



Национальный исследовательский ядерный университет  
«МИФИ»

Кафедра физики элементарных частиц №40



Научная исследовательская работа студента на тему:

# Применение методов машинного обучения для выделения процессов рассеяния векторных бозонов

Научный руководитель  
к.ф.-м.н., доцент  
Солдатов Евгений Юрьевич

Консультант  
Петухов Александр Максимович

г. Москва 2021

Работа  
студента 3-ого курса  
Савельева Константина  
Михайловича  
ИЯФиТ

# Введение

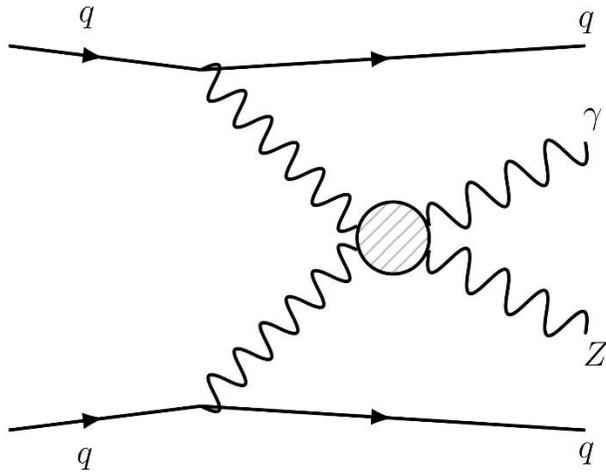


Диаграмма процесса рассеяния векторных бозонов

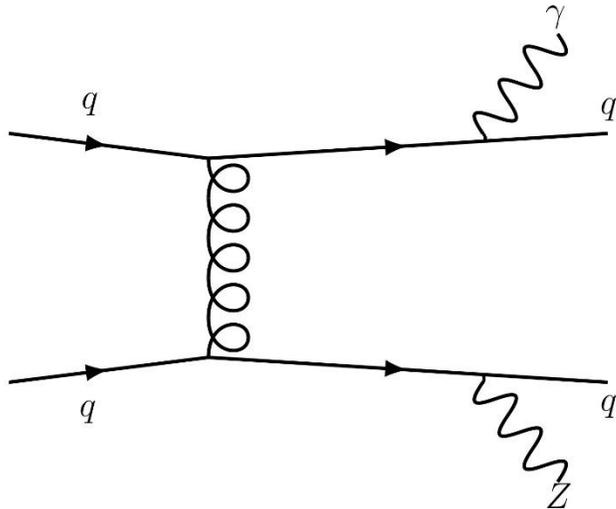
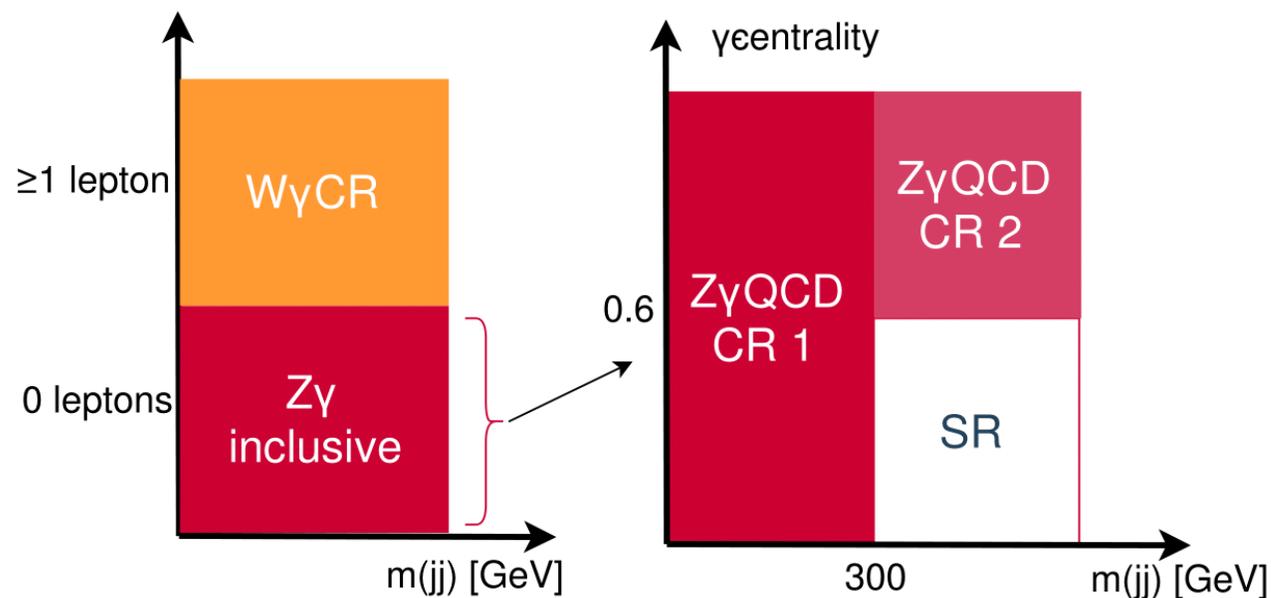


Диаграмма процесса КХД образования состояния  $Z\gamma jj$

- Целью работы является поиск редкого, ранее не наблюдавшегося процесса рассеяния векторных бозонов с рождением Z-бозона, фотона и двух адронных струй с последующим распадом Z-бозона на нейтрино и антинейтрино.
- Подобные процессы интересны с точки зрения поиска «новой физики» из-за их высокой чувствительности к отклонениям параметров от Стандартной модели.
- Выделение этого процесса является сложной задачей из-за высокого сечения основного фонового процесса – КХД образования идентичного конечного состояния.
- Для вычисления сечения исследуемого процесса с достаточной точностью необходимо эффективно отделять сигнальные события от фоновых. Одномерные фиксированные отборы не дают достаточной значимости, поэтому в работе исследовалось применение алгоритмов машинного обучения к разделению событий.

# Используемые данные

Работа производилась с Монте-Карло моделированными данными протон-протонных столкновений в детекторе ATLAS на БАКе с энергией 13TeV и интегральной светимостью  $139 \text{ fb}^{-1}$  и реальными данные, набранными в течении 2015-2018 гг.



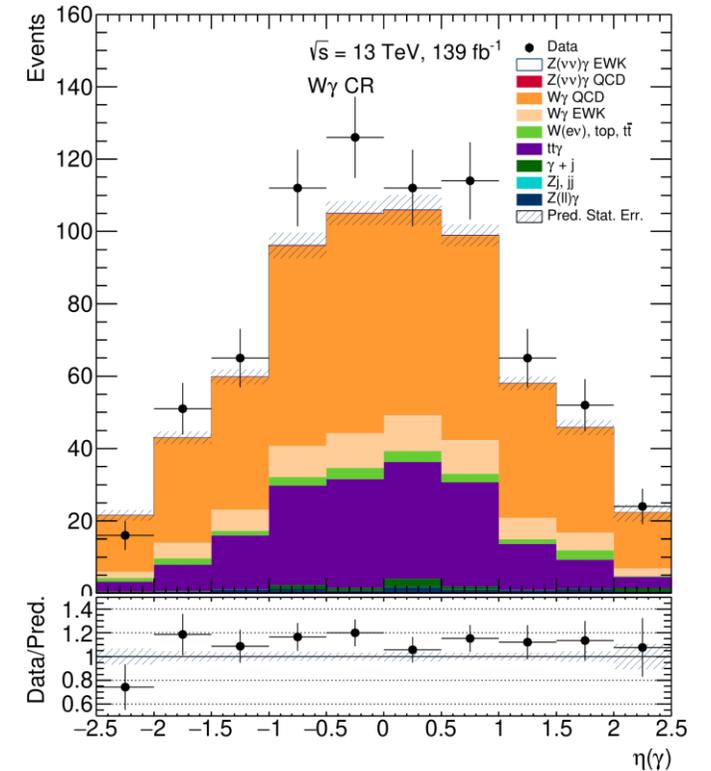
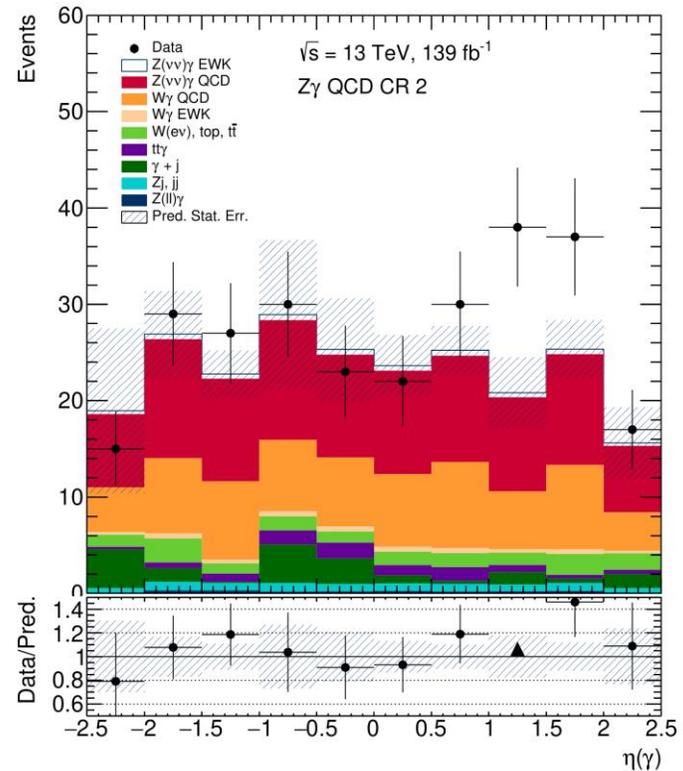
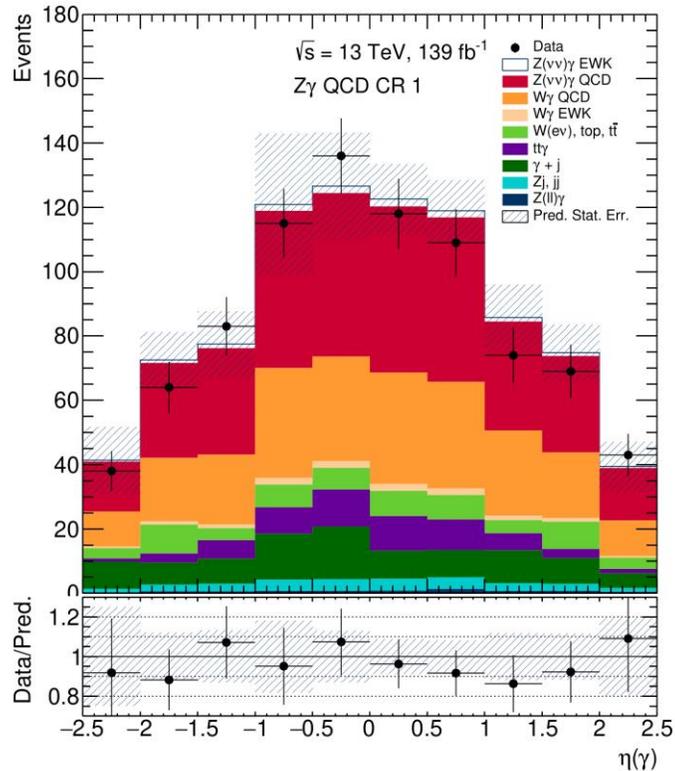
# Проверка Монте-Карло моделирования данных

Для проверки согласованности Монте-Карло сгенерированных данных реальным данным в трёх регионах были построены распределения переменных, используемых для обучения моделей.

Первый  $Z\gamma$  QCD контрольный регион

Второй  $Z\gamma$  QCD контрольный регион

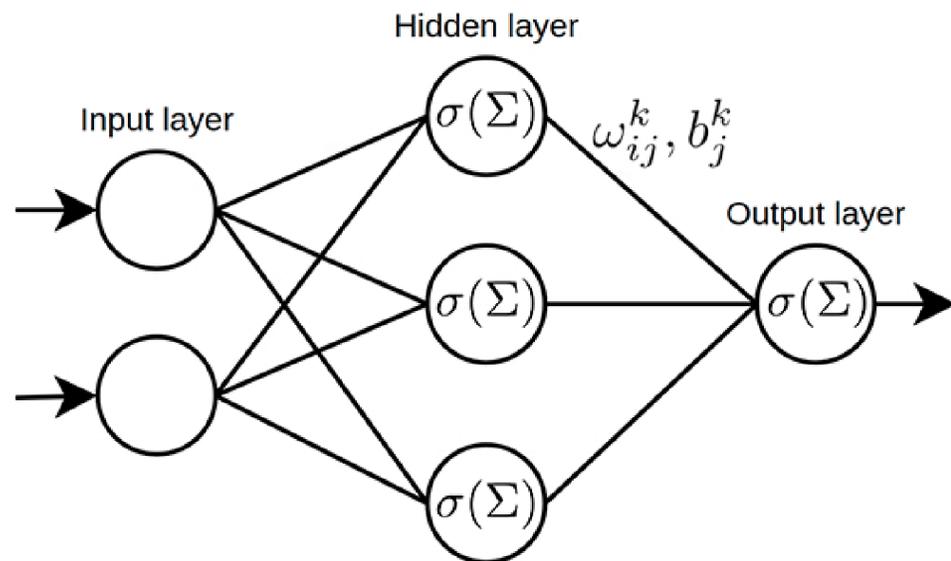
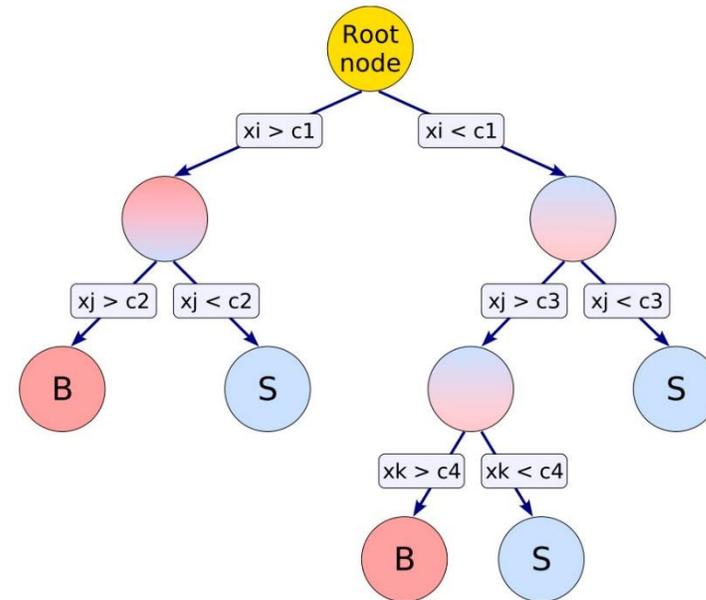
$W\gamma$  контрольный регион



# Алгоритмы BDT и MLP

Boosted Decision Trees (BDT) – это классификатор с бинарной древовидной структурой, позволяющий разбивать фазовое пространство на множество областей.

- небольшое время обучения
- не склонен к переобучению из-за
- не требует подготовки переменных

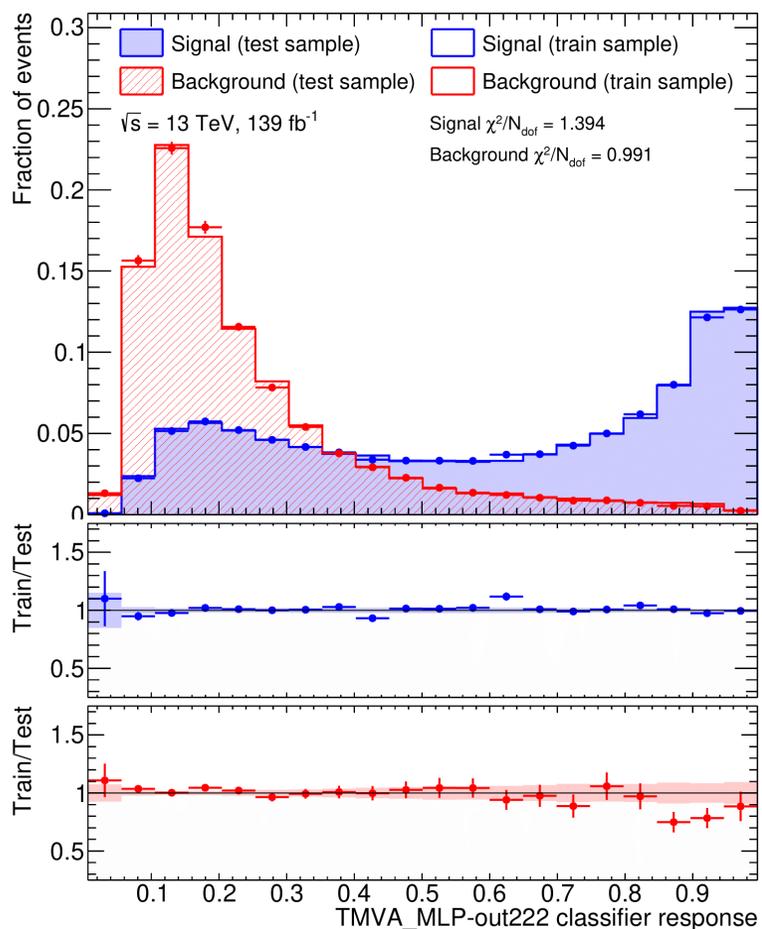


Алгоритм MLP (Multilayer Perceptron) – это одна из простейших моделей нейронных сетей.

- большей склонностью к переобучению,
- большое число параметров для настройки
- требует минимальной подготовки входных переменных
- может, в зависимости от структуры сети, иметь довольно большое время обучения.

# Тренировка моделей. Подбор параметров.

В процессе работы был создан большой набор моделей с различными настройками. Для проверки перетренировки моделей сравнивались распределения отклика для тренировочной и тестовой выборок.

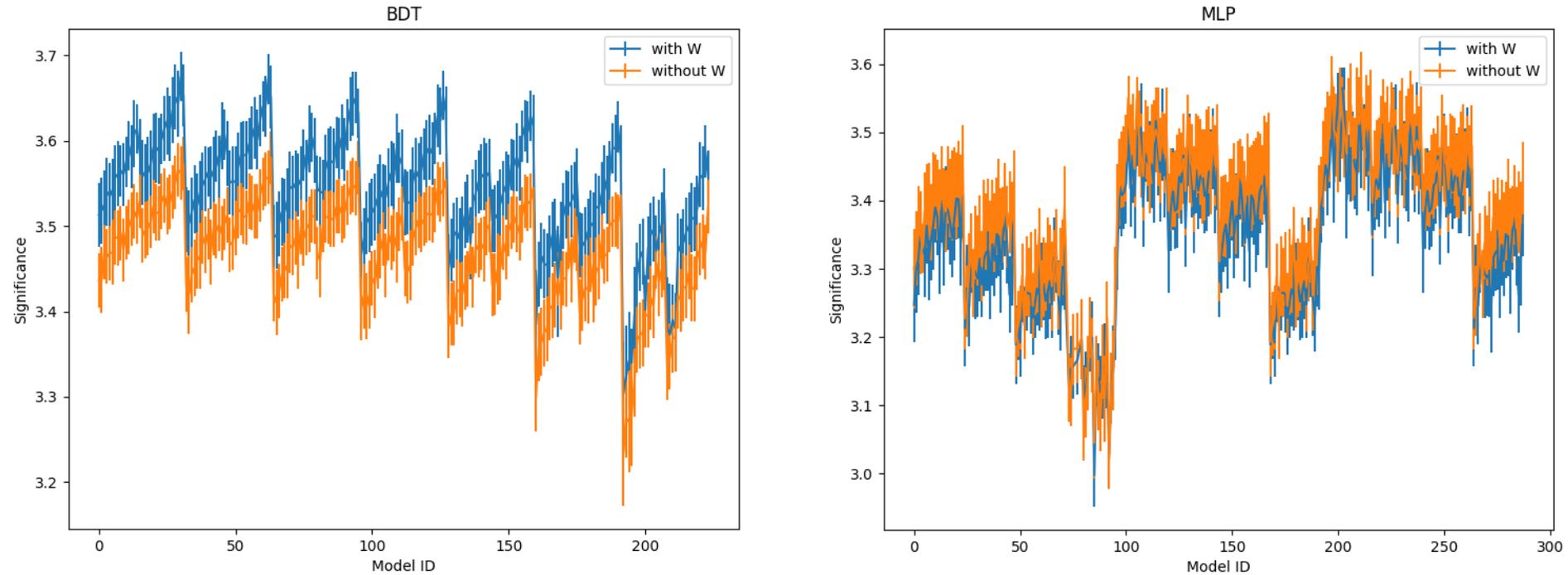


Были отобраны лучшие модели, обеспечивающие максимальную значимость. Методы BDT и MLP показали примерно одинаковый результат, больший по сравнению с фиксированными отборами.

	Вхожд. сигнал	Вхожд. фон	Кол-во сигнала	Кол-во фона	$\sigma_{\max}$
До отборов	90035	86888	$46.9 \pm 0.2$	$321.0 \pm 7.4$	$2.44 \pm 0.03$
Фикс. отборы	50362	11509	$26.3 \pm 0.1$	$39.7 \pm 2.5$	$3.23 \pm 0.06$
BDT78	52107	10267	$27.2 \pm 0.1$	$30.0 \pm 1.2$	$3.60 \pm 0.04$
BDT160 <sub>nw</sub>	53480	10847	$28.0 \pm 0.1$	$34.2 \pm 1.0$	$3.55 \pm 0.03$
MLP222	52108	10529	$27.2 \pm 0.1$	$33.3 \pm 1.3$	$3.57 \pm 0.05$
MLP198 <sub>nw</sub>	5183	9847	$27.1 \pm 0.1$	$30.2 \pm 0.9$	$3.58 \pm 0.06$

# Влияние Монте-Карло весов событий на обучение

Подавляющее большинство библиотек машинного обучения, необходимых для перехода к более продвинутым моделям, не поддерживают использование Монте-Карло весов при обучении. Поэтому была проведена проверка того, как влияют веса на обучение моделей. Был натренирован идентичный набор моделей, но без учёта весов. Влияние весов на алгоритм BDT заметно, а MLP с весами и без показывает примерно одинаковые результаты.



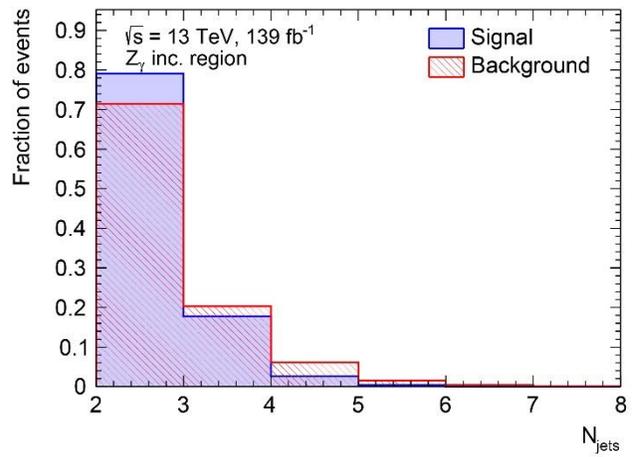
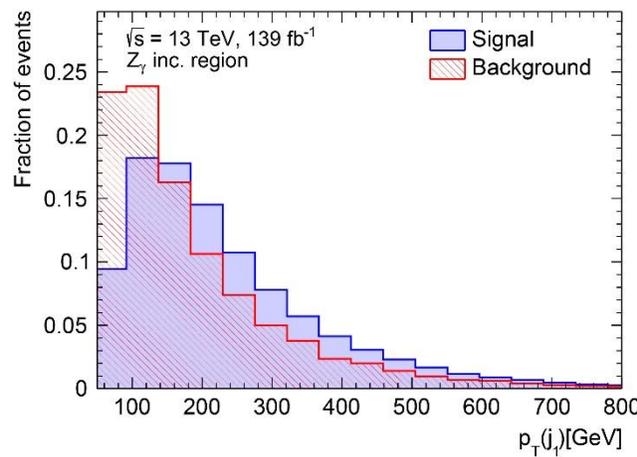
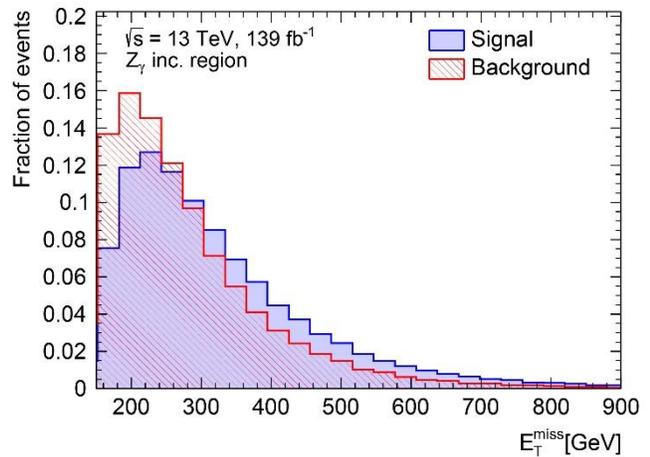
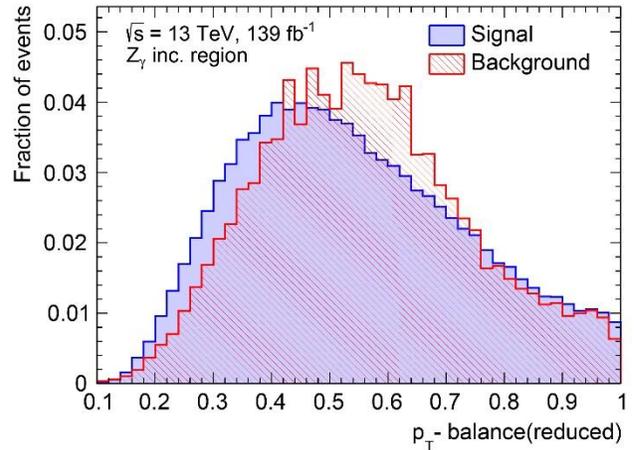
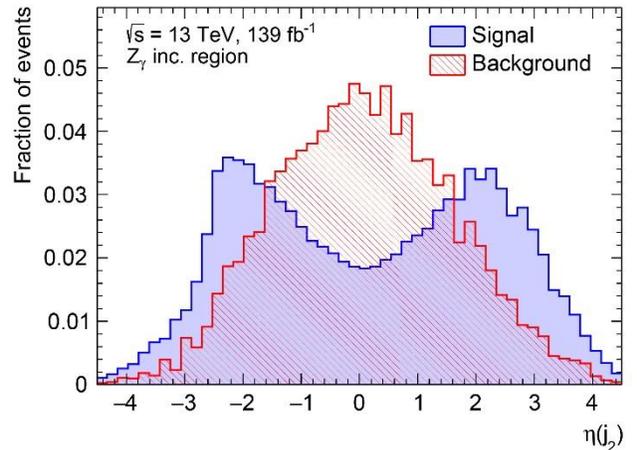
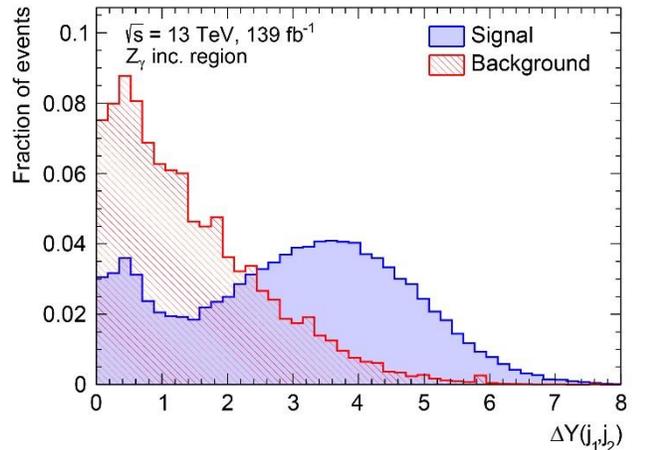
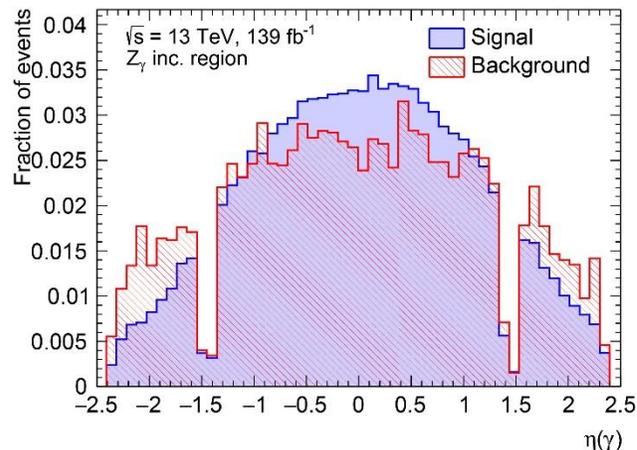
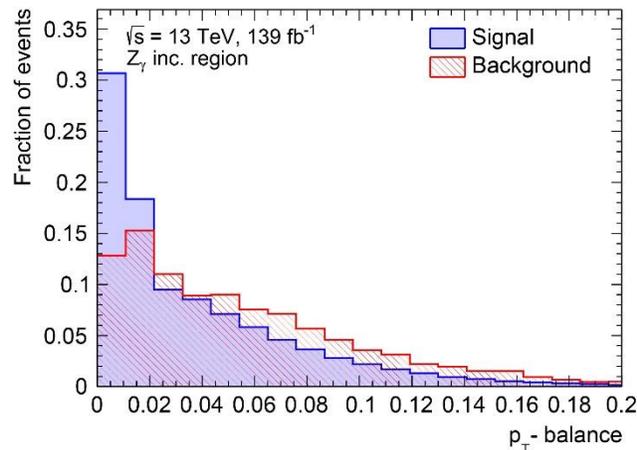
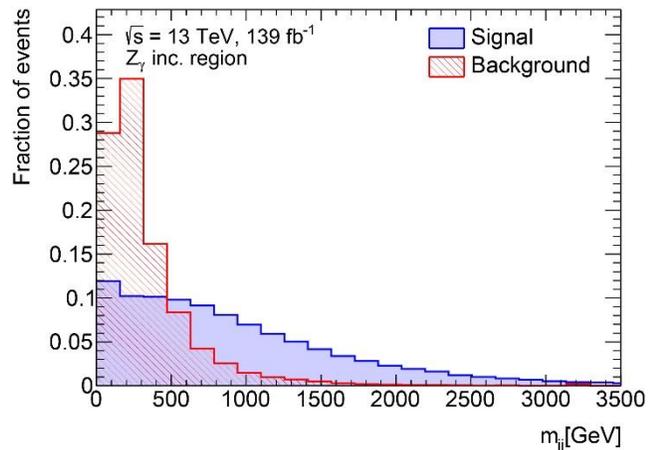
	С весами			Без весов		
	$N_{\text{mod}}$	Среднее	Макс.	$N_{\text{mod}}$	Среднее	Макс.
BDT	116	$3.511 \pm 0.004$	$3.60 \pm 0.04$	182	$3.456 \pm 0.003$	$3.55 \pm 0.03$
MLP	210	$3.355 \pm 0.004$	$3.57 \pm 0.05$	255	$3.383 \pm 0.004$	$3.58 \pm 0.06$

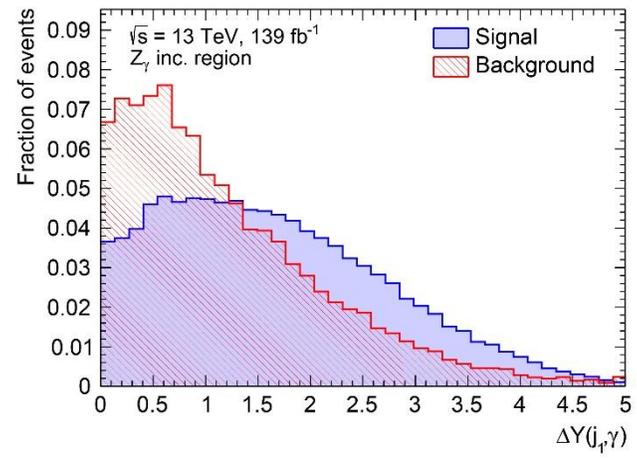
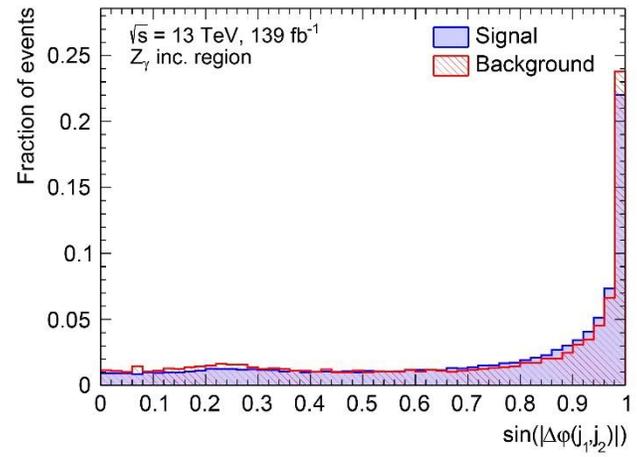
# Заключение

- Проведена проверка согласованности МК моделирования с реальными данными от столкновений.
- Было произведено сравнение результатов работы двух наиболее популярных алгоритмов машинного обучения MLP, BDT и стандартного метода фиксированных отборов.
- Проведено исследование влияния учёта МК весов событий при тренировке моделей.

В дальнейшем планируется перейти к более продвинутым моделям деревьев решений, таким как xgboost или lightgbm, и новым библиотекам нейронных сетей, таким как TensorFlow или PyTorch, для улучшения отделения сигнала от фона и получения большей значимости и их тщательная настройка.

Спасибо за внимание!





Переменная	Ограничение
$E_T^{miss}$	$> 120 \text{ GeV}$
$E_T^\gamma$	$> 150 \text{ GeV}$
Число фотонов	$N_\gamma = 1$
Число струй	$N_{jets} \geq 2$
Число лептонов	$N_e = 0, N_\mu = 0$
$ \Delta\phi(\gamma, \vec{p}_T^{miss}) $	$> 0.4$
$ \Delta\phi(j_1, \vec{p}_T^{miss}) $	$> 0.3$
$ \Delta\phi(j_2, \vec{p}_T^{miss}) $	$> 0.3$

Переменная	Ограничение
$W\gamma$ контрольный регион	
$N_{leptons}$	$\geq 1$
$Z\gamma$ QCD контрольный регион 1	
$N_{leptons}$	$= 0$
$m_{jj}$	$< 300 \text{ GeV}$
$Z\gamma$ QCD контрольный регион 2	
$N_{leptons}$	$= 0$
$m_{jj}$	$> 300 \text{ GeV}$
$\gamma$ -centrality	$> 0.6$
$Z\gamma$ EWK сигнальный регион	
$N_{leptons}$	$= 0$
$m_{jj}$	$> 300 \text{ GeV}$
$\gamma$ -centrality	$< 0.6$

- $m_{jj}$  – инвариантная масса двух струй
- $\Delta Y(j_1, j_2)$  – разность быстрот двух струй
- $E_T^{\text{miss}}$  – недостающий поперечный импульс
- $p_T - \text{balance} = \frac{|\vec{p}_T^{\text{miss}} + \vec{p}_T^\gamma + \vec{p}_T^{j_1} + \vec{p}_T^{j_2}|}{E_T^{\text{miss}} + E_T^\gamma + p_T^{j_1} + p_T^{j_2}}$  – баланс поперечных импульсов
- $\eta(j_2)$  – псевдобыстрота второй по значению поперечного импульса струи
- $p_T(j_1)$  – поперечный импульс лидирующей струи
- $\eta(\gamma)$  – псевдобыстрота фотона
- $p_T - \text{balance}(\text{reduced}) = \frac{|\vec{p}_T^\gamma + \vec{p}_T^{j_1} + \vec{p}_T^{j_2}|}{E_T^\gamma + p_T^{j_1} + p_T^{j_2}}$  – сокращённый баланс поперечных импульсов
- $N_{\text{jets}}$  – число адронных струй
- $\sin \left| \frac{\Delta\varphi(j_1, j_2)}{2} \right|$
- $\Delta Y(j_1, \gamma)$  – разность псевдобыстрот между струёй и фотоном

$$p_T - \text{balance} = \frac{|\vec{p}_T^{miss} + \vec{p}_T^\gamma + \vec{p}_T^{j_1} + \vec{p}_T^{j_2}|}{E_T^{miss} + E_T^\gamma + p_T^{j_1} + p_T^{j_2}}$$

$$p_T - \text{balance}(\text{reduced}) = \frac{|\vec{p}_T^\gamma + \vec{p}_T^{j_1} + \vec{p}_T^{j_2}|}{E_T^\gamma + p_T^{j_1} + p_T^{j_2}}$$

$$\zeta(\gamma) = \left| \frac{\eta_\gamma - \frac{\eta_{j_1} + \eta_{j_2}}{2}}{\eta_{j_1} - \eta_{j_2}} \right|$$

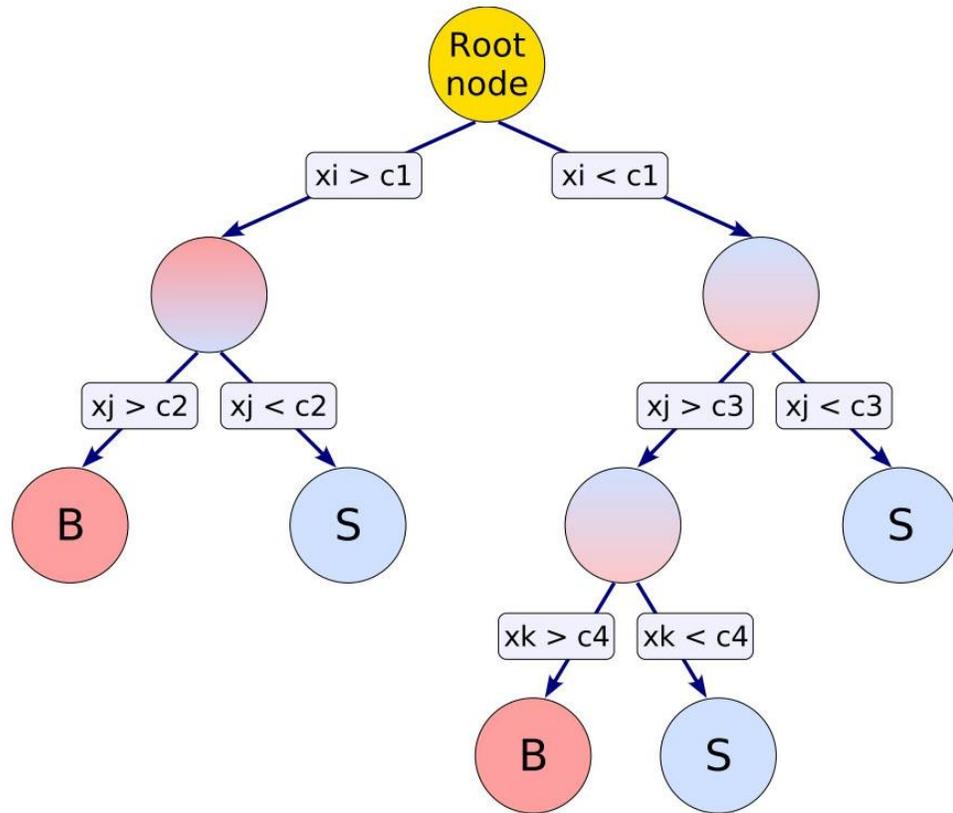
где  $\eta_\gamma$  – псевдобыстрота фотона,  $\eta_{j_1}, \eta_{j_2}$  – псевдобыстроты струй.

Переменная	Ограничение
$\zeta(\gamma)$	$< 0.455$
$m_{jj}$	$> 697 \text{ GeV}$
$p_T - balance$	$< 0.064$
$\Delta Y(j_1, i_2)$	$> 2.227$

Модель	Параметр	Значения	
BDT	NTrees	600, 500, 400, 300, 200, 100, 50	
	NCuts	20, 30, 40, 50	
	MaxDepth	2, 3	
	shrinkage	0.05, 0.1, 0.2, 0.5	
MLP	LearningRate	0.001, 0.005, 0.01	
	BatchSize	3, 5, 10, 50	
	HiddenLayers		N; N+10; N+20; N+50
			N,N; N+10,N; N+20,N; N+50,N; N+5,N+5; N+10,N+10; N+20,N+20; N+50,N+50
		N,N,N; N+10,N,N; N+20,N,N; N+50,N,N; N+10,N+10,N; N+20,N+20,N; N+50,N+50,N; N+5,N+5,N+5; N+10,N+10,N+10; N+20,N+20,N+20; N+50,N+50,N+50;	

BDT			MLP		
	BDT78	BDT160 <sub>nw</sub>		MLP222	MLP198 <sub>nw</sub>
NTrees	400	200	LearningRate	0.01	
NCuts	30	50	BatchSize	5	3
MaxDepth	2	3	HiddenLayers	N+10,N	
shrinkage	0.5		TrainingMethod	BP	
BoostType	Grad		-		

# Алгоритм Boosted Decision Trees (BDT)

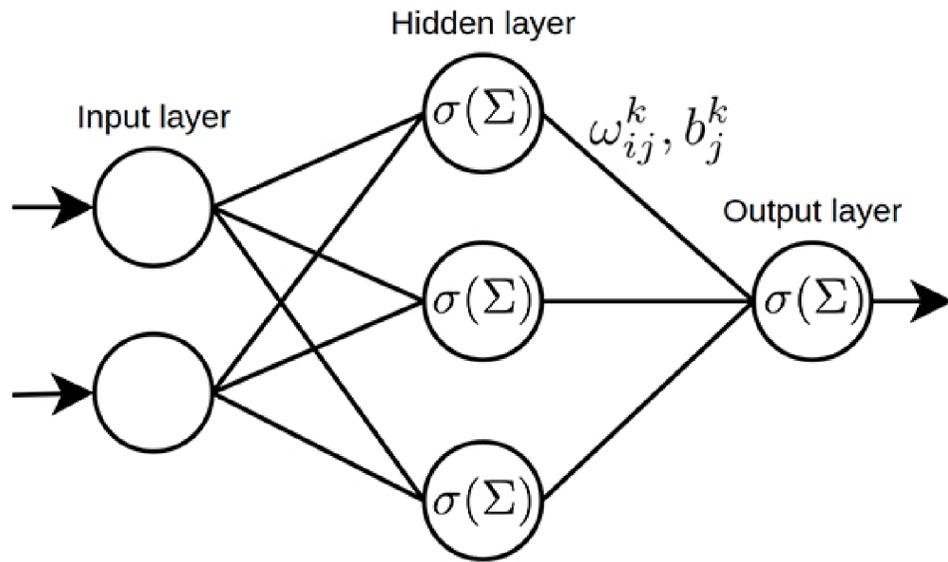


Работа метода заключается в создании леса бинарных деревьев решений.

Принцип их построения заключается в том, что для каждого узла дерева определяется переменная и ограничение по ней, которые обеспечивают максимальное разделение сигнала и фона в дочернем узле.

Для того, чтобы исключить влияние флуктуаций в данных, применяемых для обучения классификатора, используется бустинг. Он заключается в создании леса деревьев решений, в котором при создании каждого последующего дерева алгоритм переоценивает веса событий таким образом, чтобы уделить больше внимания неверно классифицированным событиям.

# Алгоритм Multilayer Perceptron



Принцип его работы заключается в последовательном применении линейных преобразований к переменным между слоями нейронов и передаточной функции для получения отклика.

$$\sigma(x) = \frac{1}{1 + e^{-x}}, \quad \sigma(x) = \tanh x$$

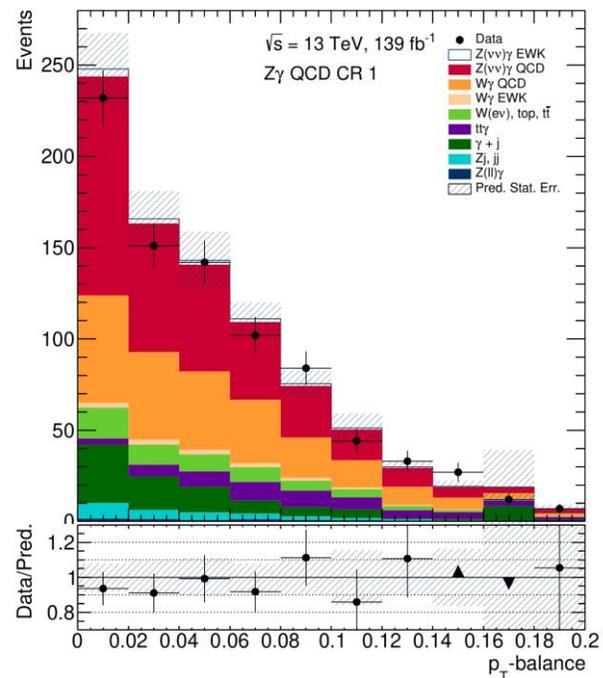
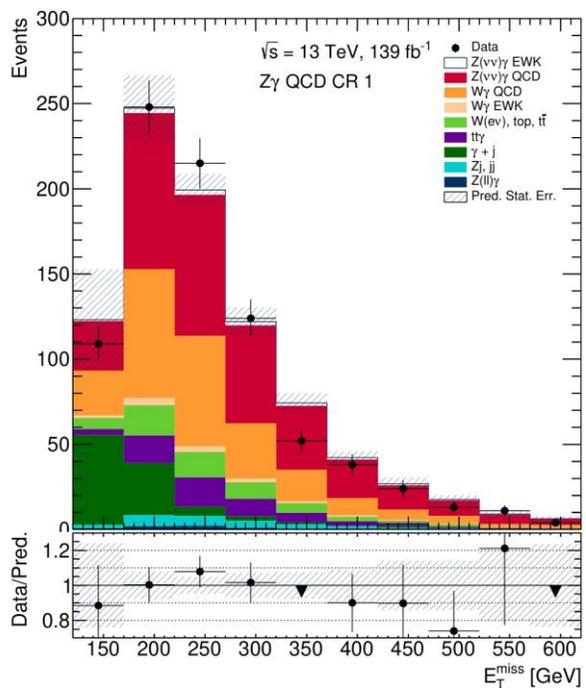
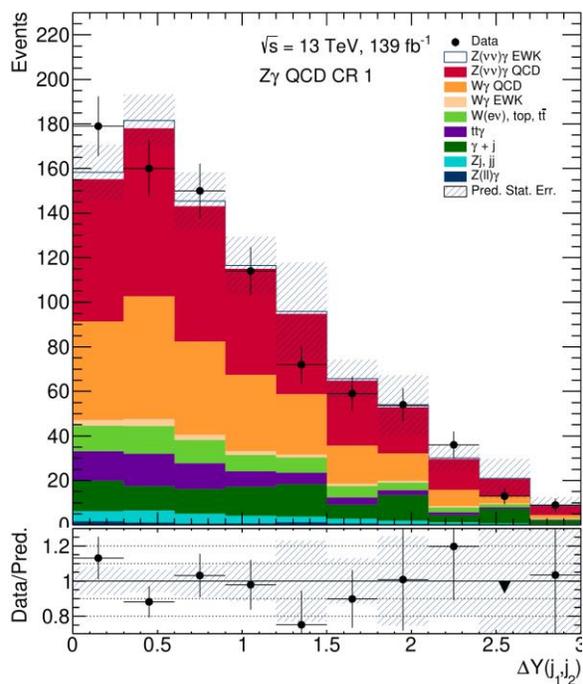
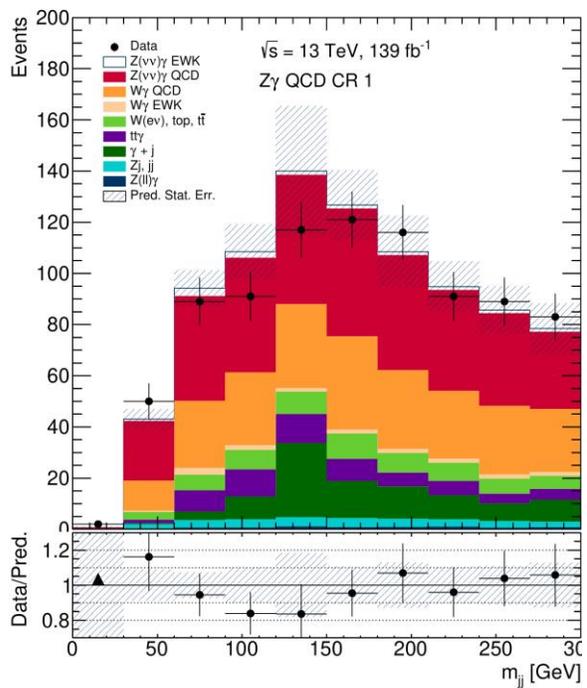
Одним из методов численной оптимизации определяется минимум функции ошибок, которая определяет качество классификации событий, например

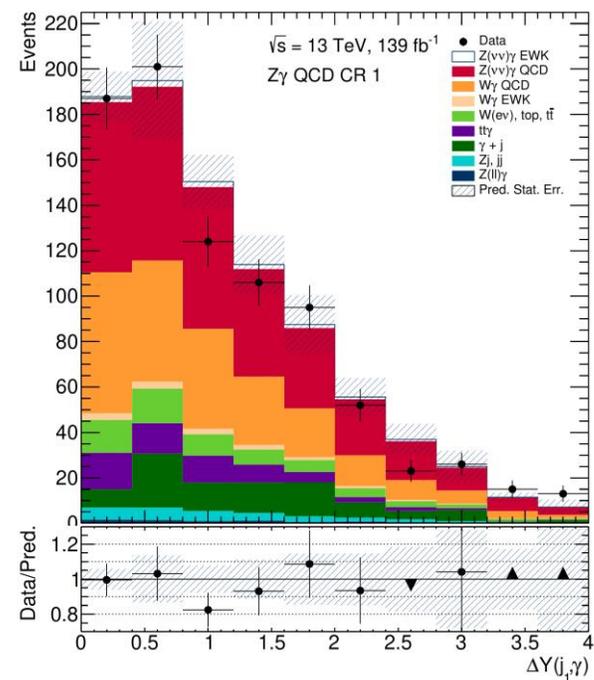
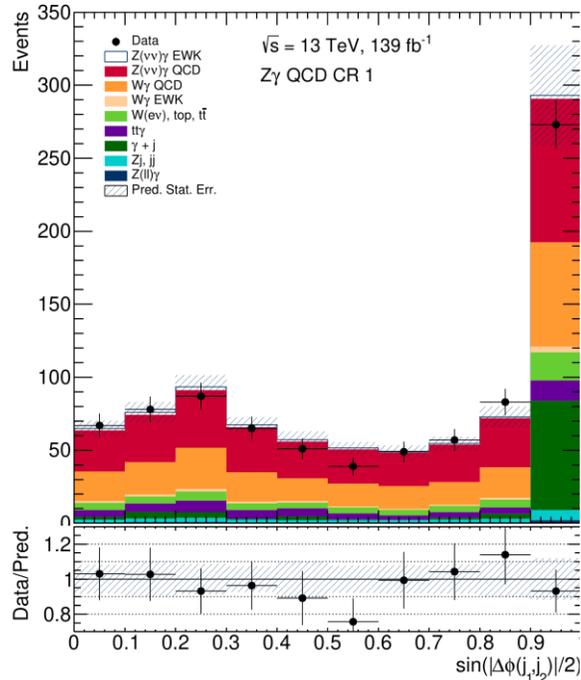
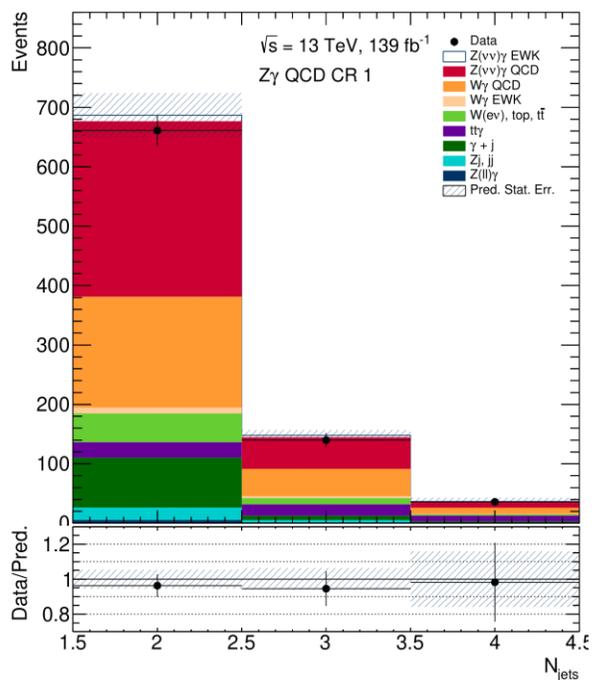
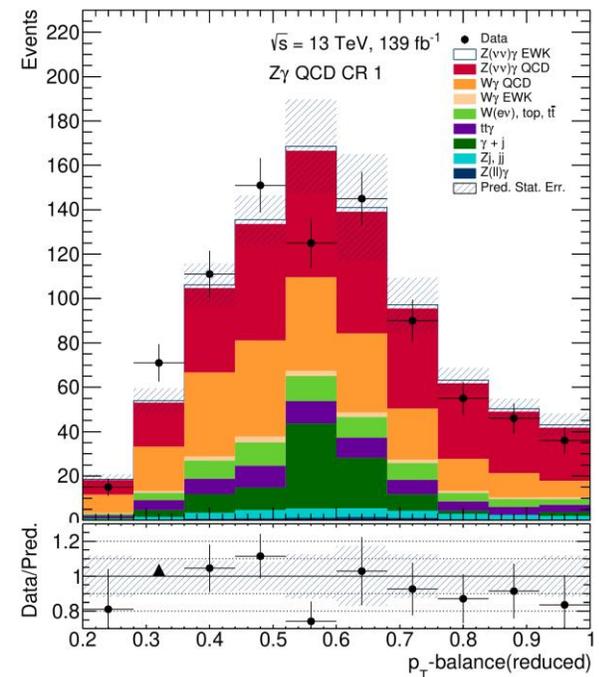
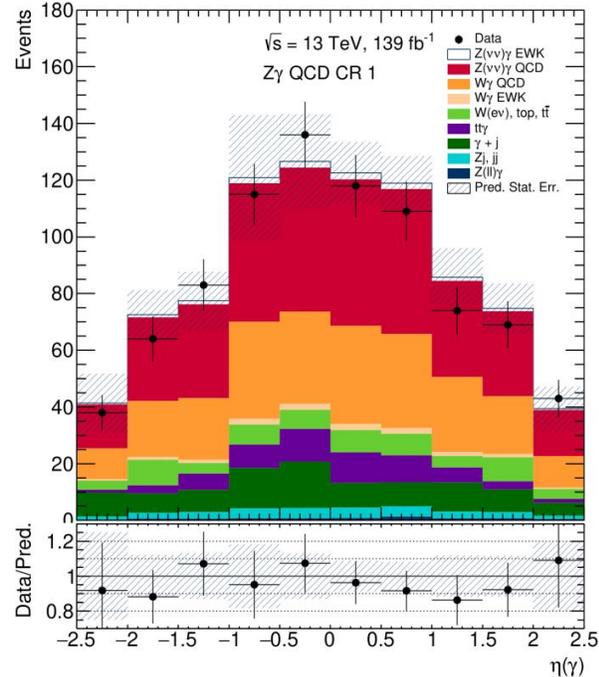
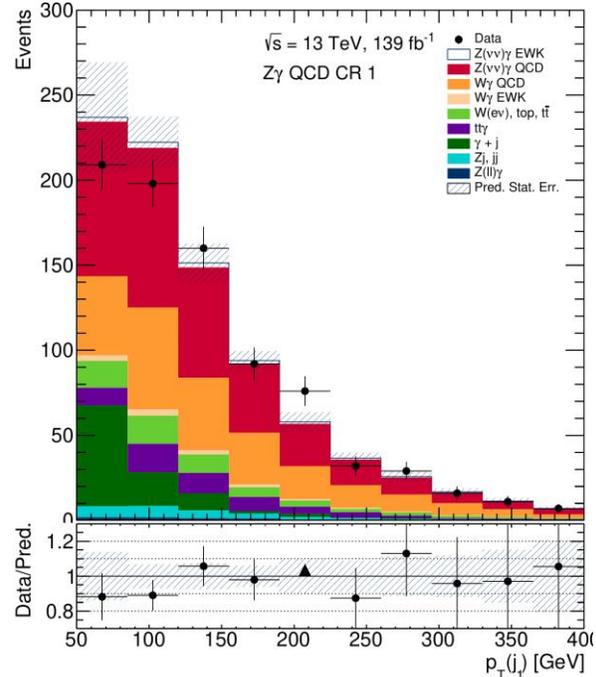
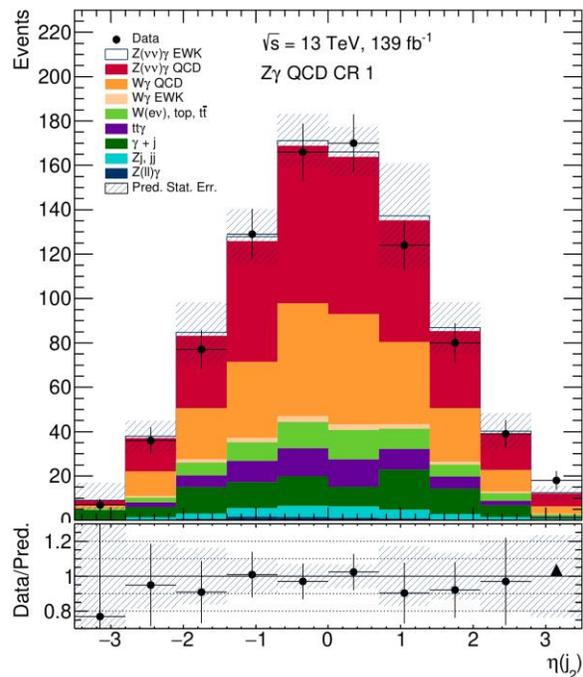
$$f_{loss}(\vec{y}) = \frac{1}{2} \sum (y_i - \hat{y}_i)^2$$

Простейшим методом оптимизации является алгоритм обратного распространения ошибки, при котором ошибка распространяется от выходов сети к её входам. Веса и смещения на каждой итерации изменяются на величины:

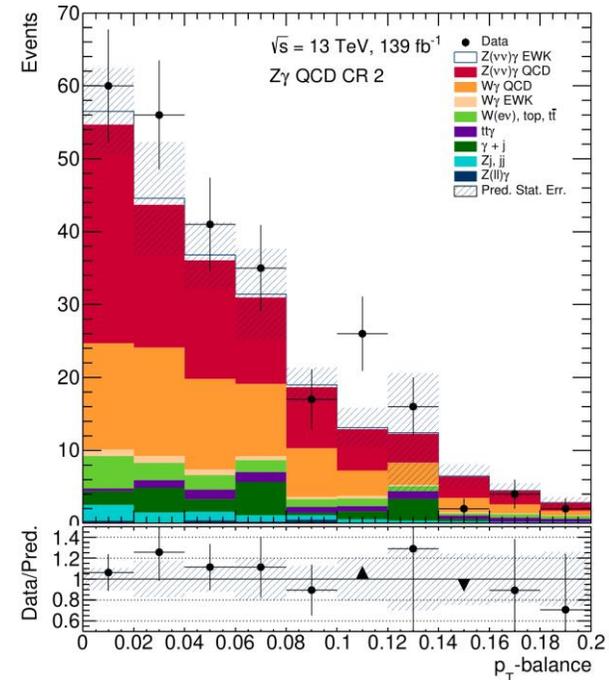
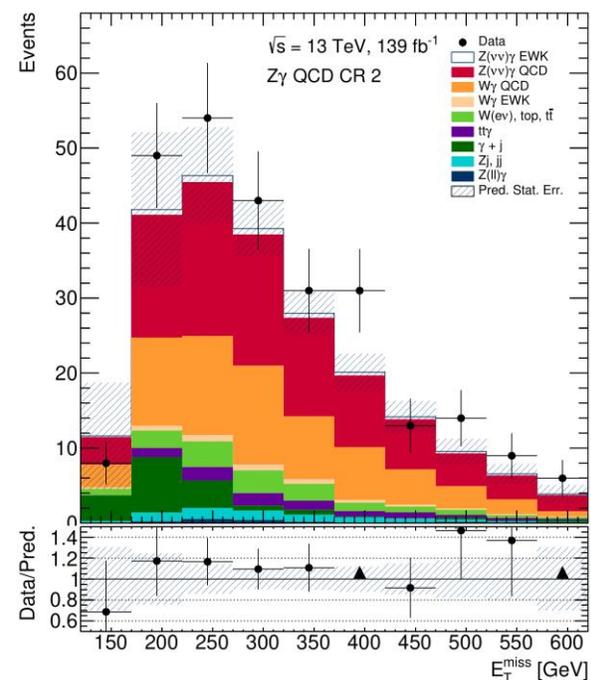
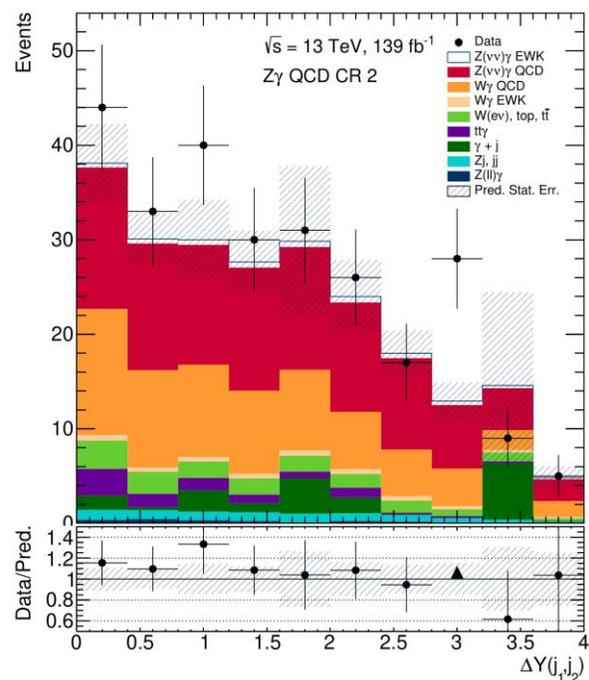
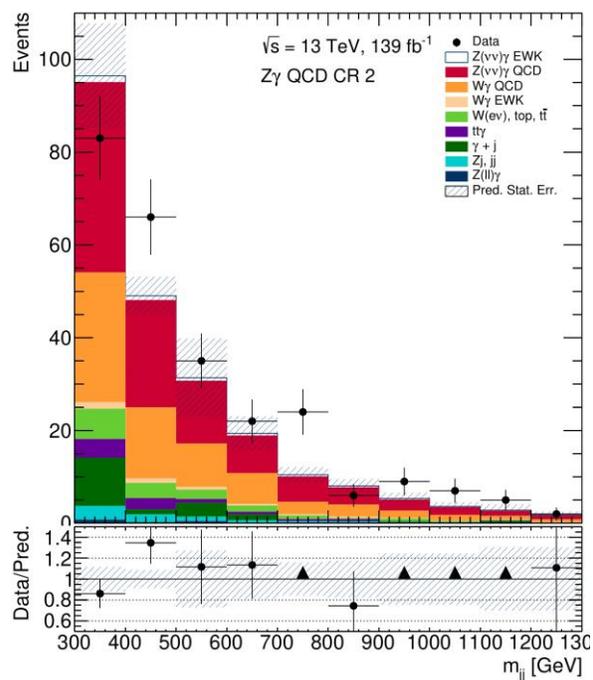
$$\Delta w_{ij}^k = -\alpha \frac{\partial f_{loss}}{\partial w_{ij}^k}, \quad \Delta b_j^k = -\alpha \frac{\partial f_{loss}}{\partial b_j^k}$$

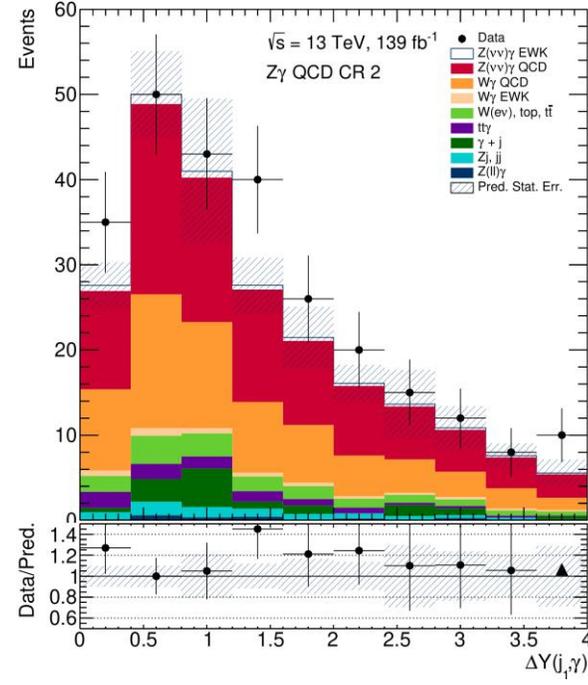
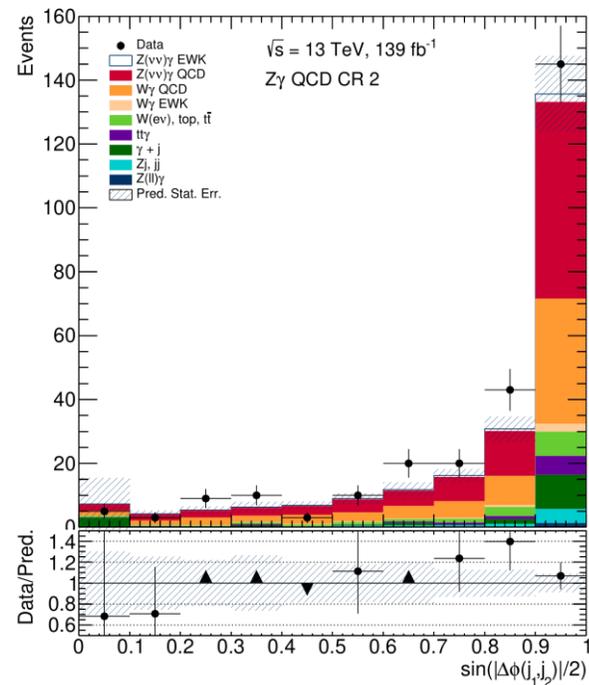
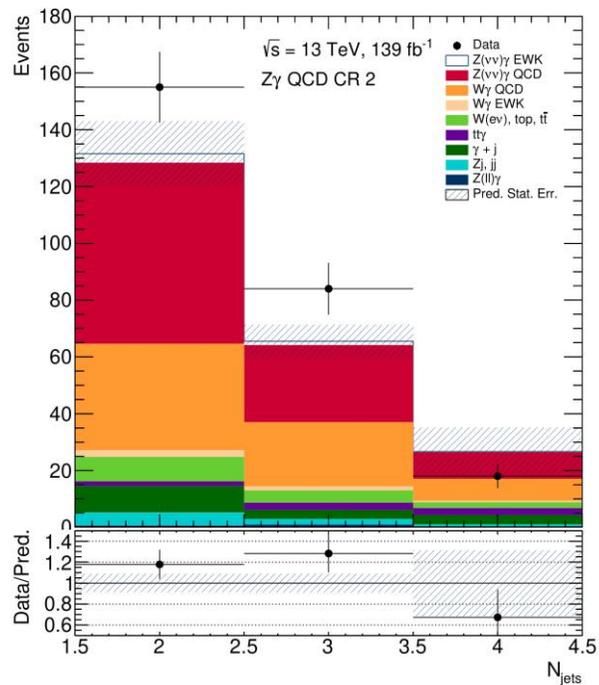
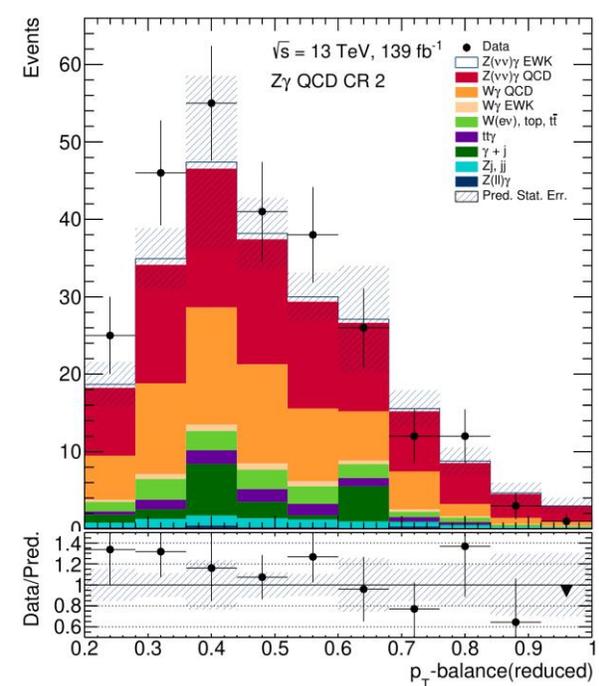
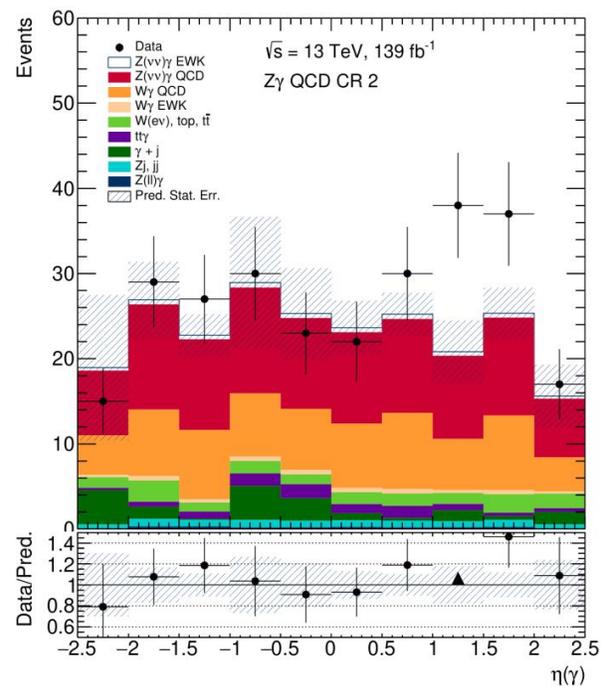
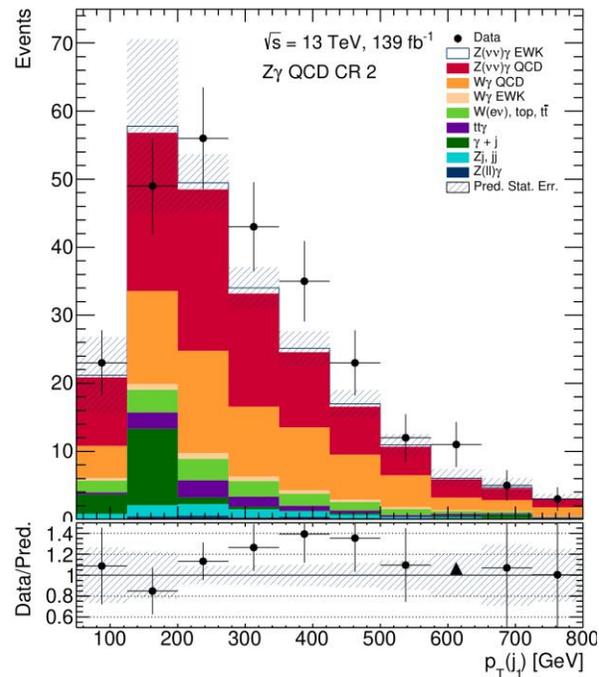
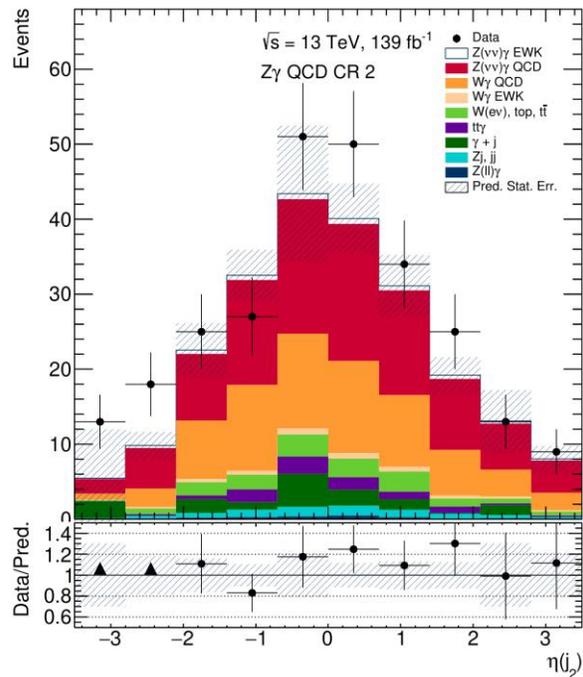
# Первый $Z\gamma$ QCD контрольный регион





## Второй $Z\gamma$ QCD контрольный регион





# Wγ контрольный регион

