Восстановление плоскости реакции с помощью BBC в SPD

Алпатов Е.В.

Совместное совещание групп МИФИ-ЛФВЭ в МИФИ

14 октября 2025

Мотивация

• Плоскость реакции в столкновениях ионов задается прицельным параметром и направлением пучка

• Азимутальный угол плоскости - Ψ_{RP}

• Азимутальное распределение частиц, разложенное в ряд Фурье:

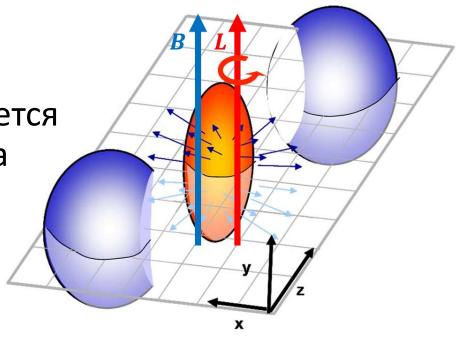
•
$$E \frac{d^3N}{d^3p} = \frac{1}{2\pi} \frac{d^2N}{p_T dp_T dy} (1 + \sum_{n=1}^{\infty} 2v_n \cos(n(\varphi - \Psi_{RP})))$$

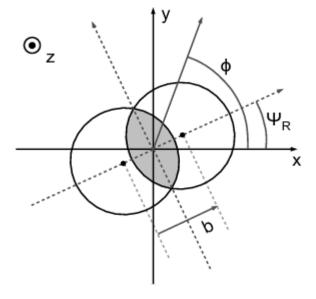
•
$$v_n = \langle \cos[n(\varphi_i - \Psi_{RP})] \rangle$$

• Глобальную поляризацию гиперонов считают с помощью плоскости реакции

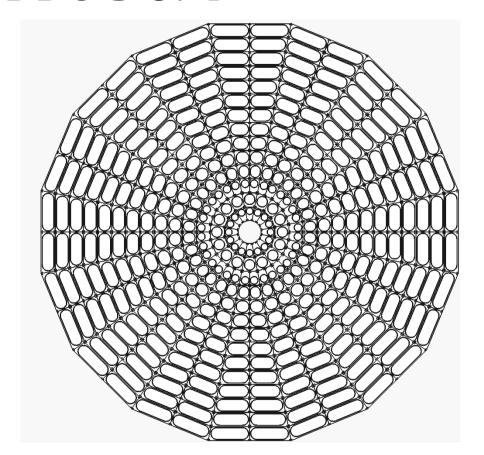
•
$$P_H = \frac{8}{\pi \alpha_H} \langle \sin(\psi_{RP} - \varphi_b^*) \rangle$$

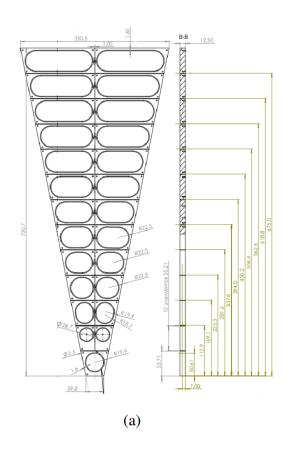
• Фемтоскопические исследования, СМЕ и т.д.

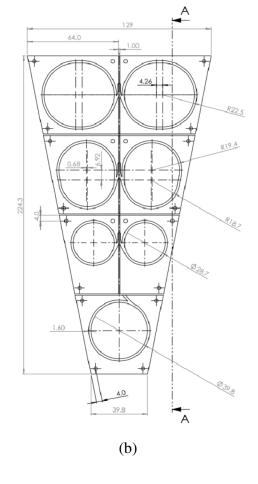




BBC B SPD



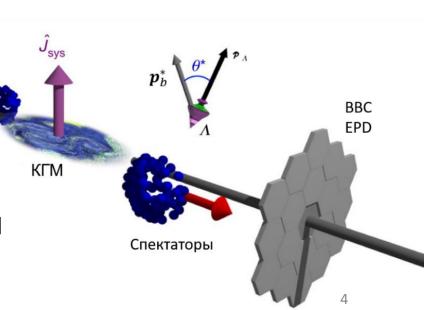




• Задача: написание программного пакета для восстановления плоскости реакции с помощью детектора ВВС

Как восстанавливается плоскость?

- Метод плоскости событий:
 - $Q_{n,x} = \sum_i w_i \cos(n\varphi_i) = \mathbf{Q}_n \cos(n\Psi_n)$
 - $Q_{n,y} = \sum_{i} w_i \sin(n\varphi_i) = \mathbf{Q}_n \sin(n\Psi_n)$
 - $\Psi_n = \arctan^2(Q_{n,y}, Q_{n,x})/n$
 - $v_n^{\text{obs}}(p_T, y) = \langle \cos[n(\varphi_i \Psi_n)] \rangle$
- Плоскость реакции ~ плоскость событий первого порядка
- Ψ_1 восстанавливается по спектаторам (непровзаимодействовавшие нуклоны)
- BBC в SPD можно использовать для восстановления Ψ_1
- Ограниченный аксептанс -> требуются коррекции

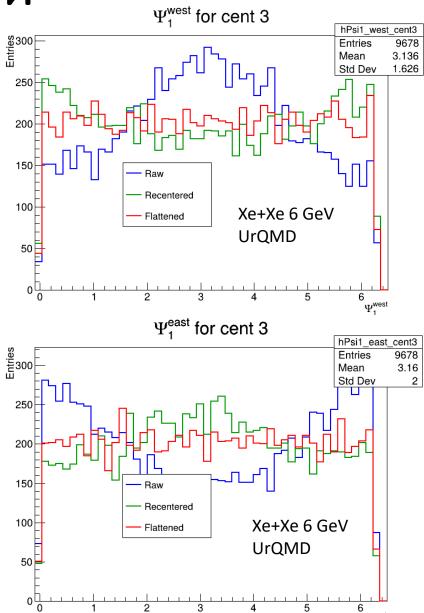


Коррекции плоскости событий

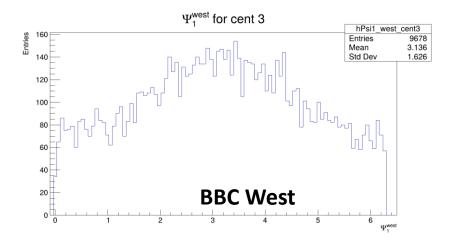
- Дополнительное взвешивание w_i
- Отцентровка (Recentering)

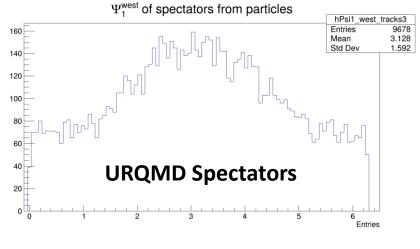
•
$$Q_{x,y}^{recentered} = Q_{x,y} - \langle Q_{x,y} \rangle$$

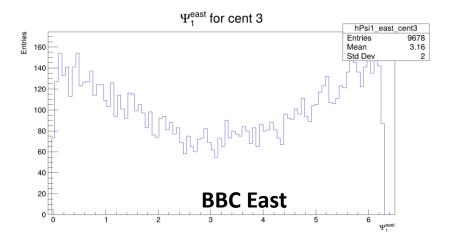
- Выполаживание (Flattening, Shift)
 - $\psi^{flat} = \psi + \Delta \psi$
 - $\Delta \psi = \sum_{n} [A_n \cos(n\psi) + B_n \sin(n\psi)]$
 - $A_n = -\frac{2}{n} \langle \sin(n\psi) \rangle$; $B_n = \frac{2}{n} \langle \cos(n\psi) \rangle$
 - $\psi = tan^{-1}\left(\frac{\sin(\psi)}{\cos(\psi)}\right)$

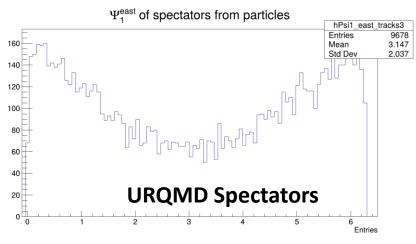


URQMD: описывают ли спектаторы RP?









- B URQMD угол плоскости реакции должен быть равен нулю
- Ожидаем ярко выраженные пики
- Результат сильное размытие

Алпатов Е.В., МИФИ

Особенности программы

- Состоит из 3-х класов
 - SpdBbcEpFinder основной класс для восстановления плоскостей.
 Позволяет восстанавливать несколько плоскостей до заданного порядка, сохранять и использовать коррекции, обрабатывать события и получать результаты
 - SpdEpFinderResult контейнер с результатами, хранит плоскости события и Q-вектора для требуемый плоскостей и всех этапов коррекций
 - SpdBbcGeom вспомогательный класс, описывающий геометрию детектора. Задается количество рядов, количество тайлов в рядах, их длина, внутренний радиус детектора. Позволяет найти координату пересечения с детектором и по координате ряд и номер тайла.

Пример использования

```
#include "SpdBbcEpFinder/SpdBbcGeom.h"
#include "SpdBbcEpFinder/SpdEpFinder.h"
//Load library libSpdBbc.so
gSystem->Load("SpdBbcEpFinder/libSpdBbc.so")
//Histograms and class initizalization
SpdBbcGeom *geom = new SpdBbcGeom();
SpdEpFinder *epFinder = new SpdEpFinder(nEventBins, OutputCorrectionFileName, InputCorrectionFileName)
// Set epFinder variables
for (int iRow = 1; iRow <= geom->NumRows(); iRow++) {epFinder->EnableRow(iRow, true)}
epFinder->SetAdcMinThreshold(adcMin);
epFinder->SetMaxTileWeight(maxTileWeight);
                                                                                       float bbcAdcW[rows][tiles], bbcAdcE[rows][tiles];
                                                                                       //Track loop: find intersections and tile data
//Event Loop: Fill bbc data, calculate corrections and measure Psi
                                                                                           double hitX, hitY, hitZ;
   for (int iRow = 1; iRow < geom->NumRows(); iRow++) {
                                                                                           int detectorSide;
        for (int iTile = 0; iTile < geom->TilesInRow(iRow); iTile++) {
                                                                                           bool intersects = geom->CalculateIntersection(track.x, track.y, track.z,
            epFinder->SetBbcAdcW(iRow, iTile, bbcAdcW[iRow][iTile]);
                                                                                                                                track.px, track.py, track.pz,
           epFinder->SetBbcAdcE(iRow, iTile, bbcAdcE[iRow][iTile]);
                                                                                                                                hitX, hitY, hitZ, detectorSide);
                                                                                           if intersects {
                                                                                               bool tileGet = geom->GetTileRowByIntersection(hitX, hitY, row, tile);
    SpdEpFinderResult epResult = epFinder->Compute(eventBin);
                                                                                               if tileGet {
    TVector2 Qe = epResult.Qe(order, correction);
                                                                                                   if detectorSide > 0 {bbcAdcW[row][tile] += track.Energy;}
    double PsiE = epResult.PsiE(order, correction);
                                                                                                   else {bbcAdcE[row][tile] += track.adcE;}
                                                                                 43
//End of analysis: Save correction histograms
epFinder->Finish();
```

Заключение

- Подготовлен программный пакет для восстановления плоскостей событий с помощью BBC в SPD
- Проведены первые тесты на данных Xe+Xe 6 ГэВ URQMD

Планы

- Выложить код в открытый доступ
- Для тестов получить v_1 относительно $\Psi_{1,\mathrm{BBC}}$
- Проверка на моделировании Geant + UrQMD
- Учет формата хранения данных с ВВС в SPD

Дополнительные слайды

Распределение спектаторов в событии в ВВС

