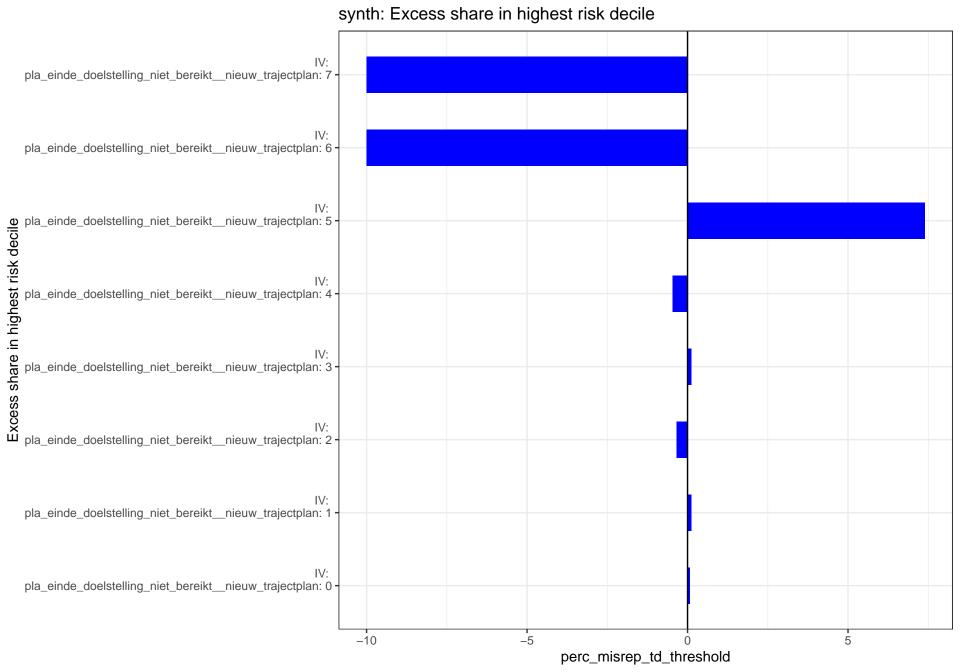


real: Excess share in highest risk decile IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt_nieuw_trajectplan: 9 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 8 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 7 · pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 6 Excess share in highest risk decile pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 5 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 4 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 3 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 2 -IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 10 · pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 1 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 0 --1010 perc_misrep_td_threshold

real_conditional: Excess share in highest risk decile IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 9 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 8 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 7 · IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 6 share in highest risk decile pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 5 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 4 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 3 -Excess (pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 2 -IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 10 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 1 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 0 --0.020.00 0.02 0.04 0.06 perc_misrep_td_threshold



synth_conditional: Excess share in highest risk decile IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt_nieuw_trajectplan: 9 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 8 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 7 · IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 6 Excess share in highest risk decile pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 5 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 4 IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 3 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 2 -IV: pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 10 · pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 1 pla_einde_doelstelling_niet_bereikt__nieuw_trajectplan: 0 --0.2 -0.10.0 perc_misrep_td_threshold