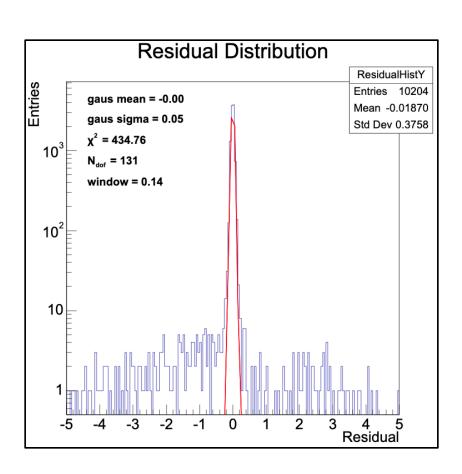
INTTクラスター検出効率 進捗報告

宍倉遼太

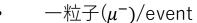
内容

- ミューオンイベントの解析
- p+pシミュレーション(Z vertex変動)の解析
 - Reco Z_vertex
 - Truth Z_vertex
 - Reco-Truth
- 今後の展開

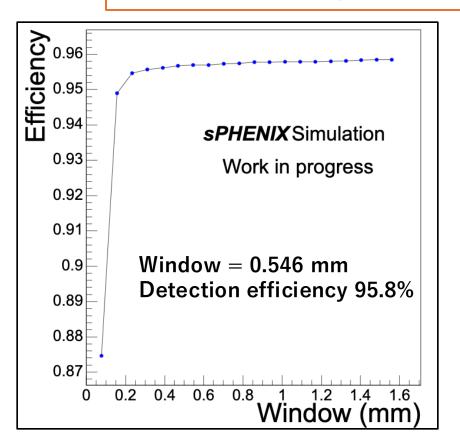


Y axis: Entries

X axis: Residual in X-Y plane



- $P_T = 1 \text{ GeV}$
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 入射位置: 固定 (x, y, z) = (0, 0, 1) cm
- 入射方向: $\phi = 0$ rad, $\eta = 0$
- Dead channelなし

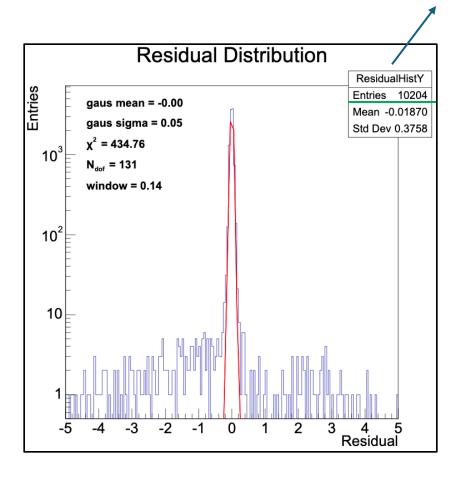


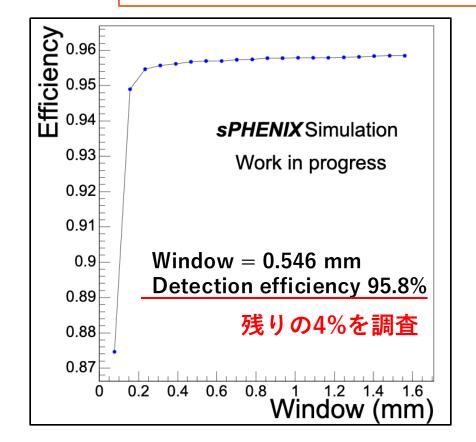
Y axis: Efficiency

X axis: Window = $78\mu m \cdot i \ (i = 1, 2, 3, ...)$

生成された他の粒子が要因?

- -粒子(μ^-)/event
- $P_T = 1 \text{ GeV}$
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- · 入射位置: 固定 (x, y, z) = (0, 0, 1)cm
- 入射方向: $\phi = 0$ rad, $\eta = 0$
- Dead channelなし





Y axis: Entries

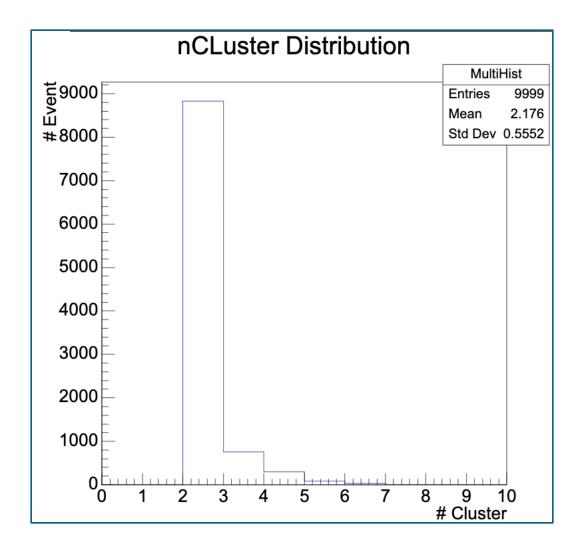
X axis: Residual in X-Y plane

Y axis: Efficiency

X axis: Window = $78\mu m \cdot i \ (i = 1, 2, 3, ...)$

4%のInefficiencyは生成された他の粒子が要因?

→ 多重度分布を見てみる。

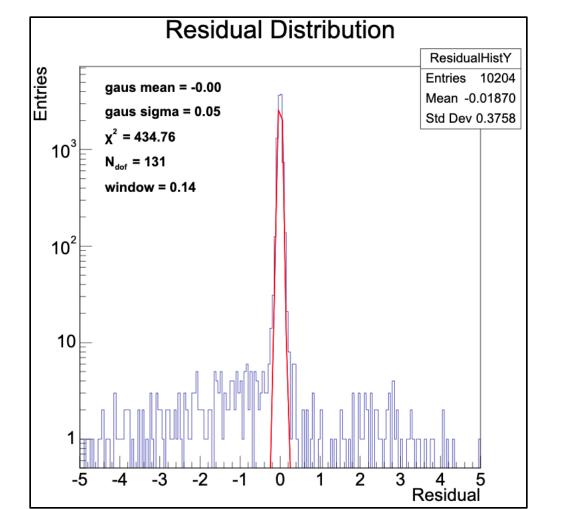


- $粒子(\mu^-)/event$
- $P_T = 1 \text{ GeV}$
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 入射位置: 固定 (x, y, z) = (0, 0, 1) cm
- 入射方向: $\phi = 0$ rad, $\eta = 0$
- Dead channelなし

- -粒子(μ^-)/event であるため、内層外層合わせて 2 クラスターが基本である。
- しかし、3クラスター以上あるイベントが1000イベント以上ある。→ 粒子生成されているイベントがある。
- これがefficiencyに影響あたえている可能性が高い。
- → # of outer clusters = 1という条件のイベントカット

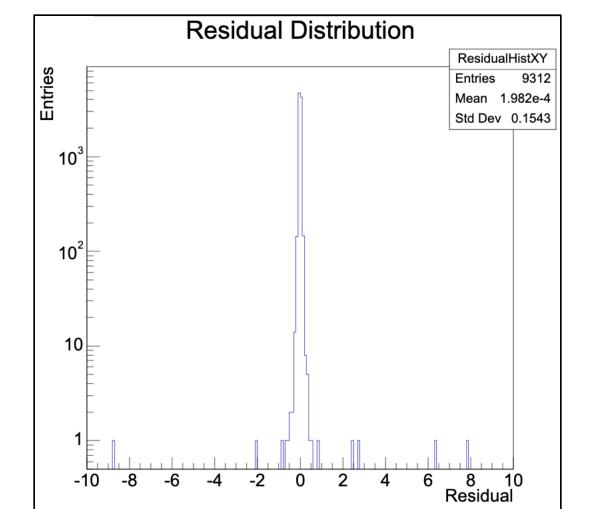
of outer clusters = 1という条件のイベントカットを加える。

カット前

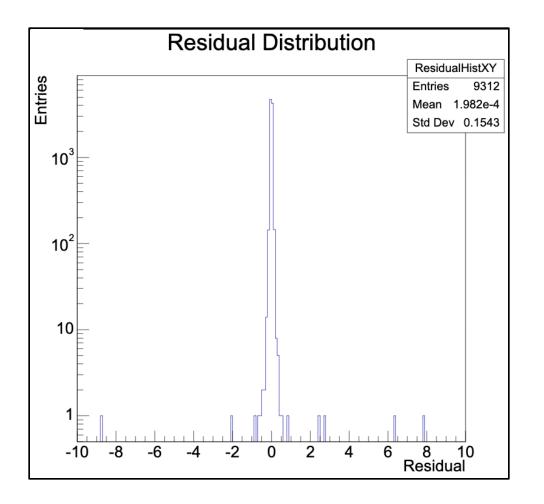


- 一粒子(μ⁻)/event
- $P_T = 1 \text{ GeV}$
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 入射位置: 固定 (x, y, z) = (0, 0, 1) cm
- 入射方向: $\phi = 0$ rad, $\eta = 0$
- Dead channelなし

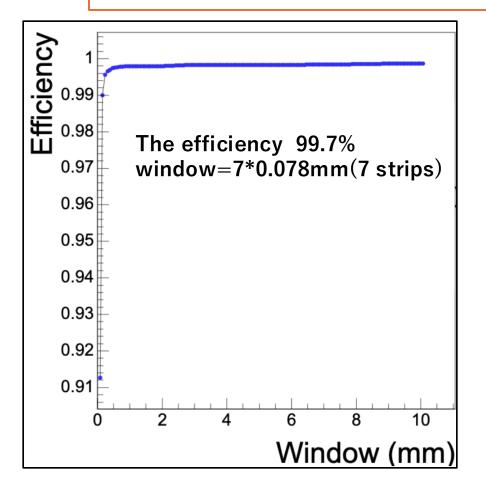
カット後



of outer clusters = 1という条件のイベントカットを加える。



- 一粒子 (μ^-) /event
- $P_T = 1 \text{ GeV}$
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 入射位置: 固定 (x, y, z) = (0, 0, 1) cm
- 入射方向: $\phi = 0$ rad, $\eta = 0$
- Dead channelなし

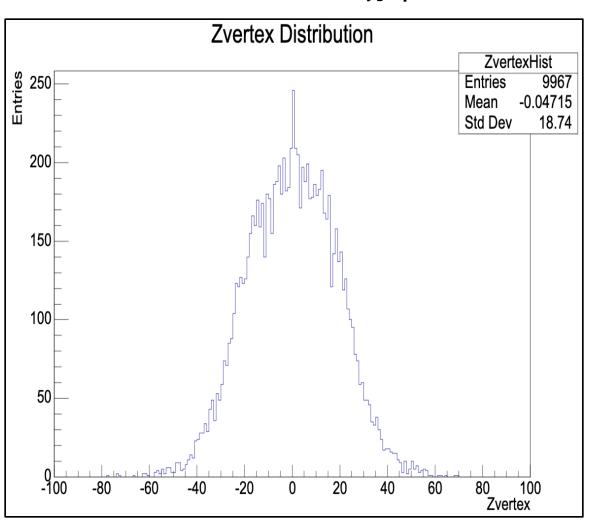


残りの4%のほとんどは粒子生成が要因であると説明できる。

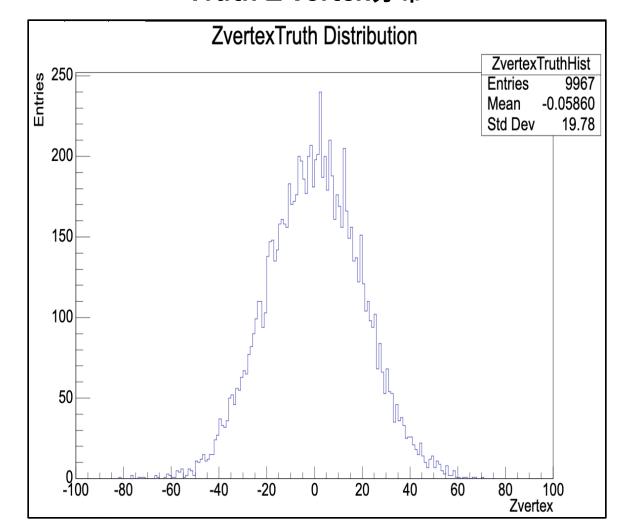
- Vertexを変動させたシミュレーションの解析を始めた。
 - PYTHIA8
 - イベント数: 10K イベント
 - 磁場: なし
 - 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0)cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
 - Dead channel なし
 - 今回から、衝突点を池本さんのZ_vertex code で求めている。 Truthのz vertexの値を取得し、比較してみた。
 - Reco Z vertex分布
 - Truth Z vertex分布
 - Reco-Truth分布
 - 前回p+pで求めた方法で検出効率を求めた。
 - →まずはTruthを用いて行った。

- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし

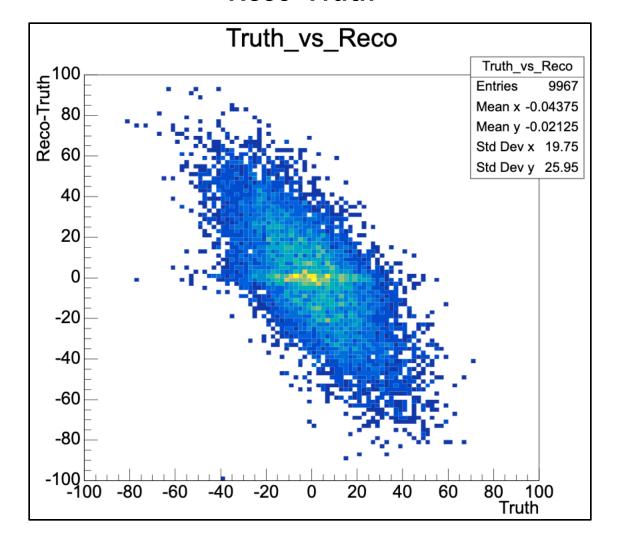
Reco Z vertex分布



Truth Z vertex分布

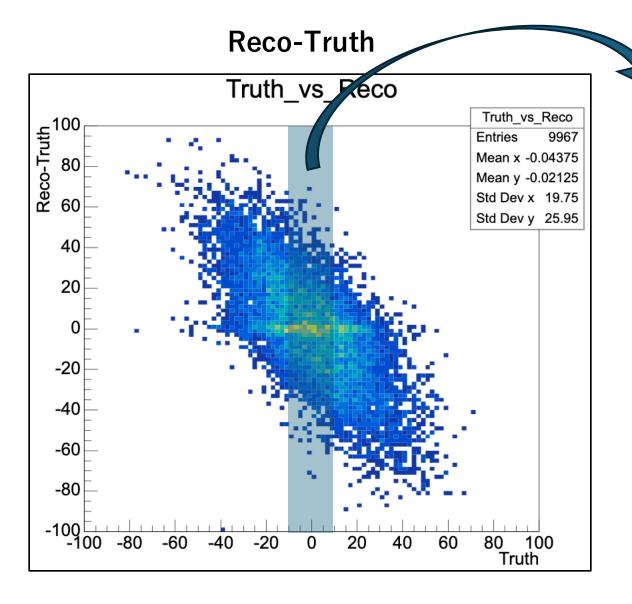


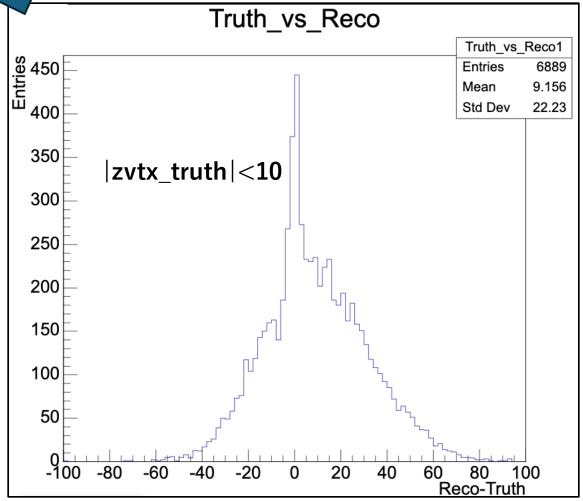
Reco-Truth



- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし

- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし

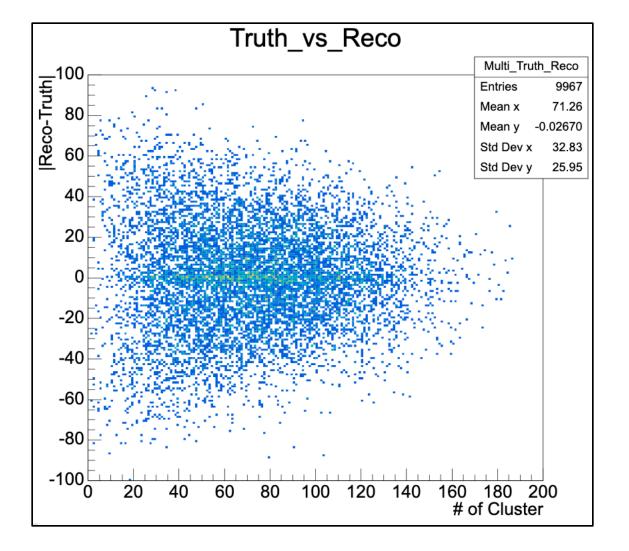




多重度分布を見てみた。

- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし

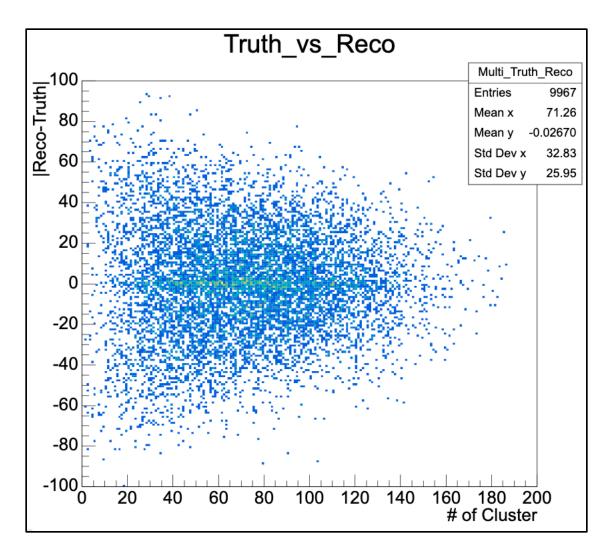
多重度分布を見てみた。→高多重度ほどうまく再構成されている。

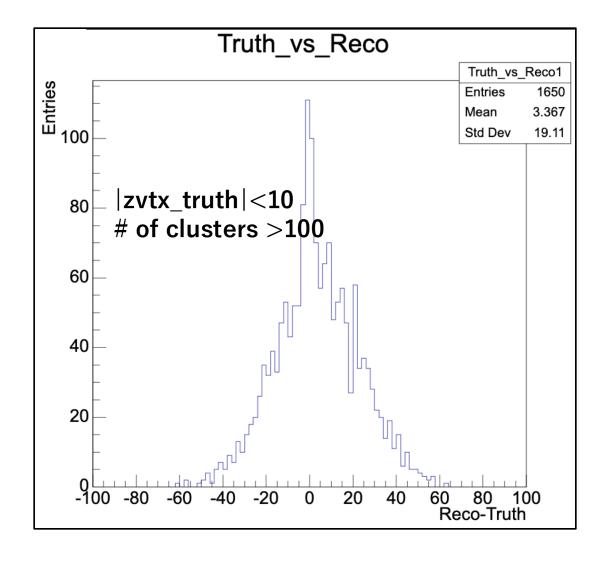


- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし

多重度分布を見てみた。→高多重度ほどうまく再構成されている。

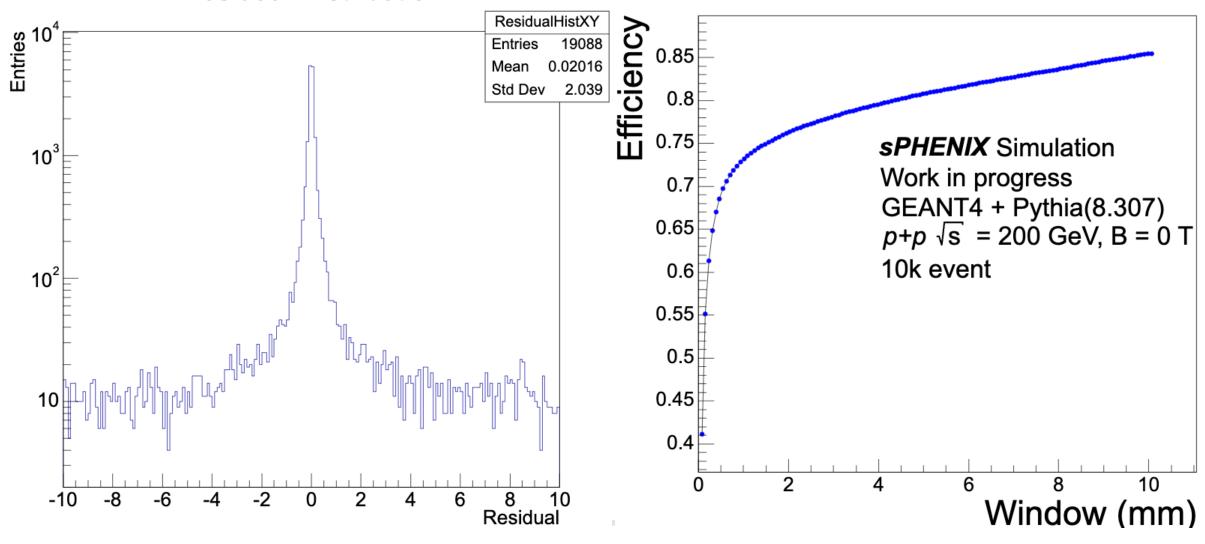
- PYTHIA8
- イベント数: 10K イベント
- 磁場: なし
- 衝突点: 中心 (x, y, z) = (0, 0, 0) cm 分布 $(\sigma_x, \sigma_y, \sigma_z) = (0, 0, 20)$ cm
- Dead channel なし





Truthを用いたEfficiency





今後の予定 順調に進んでます!

- 一粒子(μ⁻)/event ← Done
- p+p(vertex固定) ← 最適なカット条件を模索中
- p+p(vertex固定)+池本vertex導入←truthを使うことでskip
- p+p(vertex変動)+池本vertex導入←解析中
- p+p(実データ)+池本vertex導入←糠塚さんにデータを依頼中

- Particle gun(2/21)
- p+p(vertex固定)(~2/25)
- 日本語ミーティング(2/25)
- 修正+スライド作成開始(2/26)
- INTTミーティング+スライド(イントロ+大枠の決定)(2/28)
- p+p(vertex固定)+池本vertex導入(3/1~3/2)
- p+p(vertex変動(σ =20cm))+池本vertex導入(3/3~3/4)
- ・日本語ミーティング(3/4)←イマココ
- p+p(実データ)+池本vertex導入(3/5~3/6)
- INTTミーティング(3/7)
- Work in progressの承認 (3/14)
- 学会発表(3/20)