

Знайомство з ROOT:  
реконструкція інваріантної маси частинок

Олександр Зенаєв

ROOT – це програмний пакет для зберігання, аналізу та візуалізації великих обсягів даних, який широко використовується у фізиці високих енергій

- відкрите програмне забезпечення (фреймворк), розробляється у CERN (Європейській організації з ядерних досліджень) 1995–...
- написаний на C++, має інтерактивний інтерпретатор, підтримує інтеграцію з іншими мовами, такими як Python (через інтерфейс PyROOT)
- основне застосування:
  - ▶ зберігання та зчитування великих обсягів даних
  - ▶ статистичний аналіз даних
  - ▶ візуалізація
- підтримує паралельні обчислення
- має широку підтримку наукової спільноти (документація, приклади, форум <https://root-forum.cern.ch/>)



# Початок роботи з ROOT: інтерпретатор, компіляція

ROOT інтерпретатор	C++ компілятор із ROOT бібліотекою
<pre>// hello.cpp  void hello() {     printf("Hello world\n");     TH1F hist("hist", "My histo", 300, 0., 3.);     hist.Fill(1.2);     hist.Print(); }</pre>	<pre>// hello_main.cpp  #include &lt;cstdio&gt; #include &lt;TH1F.h&gt; int main() {     printf("Hello world\n");     TH1F hist("hist", "My histo", 300, 0., 3.);     hist.Fill(1.2);     hist.Print();     return 0; }</pre>
<pre>root -l -q hello.cpp</pre>	<pre>g++ -o hello_main `root-config --cflags --libs` hello_main.cpp ./hello_main</pre>
<pre>Processing hello.cxx... Hello world TH1.Print Name = hist, Entries= 1, Total sum= 1</pre>	<pre>Hello world TH1.Print Name = hist, Entries= 1, Total sum= 1</pre>

# Початок роботи з ROOT: PyROOT

- PyROOT: Python інтерфейс до ROOT

- ▶ дуже зручний для прототипування (дослідницький код: швидкість розробки, внесення змін)
- ▶ багато корисних Python модулів (numpy, scipy, pandas, matplotlib ...) + документація і дуже велика спільнота

---

```
# hello.py
```

```
import ROOT
```

```
if __name__ == '__main__':  
    print("Hello world")  
    hist = ROOT.TH1F("hist", "My histo", 300, 0., 3.)  
    hist.Fill(1.2)  
    hist.Print()
```

---

```
python hello.py
```

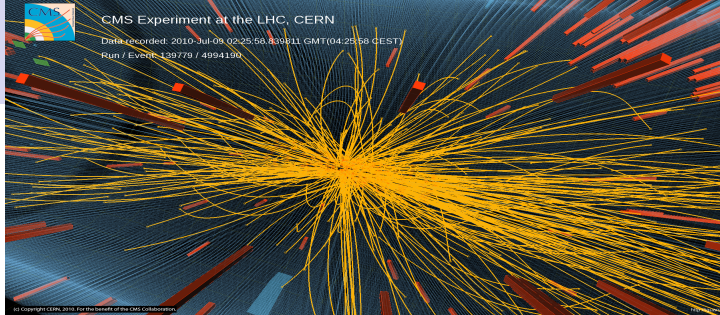
---

```
Hello world  
TH1.Print Name = hist, Entries= 1, Total sum= 1
```

---

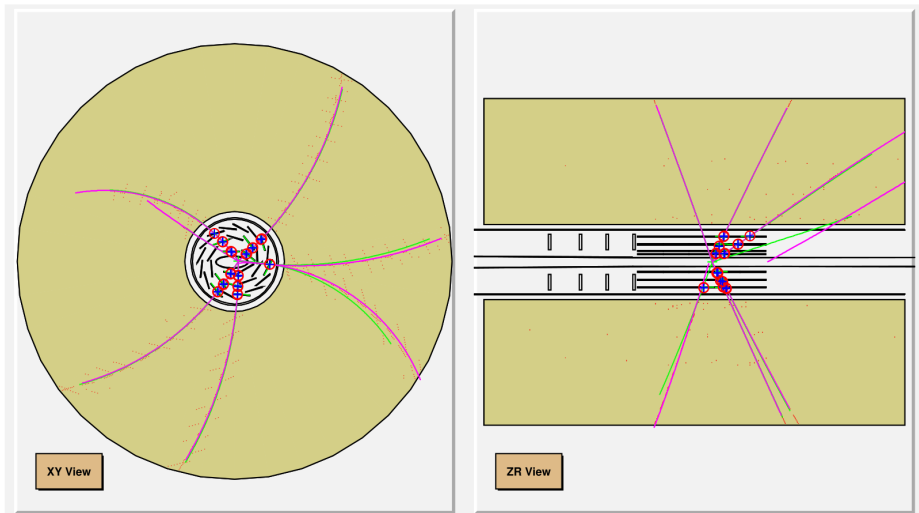
# Реконструкція інваріантної маси (системи) частинок

- Реконструкція інваріантної маси – важлива складова аналізу даних експериментів у НЕР
  - ▶ дослідження властивостей частинок (вимірювання маси, ширини розпаду тощо)
  - ▶ вимірювання перерізів народження частинок
- Інваріантна маса  $M = \sqrt{E^2 - P^2} = \sqrt{(E_1 + E_2)^2 - (P_1 + P_2)^2}$  не змінюється при перетворенні системи відліку
- Експериментальні дані складаються з числених подій (одне зіткнення частинок)
- Дані про кожну подію містять енергії та/чи імпульси зареєстрованих детектором (стабільних чи довгоживучих) частинок
  - ▶ трекова система в магнітному полі реконструює треки (tracks) (імпульси для заряджених частинок)
  - ▶ система ідентифікації частинок (Particle Identification, PID) визначає тип частинки (маса) → це дозволяє реконструювати (тобто обчислити енергію та імпульс) батьківської нестабільної частинки, яку хочемо досліджувати і яка не може бути зареєстрована детектором
- Аналіз даних потребує робити фільтрацію шуму (фон), корекцію детекторних ефектів тощо
  - ▶ зазвичай народжується багато нестабільних частинок → десятки, сотні чи навіть тисячі треків у кожній події → тисячі чи мільйони комбінацій (комбінаторний фон)

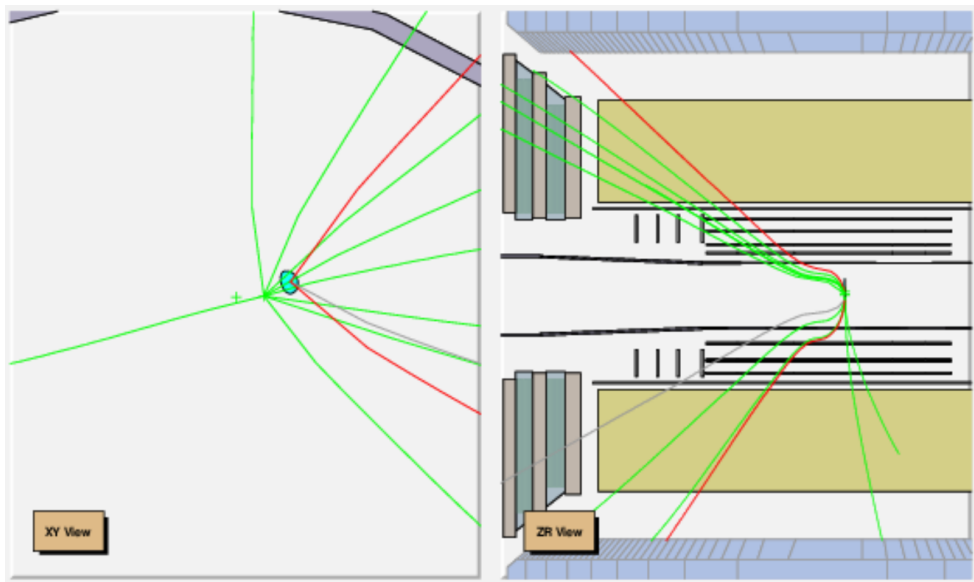


# Реконструкція інваріантної маси $D^+ \rightarrow K^- \pi^+ \pi^+$

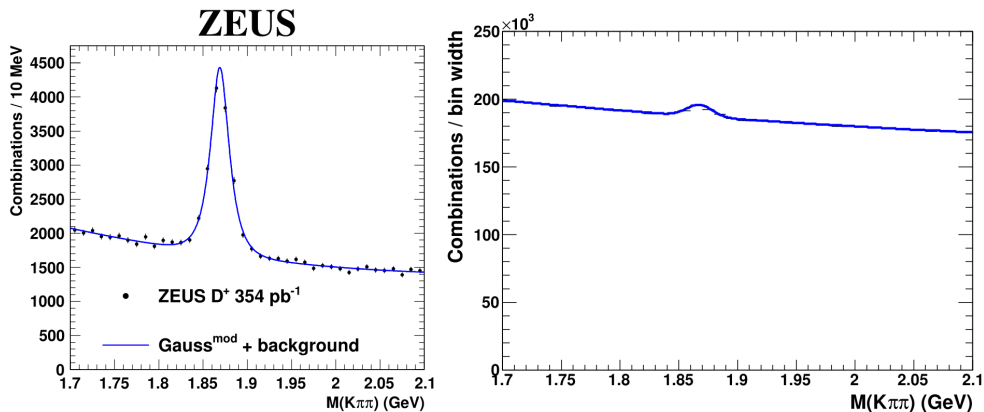
ZEUS Coll., H. Abramowicz et al., “Measurement of  $D^\pm$  production in deep inelastic  $ep$  scattering with the ZEUS detector at HERA”, JHEP05 (2013) 023 [[arXiv:1302.5058](https://arxiv.org/abs/1302.5058)]



# Реконструкція інваріантної маси $D^+ \rightarrow K^- \pi^+ \pi^+$



# Реконструкція інваріантної маси $D^+ \rightarrow K^- \pi^+ \pi^+$



- $D^+$  складається з  $c\bar{d}$  кварків
- $M(D^+) = 1869.66 \pm 0.05$  GeV [Particle Data Group (PDG) <https://pdg.lbl.gov/>]
- $\tau(D^+) = (1.033 \pm 0.005) \times 10^{-12}$  с: розпадається за рахунок слабкої взаємодії
- Маючи імпульс  $\sim$  GeV,  $D^+$  мезон пролітає  $L = \frac{p}{M} c\tau \sim$  декілька мм  $\rightarrow$  його точка розпаду (вершина) може бути реконструйована  $\rightarrow$  це дозволяє суттєво зменшити комбінаторний фон



# Практичне заняття

- Згенерувати  $N = 1000$  подій
- У кожній події згенерувати дві частинки:  $K^0$  і  $D^0$  мезони
- Згенерувати розпади  $K^0 \rightarrow \pi^+\pi^-$ ,  $D^0 \rightarrow \pi^+\pi^-$
- Накласти ефект роздільної здатності детектора
- Реконструювати інваріанту масу кожної пари дочірних частинок
- Зафітувати (fit: апроксимація, регресія) розподіл інваріантної маси, визначити маси і кількість реконструйованих частинок
- Намалювати графік інваріантної маси
- Зберегти згенеровані дані в ROOT файл і зчитати їх із нього
- (Домашнє) завдання: переписати код для виконання завдання на C++

Github:

[https://github.com/zenaiev/hep2025\\_codes/blob/main/invmass/invmass.py](https://github.com/zenaiev/hep2025_codes/blob/main/invmass/invmass.py)

Google Colab [to be fixed]:

[https:](https://colab.research.google.com/github/zenaiev/hep2025_codes/blob/main/invmass/invmass.ipynb)

[//colab.research.google.com/github/zenaiev/hep2025\\_codes/blob/main/invmass/invmass.ipynb](https://colab.research.google.com/github/zenaiev/hep2025_codes/blob/main/invmass/invmass.ipynb)