

Anwendung der System8-Methode zur Bestimmung von b -Tagging-Effizienzen am ATLAS-Detektor

Diplomkolloquium

Michael Müller

Physikalisches Institut
Rheinische Friedrich-Wilhelms-Universität Bonn

6. Juni 2011



1. Einleitung

- Der ATLAS-Detektor
- Das Standardmodell
- b -Produktion und b -Tagging bei ATLAS

2. System8

- Methode
- Unsicherheiten

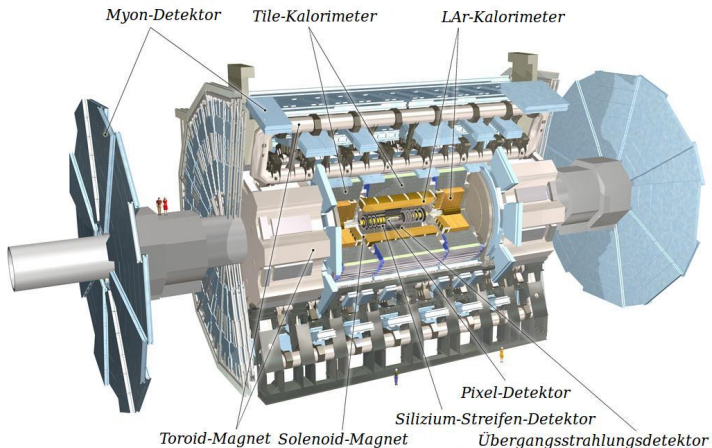
3. Anwendung auf Monte Carlo und Daten

- Datensätze und Selektion
- Kontrollverteilungen
- Ergebnisse

4. Zusammenfassung

Einleitung

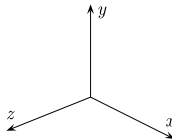
Der ATLAS-Detektor



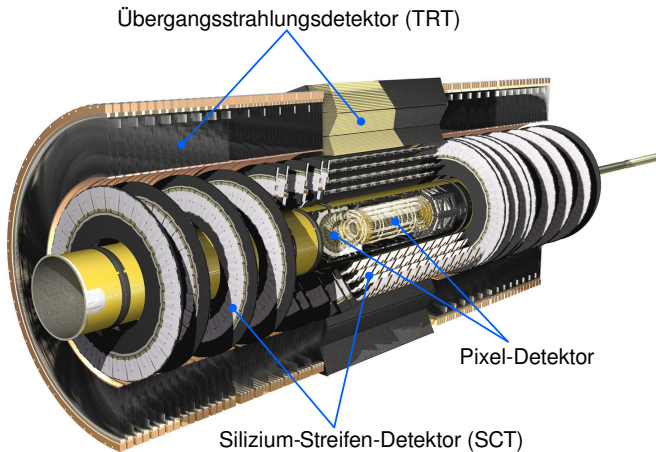
ϕ : Azimuthalwinkel

θ : Polarwinkel

$\eta = -\ln \tan \theta/2$



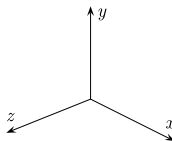
Der ATLAS-Detektor



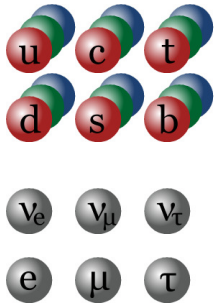
ϕ : Azimuthalwinkel

θ : Polarwinkel

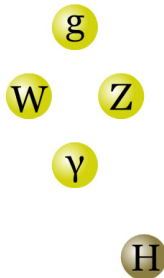
$\eta = -\ln \tan \theta/2$



Fermionen



Bosonen



b -Quark \rightarrow b -Hadron

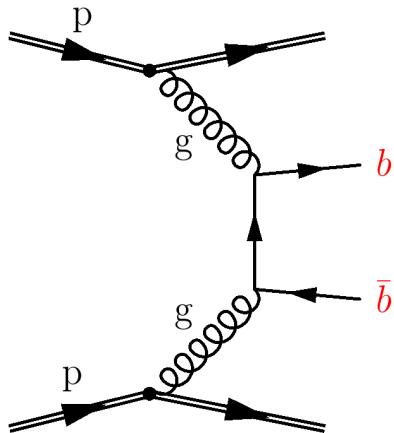
b -Mesonen

Masse: ≈ 5 GeV

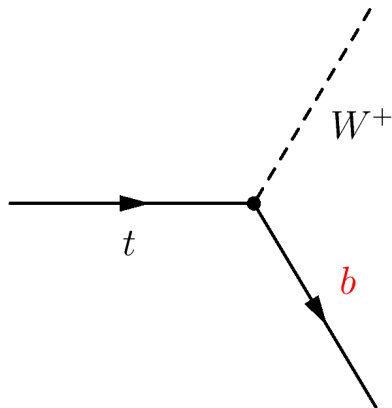
$c\tau \approx 500 \mu\text{m}$

$\text{BR}(b \rightarrow \mu\nu_\mu X) \approx 11\%$

b -Produktion bei ATLAS

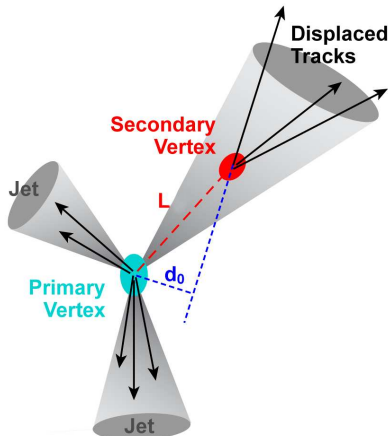


Direkte b -Produktion



b -Identifikation wichtig
für t -Studien

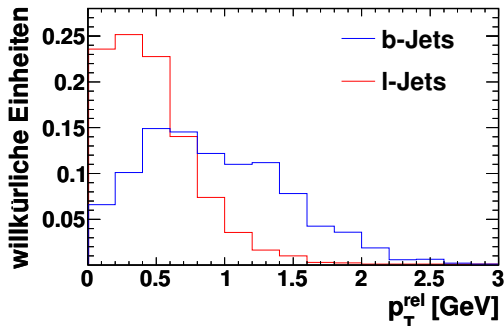
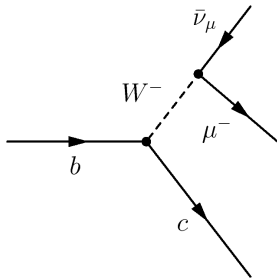
Methoden zur Identifikation von b -Jets



Bei ATLAS genutzte Methoden

Ausnutzung der langen Lebenszeit und großen Masse von b -Hadronen mittels

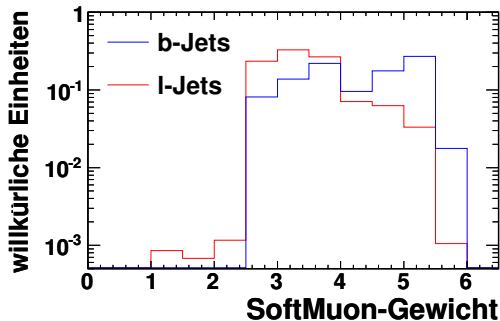
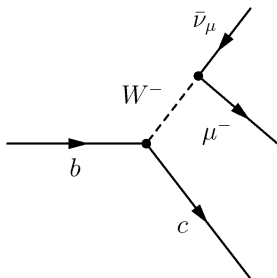
- Rekonstruktion von Sekundärvertices
- Stoßparameter
⇒ **JetProb-Tagger**
- Transversalimpuls von Myonen relativ zum assoziierten Jet (p_T^{rel})
⇒ **SoftMuon-Tagger**



- **Eingangsparameter:** Transversalimpuls eines Myons relativ zur Achse des assoziierten Jets (p_T^{rel})
- **Ausgabeparameter:** Likelihood-Quotient als Wahrscheinlichkeit, dass es sich bei dem Jet um einen b -Jet handelt („Gewicht“)

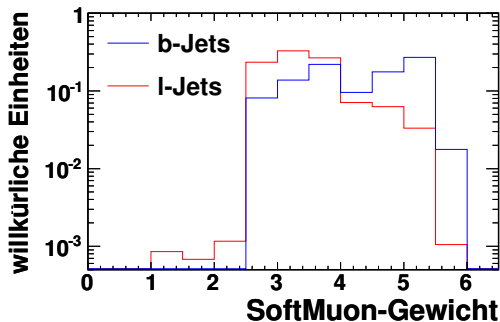
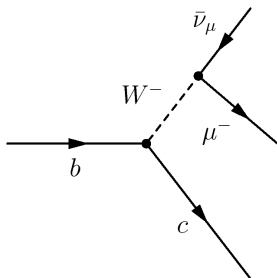
b -tagged Jet = Jet, der ein Gewicht oberhalb eines bestimmten (gewählten) Taggergewichts besitzt

SoftMuon-Tagger



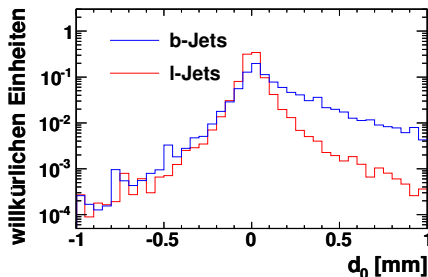
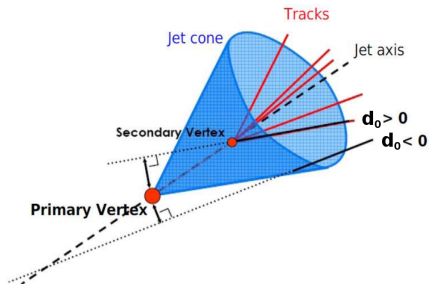
- **Eingangsparameter:** Transversalimpuls eines Myons relativ zur Achse des assoziierten Jets (p_T^{rel})
- **Ausgabeparameter:** Likelihood-Quotient als Wahrscheinlichkeit, dass es sich bei dem Jet um einen b -Jet handelt („Gewicht“)

b -tagged Jet = Jet, der ein Gewicht oberhalb eines bestimmten (gewählten) Taggergewichts besitzt

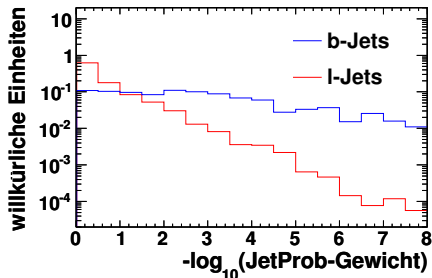
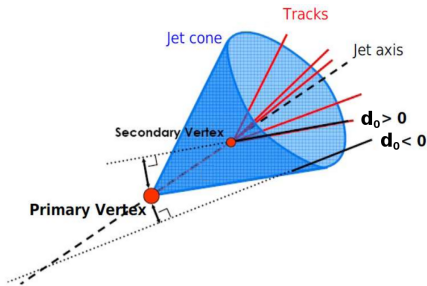


- **Eingangsparameter:** Transversalimpuls eines Myons relativ zur Achse des assoziierten Jets (p_T^{rel})
- **Ausgabeparameter:** Likelihood-Quotient als Wahrscheinlichkeit, dass es sich bei dem Jet um einen b -Jet handelt („Gewicht“)

b -tagged Jet = Jet, der ein Gewicht oberhalb eines bestimmten (gewählten) Taggergewichts besitzt



- **Eingangsparameter:** transversale Stoßparametersignifikanz ($d_0/\Delta d_0$) von zu Jets assoziierten Spuren
- Berechnung der Wahrscheinlichkeit, dass eine Spur vom Primärvertex stammt
- **Ausgabeparameter:** Kombinierte Spurwahrscheinlichkeit (für Spuren mit $d_0 > 0$) dafür, dass der Jet vom Primärvertex stammt (d.h. dass der Jet von einem leichten Quark stammt)



- **Eingangsparameter:** transversale Stoßparametersignifikanz ($d_0/\Delta d_0$) von zu Jets assoziierten Spuren
- Berechnung der Wahrscheinlichkeit, dass eine Spur vom Primärvertex stammt
- **Ausgabeparameter:** Kombinierte Spurwahrscheinlichkeit (für Spuren mit $d_0 > 0$) dafür, dass der Jet vom Primärvertex stammt (d.h. dass der Jet von einem leichten Quark stammt)

Tagging-Effizienz & Wahl des Gewichtsschnitts

- Effizienz:

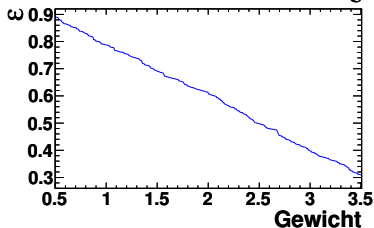
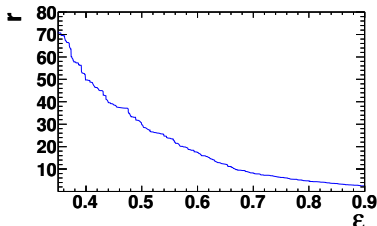
$$\varepsilon_b = \frac{\#(b\text{-tagged } b\text{-Jets})}{\#(\text{alle } b\text{-Jets})}$$

- Untergrundeffizienz:
(= Effizienz von Jets, welche von einem leichten Quark stammen)

$$\varepsilon_l = \frac{\#(b\text{-tagged } l\text{-Jets})}{\#(\text{alle } l\text{-Jets})}$$

- Untergrundunterdrückung:

$$r = 1/\varepsilon_l$$



→ Wahl des Arbeitspunkts durch Schnitt auf Gewicht

ABER: Verlässlichkeit der Monte-Carlo-Effizienzen?

→ Extraktion von Effizienzen aus Daten

→ **System8**

Tagging-Effizienz & Wahl des Gewichtsschnitts

- Effizienz:

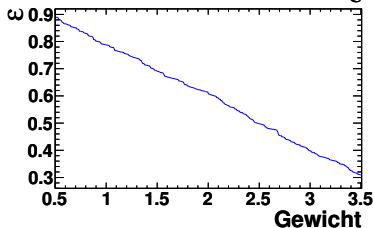
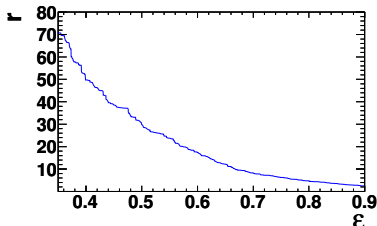
$$\varepsilon_b = \frac{\#(b\text{-tagged } b\text{-Jets})}{\#(\text{alle } b\text{-Jets})}$$

- Untergrundeffizienz:
(= Effizienz von Jets, welche von einem leichten Quark stammen)

$$\varepsilon_l = \frac{\#(b\text{-tagged } l\text{-Jets})}{\#(\text{alle } l\text{-Jets})}$$

- Untergrundunterdrückung:

$$r = 1/\varepsilon_l$$



→ Wahl des Arbeitspunkts durch Schnitt auf Gewicht

ABER: Verlässlichkeit der Monte-Carlo-Effizienzen?

→ Extraktion von Effizienzen aus Daten

→ **System8**

Tagging-Effizienz & Wahl des Gewichtsschnitts

- Effizienz:

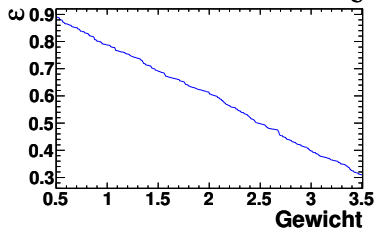
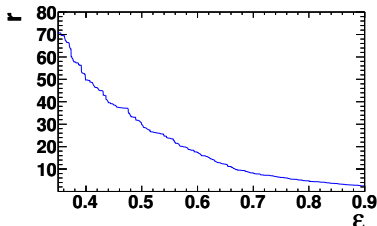
$$\varepsilon_b = \frac{\#(b\text{-tagged } b\text{-Jets})}{\#(\text{alle } b\text{-Jets})}$$

- Untergrundeffizienz:
(= Effizienz von Jets, welche von einem leichten Quark stammen)

$$\varepsilon_l = \frac{\#(b\text{-tagged } l\text{-Jets})}{\#(\text{alle } l\text{-Jets})}$$

- Untergrundunterdrückung:

$$r = 1/\varepsilon_l$$



→ Wahl des Arbeitspunkts durch Schnitt auf Gewicht

ABER: Verlässlichkeit der Monte-Carlo-Effizienzen?

→ Extraktion von Effizienzen aus Daten

→ **System8**

System8

Bestimmung der Effizienz von b -Tagging-Algorithmen aus Daten:

- Benötigt drei Tagger (X, Y, Z)
- Löse System mit 8 Gleichungen

$$\begin{array}{rcl} n_b & + & n_l = N \\ \varepsilon_b^{(X)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X)} n_l = N^{(X)} \\ \varepsilon_b^{(Y)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Y)} n_l = N^{(Y)} \\ \varepsilon_b^{(Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Z)} n_l = N^{(Z)} \\ \varepsilon_b^{(X,Y)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X,Y)} n_l = N^{(X,Y)} \\ \varepsilon_b^{(Y,Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Y,Z)} n_l = N^{(Y,Z)} \\ \varepsilon_b^{(Z,X)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Z,X)} n_l = N^{(Z,X)} \\ \varepsilon_b^{(X,Y,Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X,Y,Z)} n_l = N^{(X,Y,Z)} \end{array}$$

b : b -Jets, l : von leichten Quarks (u, d, c, s) stammende Jets

$n_{b,l}, N, N^{(X)}, \dots$: #Jets

$\varepsilon_b^{(X)}, \dots$: Effizienzen

System8 - Unkorrelierte Tagger

Unkorrelierte Tagger

→ kombinierte Effizienzen können faktorisiert werden

→ 8 Unbekannte → lösbar

$$\varepsilon_b^{(X,Y)} = \left(\varepsilon_b^{(X)} \times \varepsilon_b^{(Y)} \right), \dots$$

$$\begin{array}{rcl} n_b & + & n_l = N \\ \varepsilon_b^{(X)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X)} n_l = N^{(X)} \\ \varepsilon_b^{(Y)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Y)} n_l = N^{(Y)} \\ \varepsilon_b^{(Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Z)} n_l = N^{(Z)} \\ \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} n_l = N^{(X,Y)} \\ \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} n_l = N^{(Y,Z)} \\ \varepsilon_b^{(Z)} \varepsilon_b^{(X)} n_b & + & \varepsilon_l^{(Z)} \varepsilon_l^{(X)} n_l = N^{(Z,X)} \\ \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} n_b & + & \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} n_l = N^{(X,Y,Z)} \end{array}$$

System8 - Korrelierte Tagger

Realistisch: schwach korrelierte Tagger

→ 8 Korrekturfaktoren κ ($\mathcal{O}(1)$) aus Monte Carlo zu bestimmen;

Verwendung der 16 Eingangsparameter $\{N_b, N_l, N_b^{(X)}, N_l^{(X)}, \dots\}$

$$\varepsilon_b^{(X,Y)} = \left(\kappa_b^{(X,Y)} \times \varepsilon_b^{(X)} \times \varepsilon_{b,l}^{(Y)} \right), \dots \quad \text{mit } \varepsilon_b^{(X)} = N_b^{(X)} / N_b, \dots$$

	n_b	+		n_l	=	N
	$\varepsilon_b^{(X)} n_b$	+		$\varepsilon_l^{(X)} n_l$	=	$N^{(X)}$
	$\varepsilon_b^{(Y)} n_b$	+		$\varepsilon_l^{(Y)} n_l$	=	$N^{(Y)}$
	$\varepsilon_b^{(Z)} n_b$	+		$\varepsilon_l^{(Z)} n_l$	=	$N^{(Z)}$
$\kappa_b^{(X,Y)}$	$\varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} n_b$	+	$\kappa_l^{(X,Y)}$	$\varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} n_l$	=	$N^{(X,Y)}$
$\kappa_b^{(Y,Z)}$	$\varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} n_b$	+	$\kappa_l^{(Y,Z)}$	$\varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} n_l$	=	$N^{(Y,Z)}$
$\kappa_b^{(Z,X)}$	$\varepsilon_b^{(Z)} \varepsilon_b^{(X)} n_b$	+	$\kappa_l^{(Z,X)}$	$\varepsilon_l^{(Z)} \varepsilon_l^{(X)} n_l$	=	$N^{(Z,X)}$
$\kappa_b^{(X,Y,Z)}$	$\varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} n_b$	+	$\kappa_l^{(X,Y,Z)}$	$\varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} n_l$	=	$N^{(X,Y,Z)}$

Lösung von System8

Numerische Lösung des Gleichungssystems (mittels MINUIT) für einen Satz von

$$\{N, N^{(X)}, N^{(Y)}, N^{(Z)}, N^{(XY)}, N^{(YZ)}, N^{(ZX)}, N^{(XYZ)}\}$$

Minimiere

$$(n_b + n_l - N)^2 + \left(\varepsilon_b^{(X)} n_b + \varepsilon_l^{(X)} n_l - N^{(X)} \right)^2 + \dots$$

Überprüfung, ob Lösung physikalisch sinnvoll ist:

$$0 < \varepsilon < 1$$

$$0 < \{n_b, n_l\} < N$$

$$\varepsilon_b > \varepsilon_l$$

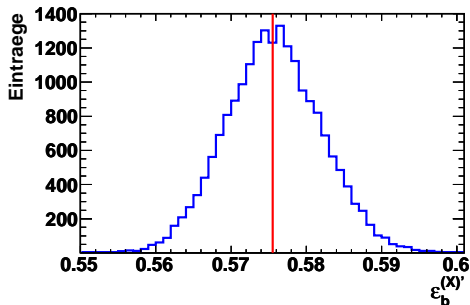
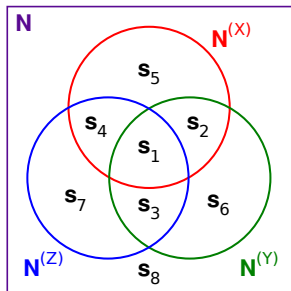
→ Ausgabeparameter $\{n_b, n_l, \varepsilon_b^{(X)}, \varepsilon_l^{(X)}, \varepsilon_b^{(Y)}, \varepsilon_l^{(Y)}, \varepsilon_b^{(Z)}, \varepsilon_l^{(Z)}\}$

Statistische Unsicherheiten

- Variiere $\{N, N^{(X)}, N^{(Y)}, N^{(Z)}, N^{(XY)}, N^{(YZ)}, N^{(ZX)}, N^{(XYZ)}\}$
- Löse Gleichungssystem für variierte $\{N', N^{(X)'}, \dots\}$
 $\rightarrow \{n'_b, n'_l, \varepsilon_b^{(X)'}, \varepsilon_l^{(X)'}, \dots\}$

Wiederhole diese Prozedur mehrfach ($\mathcal{O}(10000)$)

\rightarrow Berechnung des RMS bezüglich unvariiertes Lösung



Anwendung auf Monte Carlo und Daten

ATLAS-Daten

- $\mathcal{L} \approx 2,6 \text{ pb}^{-1}$
- Verwendete Datensätze:
Periode A-F2 (2010)

Monte Carlo

- Pythia QCD-Ereignisse werden zum MC-Daten-Vergleich verwendet
- Alpgen QCD-Ereignisse werden zur Validierung von System8 verwendet (wegen ausreichender Statistik)

Trigger

≥ 1 Jet mit assoziiertem Myon

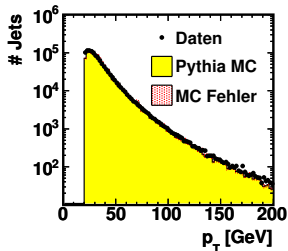
Jets

- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- $\Delta R(\text{Jet}, \text{Myon}) < 0,4$

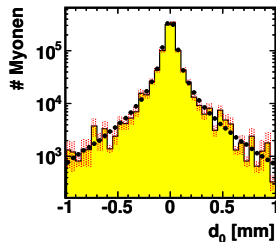
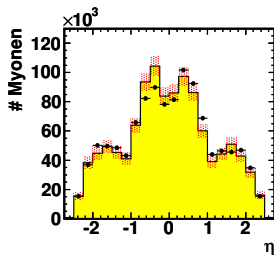
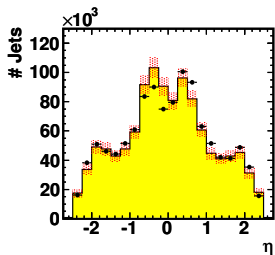
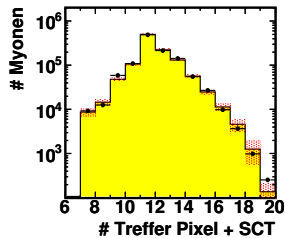
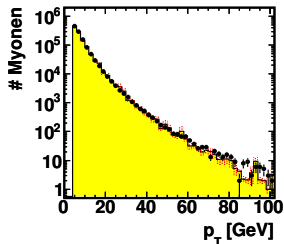
Myonen

- $p_T > 4 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- Qualitätsschnitte auf Spuren

Jets

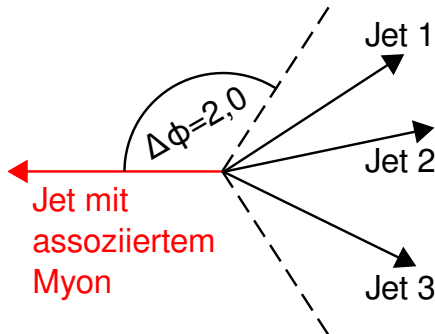


assoziierte Myonen

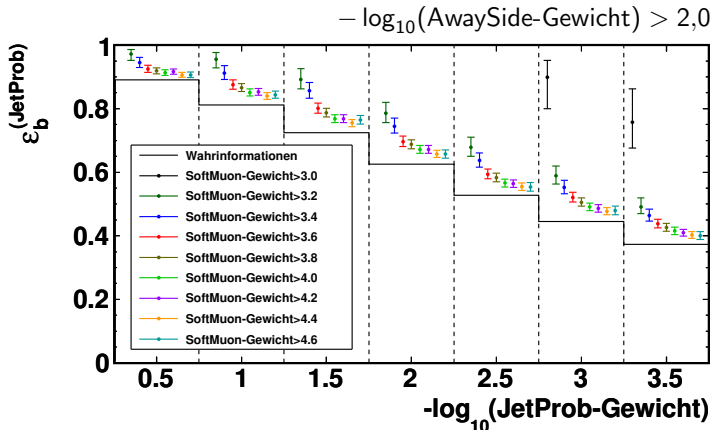


Verwendete Tagger (X,Y,Z):

- **JetProb-Tagger** mit
– $\log_{10}(\text{Gewicht}) > 0,5; 1,0;$
 $1,5; 2,0; 2,5; 3,0; 3,5$
- **JetProb-AwaySide-Tagger**
Verlange gegenüberliegenden
Jet ($\Delta\phi > 2,0$) mit
– $\log_{10}(\text{Gewicht}) > 2,0$
- **SoftMuon-Tagger** mit
Gewicht $> 3,0; 3,2; 3,4; 3,6;$
 $3,8; 4,0; 4,2; 4,4; 4,6$



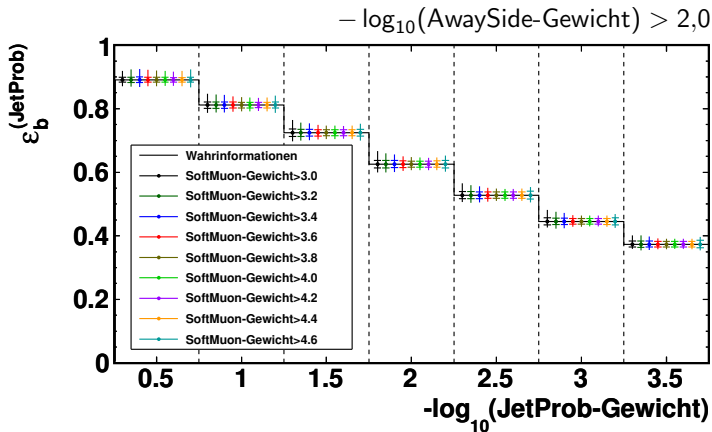
Alle κ 's = 1



Abweichungen aufgrund von nicht berücksichtigten Korrelationen

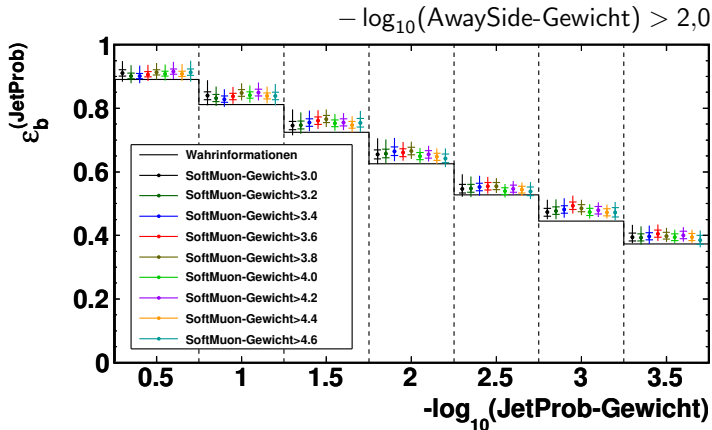
Extrahiere $\{N, N^{(X)}, \dots\}$ und κ 's aus gleicher Samplehälfte

Äußere Fehlerbalken enthalten Unsicherheiten auf Korrekturfaktoren κ



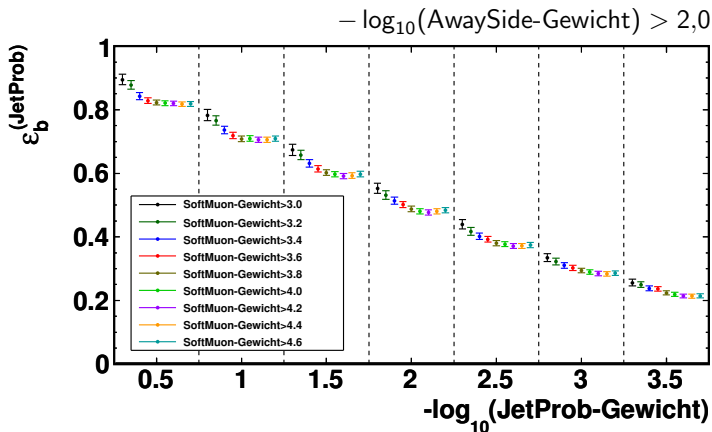
Liefert wie erwartet perfekte Lösung

Extrahiere $\{N, N^{(X)}, \dots\}$ aus einer Hälfte des Samples
 κ 's aus anderer Hälfte



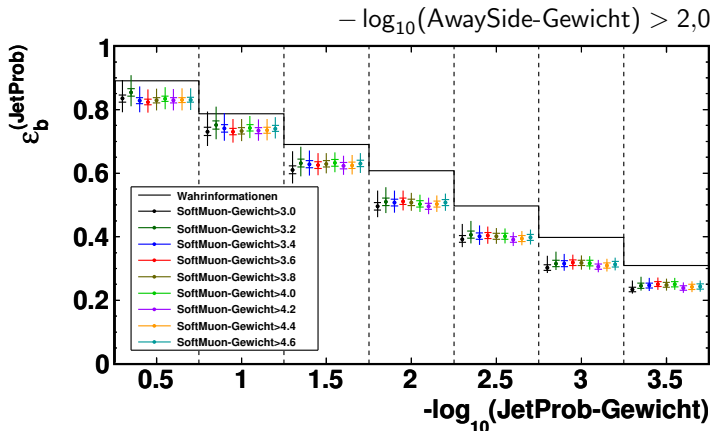
Korrelationen werden kompensiert

Alle κ 's = 1



κ 's aus Pythia-Monte-Carlo

Wahrinformationen aus Pythia-Monte-Carlo



- Implementierung von System8:
Methode zur Extraktion von b -Tagging-Effizienzen aus Daten
- Validierung mittels Monte Carlo zeigt Anwendbarkeit der Methode
- Bestimmung stabiler Arbeitspunkte zur Anwendung von System8
- Bestimmung von Korrekturfaktoren zur Kompensation der Korrelationen zwischen den verwendeten Taggern
- Erfolgreiche Übertragung der Methode auf Daten
- Daten-MC-Abweichungen geben erste Einschätzungen über die Güte der Simulation der b -Tagging Effizienzen

Backup

Datensätze und Ereignisselektion

- Benutzte Datensätze: Periode A-F2
- $\mathcal{L} \approx 2,6\text{pb}^{-1}$
- Benutzte GRL:
grl-100903-noprescaled_A-F2.xml
- Trigger:
L2_mu4_j5_matched or
L2_mu4_L1J5_matched
- Mindestens ein rekonstruierter PV
- Mindestens ein Taggable Jet

AwaySide-Jet

- $\Delta\phi(\text{Jet}, \text{Jet}) > 2,0$
- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$

Taggable Jets

- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- $\Delta R(\text{Jet}, \text{Myon}) < 0,4$

Myonen

- $p_T > 4 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- # Treffer b -Layer ≥ 1
- # Treffer Pixel ≥ 2
- # Treffer Pixel+SCT ≥ 7
- $|d_0| < 1 \text{ mm}$
- $|z_0 \cdot \sin \theta| < 1,5 \text{ mm}$

Datensätze und Ereignisselektion

- Alpgen QCD-Ereignisse
- Trigger:
L2_mu4_j5_matched or
L2_mu4.L1J5_matched
- Mindestens ein rekonstruierter PV
- Mindestens ein Taggable Jet

AwaySide-Jet

- $\Delta\phi(\text{Jet}, \text{Jet}) > 2,0$
- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$

Taggable Jets

- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- $\Delta R(\text{Jet}, \text{Myon}) < 0,4$

Myonen

- $p_T > 4 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- # Treffer b -Layer ≥ 1
- # Treffer Pixel ≥ 2
- # Treffer Pixel+SCT ≥ 7
- $|d_0| < 1 \text{ mm}$
- $|z_0 \cdot \sin \theta| < 1,5 \text{ mm}$

Datasätze und Ereignisselektion

- Alpgen QCD-Ereignisse
- Mindestens ein rekonstruierter PV
- Mindestens ein Taggable Jet

AwaySide-Jet

- $\Delta\phi(\text{Jet}, \text{Jet}) > 2,0$
- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$

Taggable Jets

- $p_T > 20 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- $\Delta R(\text{Jet}, \text{Myon}) < 0,4$

Myonen

- $p_T > 4 \text{ GeV}$
- $|\eta| < 2,5$
- # Treffer b -Layer ≥ 1
- # Treffer Pixel ≥ 2
- # Treffer Pixel+SCT ≥ 7
- $|d_0| < 1 \text{ mm}$
- $|z_0 \cdot \sin \theta| < 1,5 \text{ mm}$

Monte Carlo (Alpgen)

user.RichardHawkings.0108180.topmix_MuonswBeam.AOD.r1306q/

Monte Carlo (Pythia)

mc09_7TeV.105010.J1_pythia_jetjet.merge.NTUP_BTAG.e468_s766_s767_r1303_r1306_p245/
mc09_7TeV.105011.J2_pythia_jetjet.merge.NTUP_BTAG.e468_s766_s767_r1303_r1306_p245/
mc09_7TeV.105012.J3_pythia_jetjet.merge.NTUP_BTAG.e468_s766_s767_r1303_r1306_p245/
mc09_7TeV.105013.J4_pythia_jetjet.merge.NTUP_BTAG.e468_s766_s767_r1303_r1306_p245/

Daten

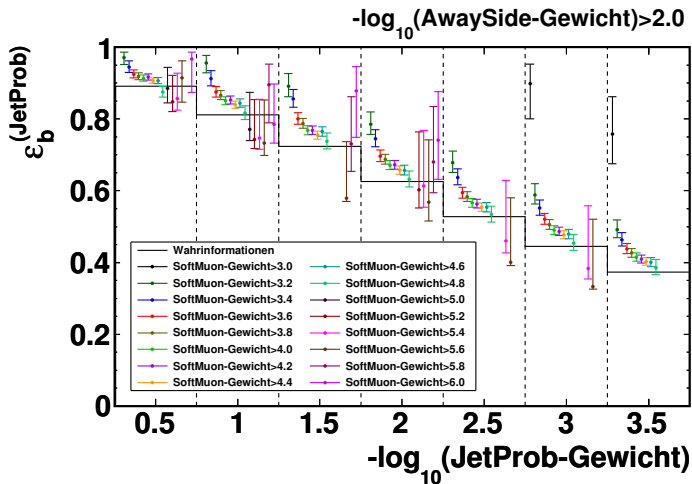
Periode A-F (→ runs 152166-162882):

data10_7TeV.00152166.physics_L1Calo.merge.NTUP_BTAG.r1297_p161_p245/

:

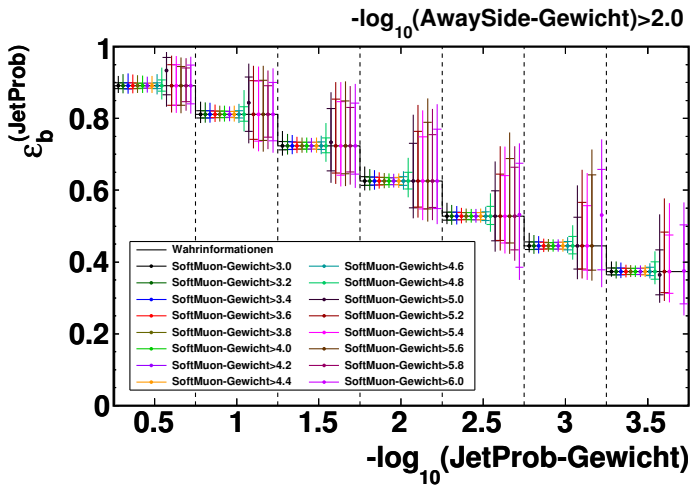
data10_7TeV.00162882.physics_JetTauEtmisss.merge.NTUP_BTAG.f287_m588_p245/

Alle κ 's = 1

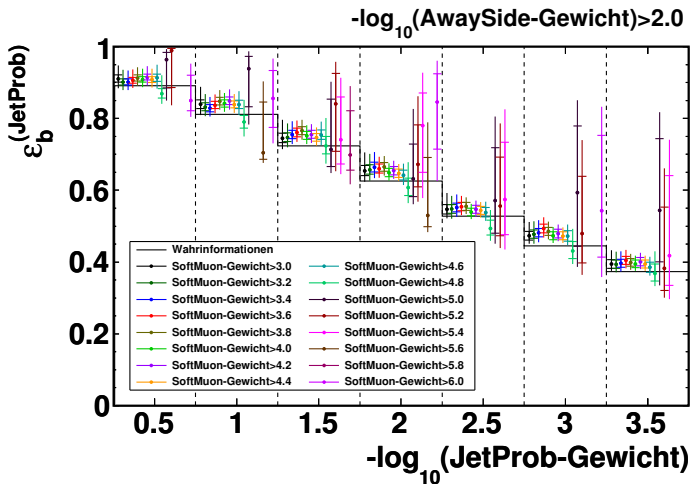


Extrahiere $\{N, N^{(X)}, \dots\}$ und κ 's aus gleicher Samplehälfte

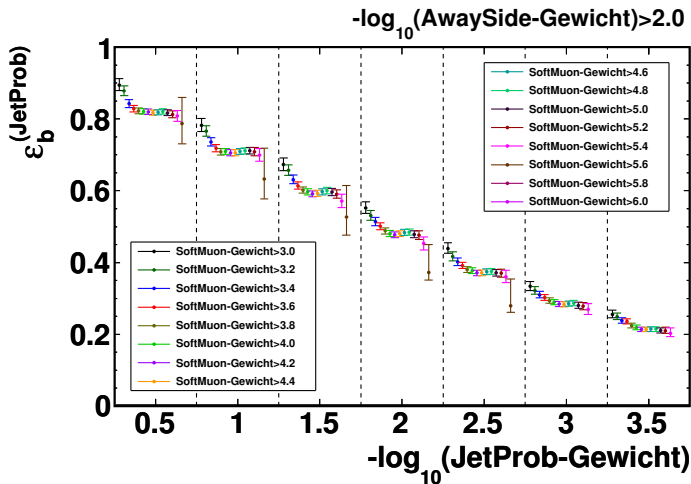
Äußere Fehlerbalken enthalten Unsicherheiten auf Korrekturfaktoren κ



Extrahiere $\{N, N^{(X)}, \dots\}$ aus einer Hälfte des Samples
 κ 's aus anderer Hälfte

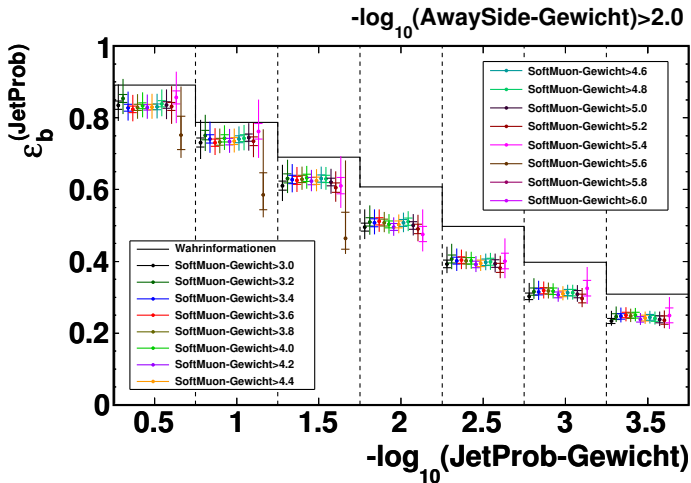


Alle κ 's = 1



κ 's aus Pythia-Monte-Carlo

Wahrinformationen aus Pythia-Monte-Carlo



$$\begin{array}{rcl}
 f_b & + & f_l = 1 \\
 \varepsilon_b^{(X)} f_b & + & \varepsilon_l^{(X)} f_l = q^{(X)} \\
 \varepsilon_b^{(Y)} f_b & + & \varepsilon_l^{(Y)} f_l = q^{(Y)} \\
 \varepsilon_b^{(Z)} f_b & + & \varepsilon_l^{(Z)} f_l = q^{(Z)} \\
 \kappa_b^{(X,Y)} \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} f_b & + & \kappa_l^{(X,Y)} \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} f_l = q^{(X,Y)} \\
 \kappa_b^{(Y,Z)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} f_b & + & \kappa_l^{(Y,Z)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} f_l = q^{(Y,Z)} \\
 \kappa_b^{(Z,X)} \varepsilon_b^{(Z)} \varepsilon_b^{(X)} f_b & + & \kappa_l^{(Z,X)} \varepsilon_l^{(Z)} \varepsilon_l^{(X)} f_l = q^{(Z,X)} \\
 \kappa_b^{(X,Y,Z)} \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} f_b & + & \kappa_l^{(X,Y,Z)} \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} f_l = q^{(X,Y,Z)}
 \end{array}$$

(mit $q^{(U)} = N^{(U)}/N$, $f_{b,l} = n_{b,l}/N$)

$$\begin{array}{l}
 \kappa_{b,l}^{(U,V)} = \varepsilon_{b,l}^{(U,V)} / (\varepsilon_{b,l}^{(U)} \times \varepsilon_{b,l}^{(V)}) \\
 \kappa_{b,l}^{(U,V,W)} = \varepsilon_{b,l}^{(U,V,W)} / (\varepsilon_{b,l}^{(U)} \times \varepsilon_{b,l}^{(V)} \times \varepsilon_{b,l}^{(W)})
 \end{array}
 \quad \text{with } \varepsilon_{b,l}^{(U)} = N^{(U)} / N_{b,l}$$

Minimiere

$$\begin{aligned} & (f_b + f_l - 1)^2 \\ + & \left(\varepsilon_b^{(X)} f_b + \varepsilon_l^{(X)} f_l - q^{(X)} \right)^2 / q^{(X)^2} \\ + & \left(\varepsilon_b^{(Y)} f_b + \varepsilon_l^{(Y)} f_l - q^{(Y)} \right)^2 / q^{(Y)^2} \\ + & \left(\varepsilon_b^{(Z)} f_b + \varepsilon_l^{(Z)} f_l - q^{(Z)} \right)^2 / q^{(Z)^2} \\ + & \left(\kappa_b^{(X,Y)} \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} f_b + \kappa_l^{(X,Y)} \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} f_l - q^{(X,Y)} \right)^2 / q^{(X,Y)^2} \\ + & \left(\kappa_b^{(Y,Z)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} f_b + \kappa_l^{(Y,Z)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} f_l - q^{(Y,Z)} \right)^2 / q^{(Y,Z)^2} \\ + & \left(\kappa_b^{(Z,X)} \varepsilon_b^{(Z)} \varepsilon_b^{(X)} f_b + \kappa_l^{(Z,X)} \varepsilon_l^{(Z)} \varepsilon_l^{(X)} f_l - q^{(Z,X)} \right)^2 / q^{(Z,X)^2} \\ + & \left(\kappa_b^{(X,Y,Z)} \varepsilon_b^{(X)} \varepsilon_b^{(Y)} \varepsilon_b^{(Z)} f_b + \kappa_l^{(X,Y,Z)} \varepsilon_l^{(X)} \varepsilon_l^{(Y)} \varepsilon_l^{(Z)} f_l - q^{(X,Y,Z)} \right)^2 / q^{(X,Y,Z)^2} \end{aligned}$$

(mit $q^{(U)} = N^{(U)}/N$)

→ Ausgabeparameter $\left\{ f_b, f_l, \varepsilon_b^{(X)}, \varepsilon_l^{(X)}, \varepsilon_b^{(Y)}, \varepsilon_l^{(Y)}, \varepsilon_b^{(Z)}, \varepsilon_l^{(Z)} \right\}$

(mit $f_{b,l} = n_{b,l}/N$)

Disjunkte Menge

$$s_1 = N^{(X,Y,Z)}$$

$$s_2 = N^{(X,Y)} - s_1$$

$$s_3 = N^{(Y,Z)} - s_1$$

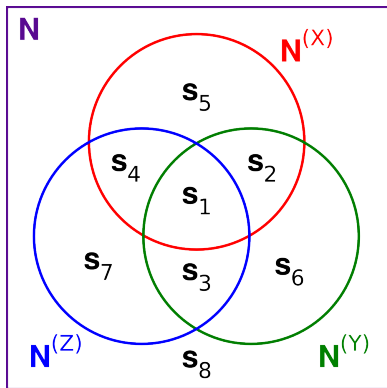
$$s_4 = N^{(Z,X)} - s_1$$

$$s_5 = N^{(X)} - s_4 - s_2 - s_1$$

$$s_6 = N^{(Y)} - s_3 - s_2 - s_1$$

$$s_7 = N^{(Z)} - s_4 - s_3 - s_1$$

$$s_8 = N - \sum_{i \leq 7} s_i$$



Statistische Unsicherheiten

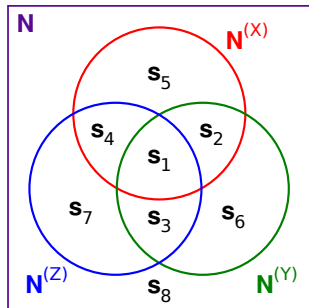
- Variiere $\{N, N^{(X)}, N^{(Y)}, N^{(Z)}, N^{(XY)}, N^{(YZ)}, N^{(ZX)}, N^{(XYZ)}\}$
- Löse Gleichungssystem für variierte $\{N', N^{(X)'}, \dots\}$
→ $\{n'_b, n'_l, \varepsilon_b^{(X)'}, \varepsilon_l^{(X)'}, \dots\}$

Wiederhole diese Prozedur mehrfach ($\mathcal{O}(10000)$)

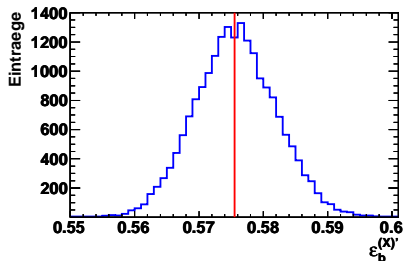
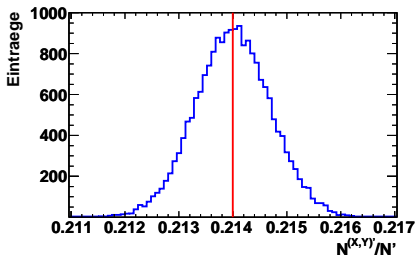
→ Berechnung des RMS bezüglich unvariiertes Lösung

Da $N, N^{(X)}, \dots$ überlappen:

- Übergang zu disjunkten Mengen s_i
- Variation gemäß $\text{Gauß}(s_i, \sqrt{s_i})$
- Berechnung von $N', N^{(X)'}, \dots$



Beispielverteilungen des Eingangsparameters $N^{(X,Y)}/N'$
und des Ausgangsparameters $\epsilon_b^{(X)'}$ bei 20000 Variationen



Systematische Unsicherheiten: Unsicherheiten der Korrekturfaktoren κ aufgrund der begrenzten Monte-Carlo-Statistik

Schritt 1

- Variiere 16 Eingangsparameter $\{N_b, N_l, N_b^{(X)}, N_l^{(X)}, \dots\}$ unter Verwendung von disjunkten Mengen (analog zum Vorgehen für statistische Unsicherheiten)
- Berechne $\{\kappa_b^{(X,Y)}, \kappa_l^{(X,Y)}, \dots\}$

Wiederhole diese Prozedur mehrfach ($\mathcal{O}(10000)$)

→ Berechnung des RMS bezüglich unvariiertes Lösung

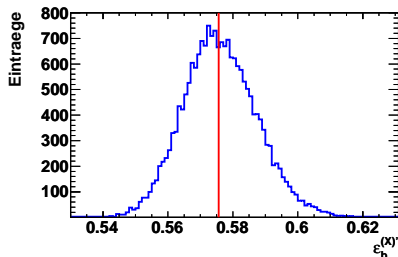
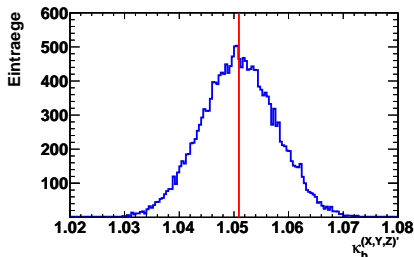
Schritt 2

- Variiere $\left\{ \kappa_b^{(X,Y)}, \kappa_l^{(X,Y)}, \dots \right\}$ gemäß einer Gaußfunktion mit dem jeweiligen RMS als Breite
- Löse Gleichungssystem für variierte $\left\{ \kappa_b^{(X,Y)'}, \kappa_l^{(X,Y)'}, \dots \right\}$
→ $\left\{ f_b', f_l', \varepsilon_b^{(X)'}, \varepsilon_l^{(X)'}, \dots \right\}$

Wiederhole diese Prozedur mehrfach ($\mathcal{O}(10000)$)

→ Berechnung des RMS bezüglich unvariiertes Lösung

Beispielverteilungen des Korrekturfaktors $\kappa_b^{(X,Y,Z)'}$ und des Ausgabeparameters $\epsilon_b^{(X)'}$ bei 20000 Variationen



Klassifikation

- Jet wird als b -Jet klassifiziert wenn ein b -Quark mit $p_T > 5$ GeV mit $\Delta R \leq 0.3$ gefunden wird
- Wenn kein b gefunden wird, wird der Jet als leichter Jet klassifiziert

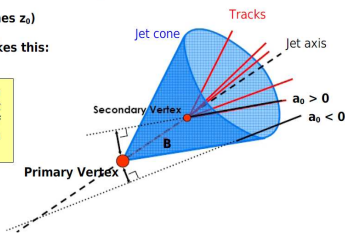
Vorzeichenbehafteter transversaler Stoßparameter

A short reminder about transverse impact parameters a_0 :

(Similar for longitudinal ones z_0)

A typical B hadron looks like this:

a_0 is distance between primary vertex and point of closest approach of track to primary vertex in the transverse plane



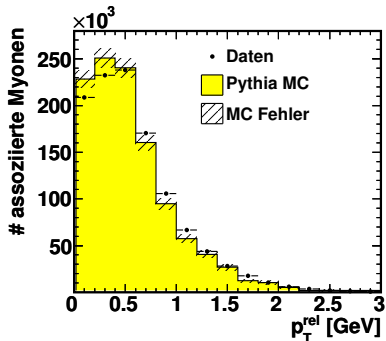
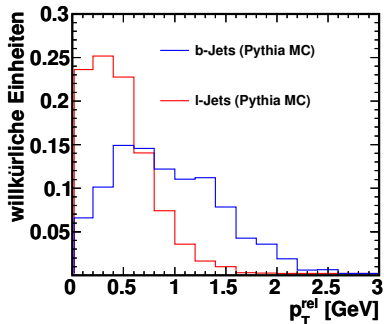
Two main ways of signing an impact parameter in ATLAS:

- 1.) Impact parameter as used in the general parametrization of tracks:
(general track is fixed by five parameters: ϕ , θ , q/p , d_0 and z_0)
Sign is just a convention in this case -> no physical information
- 2.) Impact parameter as used for b-tagging:
Sign is calculated with respect to jet axis, positive if intersection of track with jet axis upstream with respect to jet flight direction

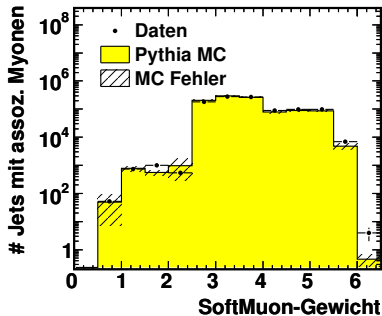
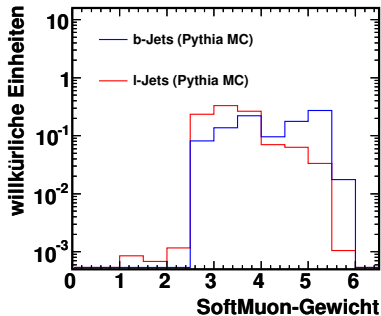
$$\text{sign}(d_0) = (\vec{P}_j \times \vec{P}_t) \cdot (\vec{P}_t \times (\vec{X}_{pv} - \vec{X}_t))$$

Zerfallspunkt des b -Hadrons muss entlang seiner Flugbahn liegen

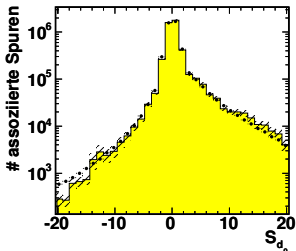
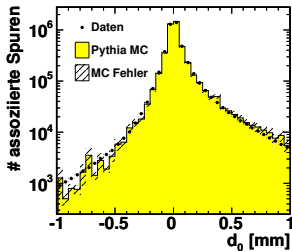
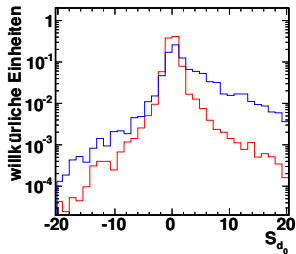
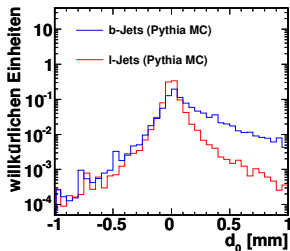
SoftMuon-Tagger Eingangsparameter



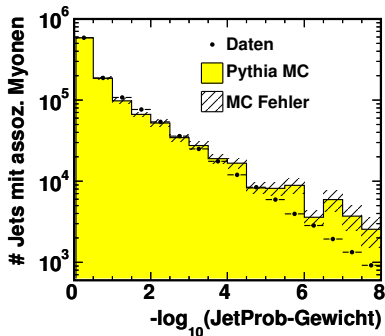
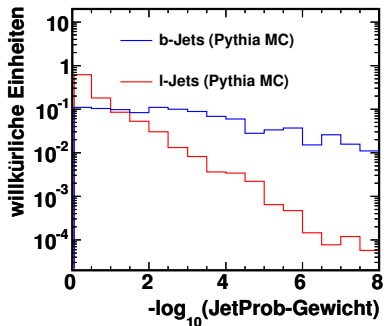
SoftMuon-Tagger Ausgabeparameter



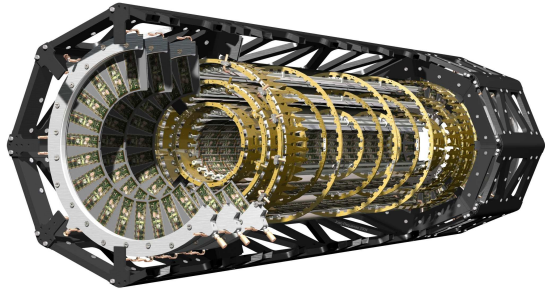
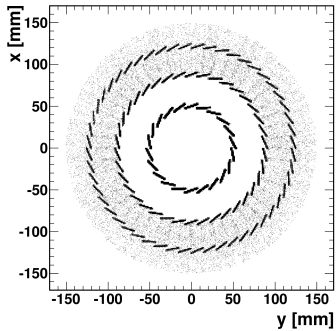
JetProb-Tagger Eingangsparmeter



JetProb-Tagger Ausgabeparameter



Der ATLAS-Pixeldetektor



Der ATLAS-Pixeldetektor

