



Comment estimer une incertitude ? Le cas de l'efficacité

Autrans, 17-21 mai 2010

Jérôme Baudot, baudot@jp2p3.fr



D'après :

- Marc Patterno, "Calculating Efficiencies and Their Uncertainties", FERMILAB-TM-2286-CD
- Thomas Ullrich & Zangbu Xu, "Treatment of Errors in Efficiency Calculations", arXiv:physics/0701199v1



Le problème

■ Processus de sélection

- x Efficacité d'un détecteur, d'un critère de sélection, ...
- x est la probabilité de sélectionner un événement

■ Pour UNE expérience

- Échantillon initial = N événements
- x Échantillon final = K événements sélectionnés
- x Quel est un estimateur de p?
 - → Un estimateur intuitif de p est K/N
- x Quelle est l'incertitude sur cette estimation?
 - → Selon la statistique de Poisson : √K / N

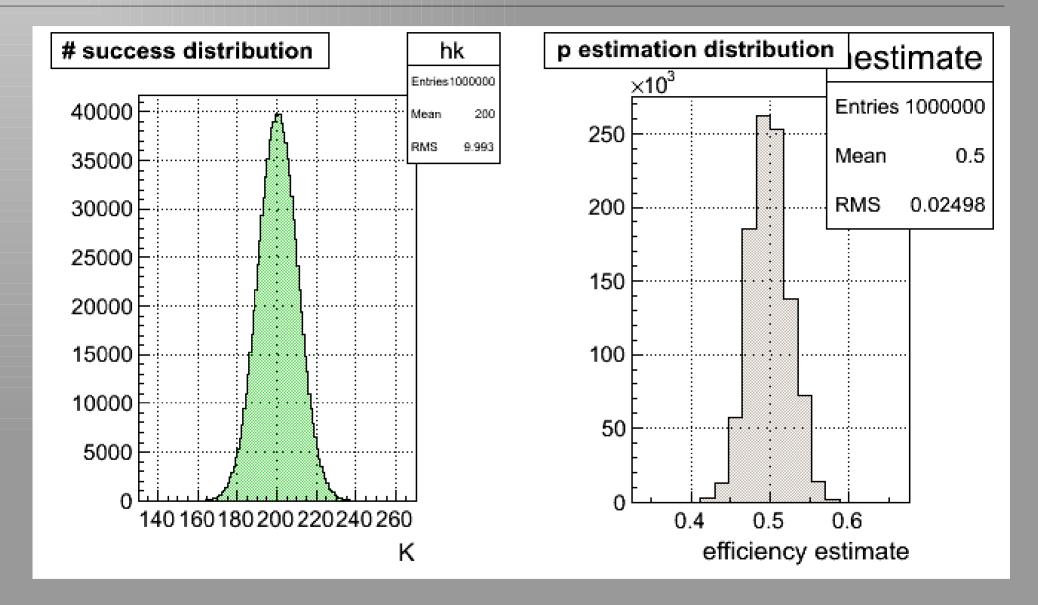


Approche empirique

■ Let's go for a Toy MonteCarlo

- Simulation de M expériences à p connu
- x Pour chaque expérience :
 - → N tirages de la loi de Bernouilli (0=failed ou 1=success)
 - → La sommation des 1 donne K
- 🗴 La distribution de K/N sur les M expériences fourni :
 - → La moyenne de l'estimateur de p
 - → L'écart-type de l'estimateur de p = incertitude recherchée ?
- x En pratique pour Bernouilli :
 - → Tirer un nombre u uniforme [0,1]
 - → Si u<p : success
 - → Si u>p : failed

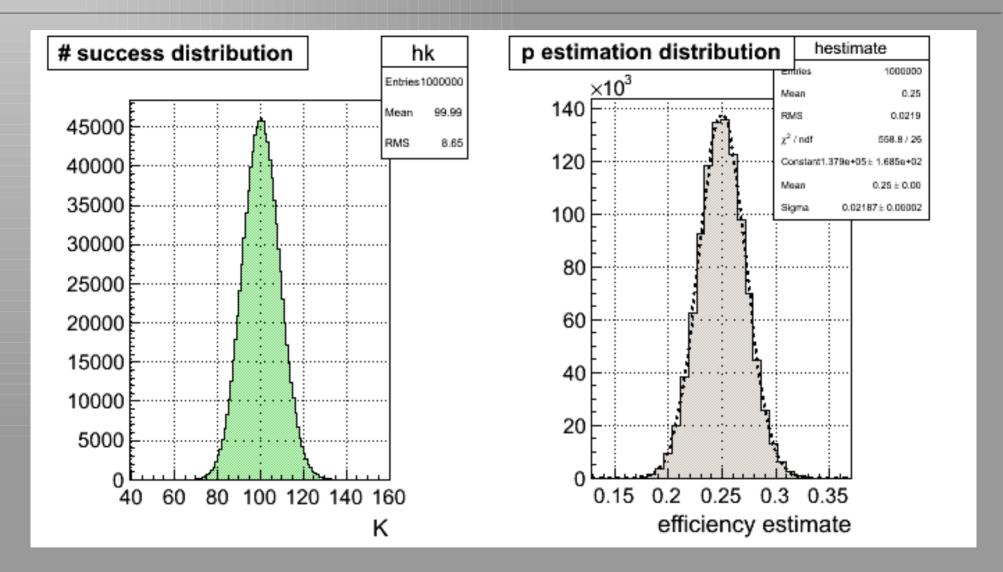




M=10⁶ expériences de N=400 tirages

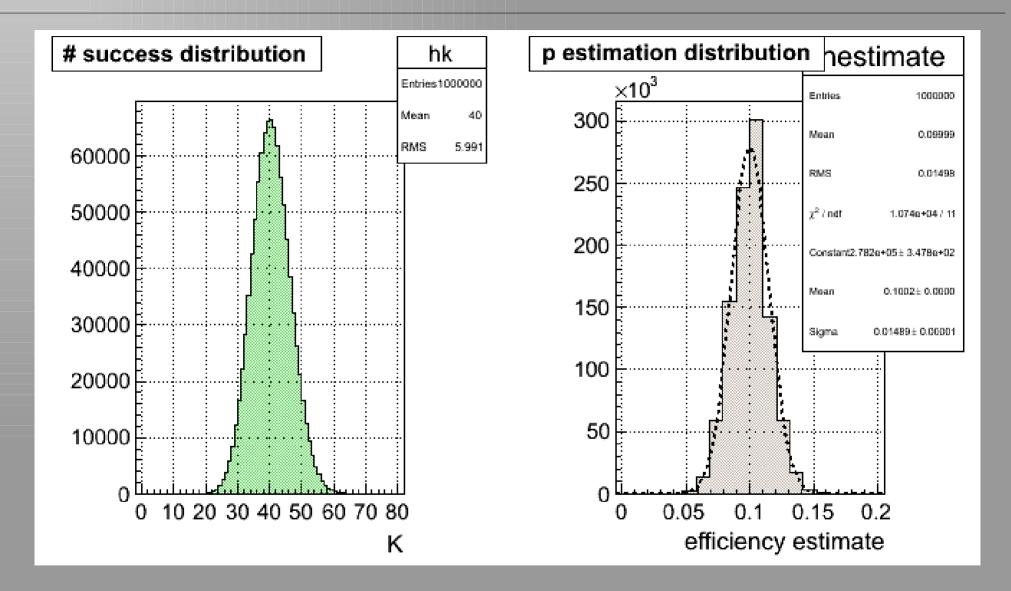
 ${\tt Macro\ uncertaintyOnEfficiency_simpleStudy.C}$





M=10⁶ expériences de N=400 tirages





M=10⁶ expériences de N=400 tirages



Première leçon

- Incertitude = ecart-type de la distribution de l'estimateur
 - x K est une variable aléatoire binomiale
 - → Moyenne Np
 - → Variance Np(1-p)
 - **x** Estimateur de p = $K/N \rightarrow variance de p = variance(K)/N²$

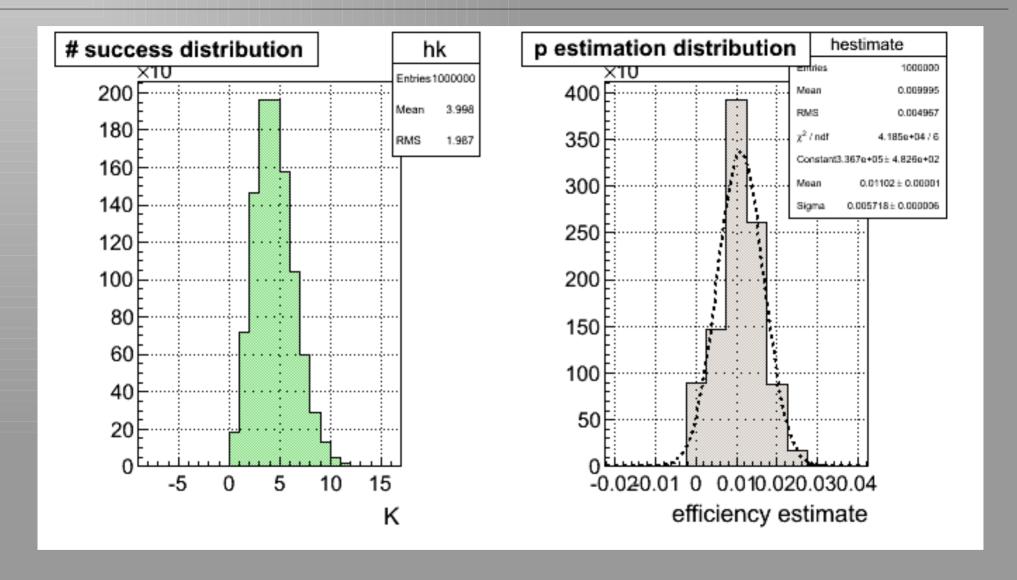
$$\sigma_p = \sqrt{\frac{p(1-p)}{N}}$$

x Sur les exemples précédents

р	RMS histo	(p)
0.5	0.025	0.025
0.25	0.022	0.022
0.1	0.015	0.015

So far, so good...

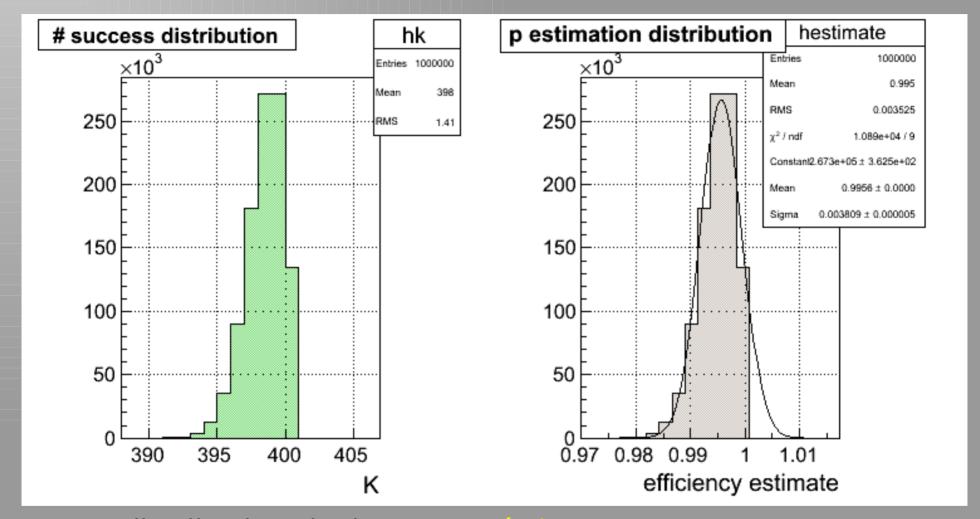




M=10⁶ expériences de N=400 tirages

Moyenne ≠ 0.005 Variance prévue 0.005 !





- La distribution devient asymétrique
 - x La moyenne n'est plus le mode (valeur la plus probable)
 - x L'erreur est ridiculement faible (prévue 0.0035)



Situation difficile

■ Cas p~0 ou p~1

- \mathbf{x} Il est possible d'observer K=0 ou N sans que p=0 ou 1 strictement
- x Formulation avec écart-type de la binomiale prédit dans ces cas :
 - → ATTENTION, on utilise l'estimateur de p=K/N dans la formule
 - → Incertitude (1-p)p = 0 ???

Revenons à la loi Binomiale

- Pour p=0 (ou 1), la seule variable possible de K est 0 (ou N)
- x Il est donc normal que la variance soir nulle

... On n'a rien compris!



La bonne question

■ La réponse que nous avons :

- x Loi binomiale = probabilité que pour p fixé, on observe K (à N fixé)
 - → Écart-type ~ intervalle dans lequel se situe 68% des K (pour N grand)

■ La bonne question :

- x Pour K observé fixé, quelle est la loi de probabilité de p?
 - → Écart-type ~ intervalle dans lequel se situent 68% des p

L'hypothèse implicite que nous avons faite :

- Les deux questions précédentes sont équivalentes
 - → Identification de la loi de distribution de l'estimateur de p avec la loi de distribution de la variable K
- Aux limites p=0, ou 1 cette hypothèse est mise en défaut!



Back to Bayes

■ La solution = probabilité conditionnelle

 \mathbf{x} Probabilité de p sachant que K est observé = P(p|K)

$$P(p|K) = \frac{P(K|p) * P(p)}{Z}$$

- x P(K|p) est la probabilité binomiale, connue
- x P(p) est une distribution a priori, le fameux prior des Bayesiens!
 - → Choix "naturel" P(p) uniforme=1 dans [0,1], nulle ailleurs
- x Z est une constante de normalisation (0 < P(p|K) < 1)

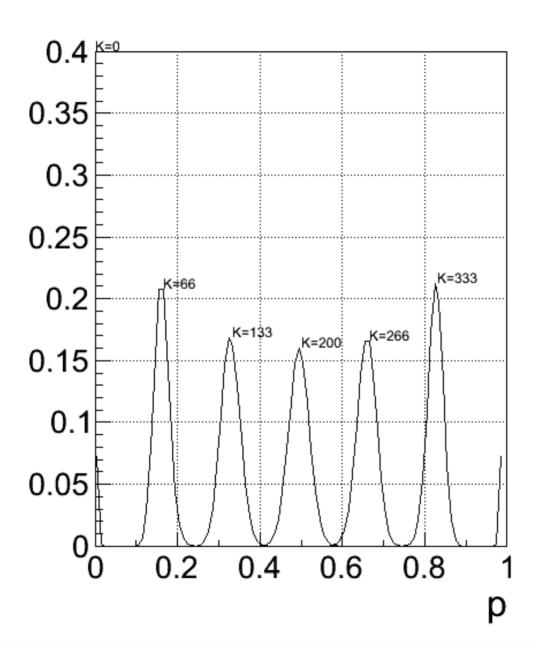
• Vérifie
$$1 = \int P(p|K) = \frac{1}{Z} \frac{N!}{K!K - N!} \int p^{K} (1-p)^{N-K} dp$$

→ On obtient

$$P(p|K) = \frac{N+1!}{K!K-N!} p^{K} (1-p)^{N-K}$$



La distribution P(p|K)



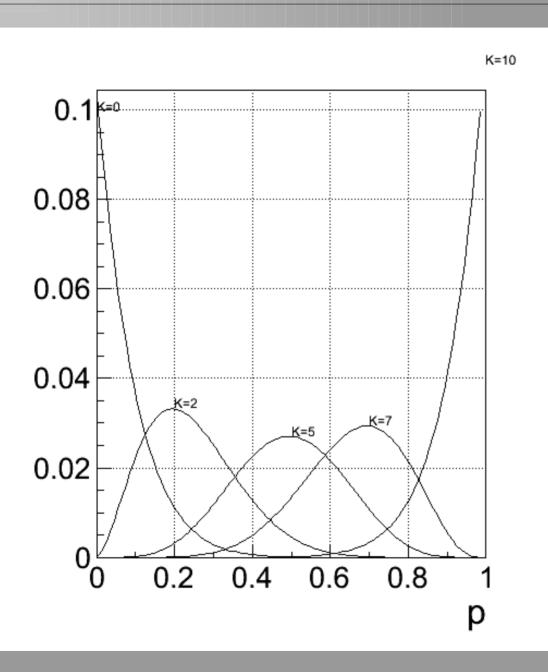
Pour N(=400) grand,
 l'asymétrie de la distribution reste peut visible sauf à très petit (grand) K

Macros:

- distributionEfficiencyFromOccurence.C
- distributionOfEfficiency.C



La distribution P(p|K)



- Pour N(=10) faible,
 l'asymétrie de la distribution apparaît rapidement
- Le mode vaut K/N
- La moyenne vaut (K+1)/(N+2) mode!
- La probabilité est nulle en p=0 ou 1 sauf si K=0 ou N



Estimation de l'incertitude

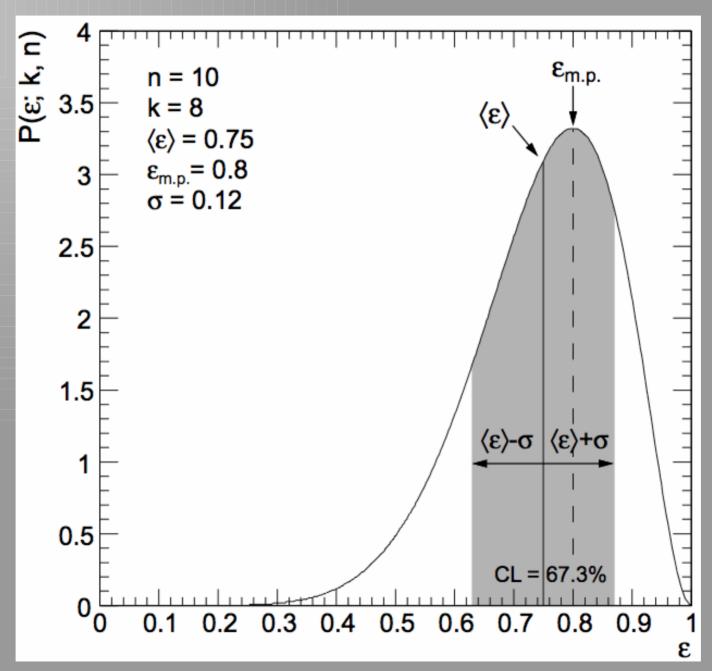
- Méthode 1 : prendre l'écart-type de P(p|K)
 - x Calul donne:

$$\sigma_p = \sqrt{\frac{(K+1)(K+2)}{(N+2)(N+3)} - \frac{(K+1)^2}{(N+2)^2}}$$

- Méthode 2 : intervalle avec couverture de 68%
 - x Méthode numérique proposée par M.Paterno
 - Voir la classe TgraphAsymmError dans Root

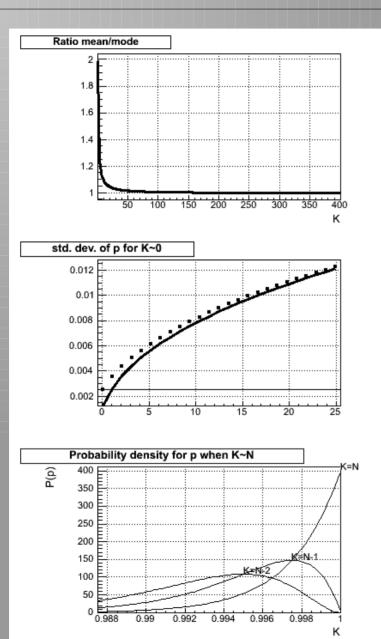


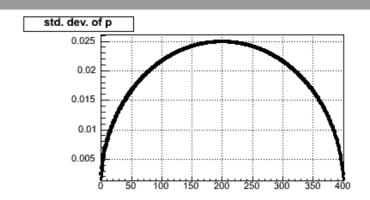
Estimation de l'incertitude

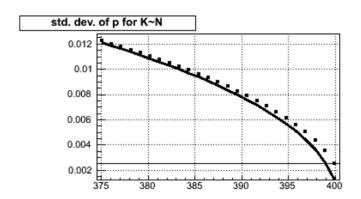




Comparons les incertitudes







N=400 trials

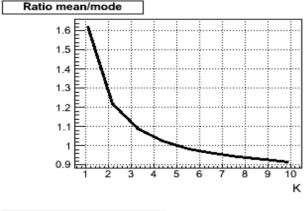
K is the number of success

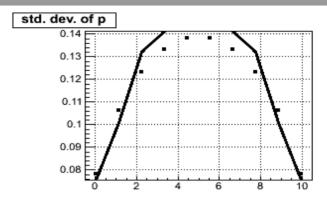
p is the probability for a success

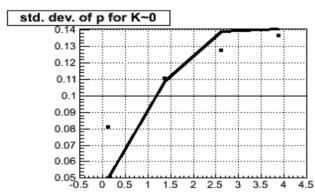
- full line stands for the estimation:
 p = K/N
 uncertainty on epsilon = sqrt(p(1-p)/N)
- Dots stand for the exact p probability distribution:
 = (K+1)/(N+2)
 sqrt(<p^{2}) = sqrt((K+1)(N-K+1)/(N+3)(N+2)^{2})
- when K~N or 0, then #sigma_{p} = 1/N = Poisson statistics (line)

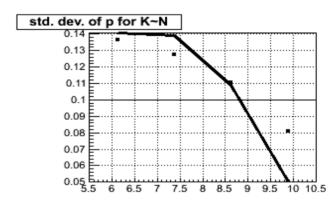


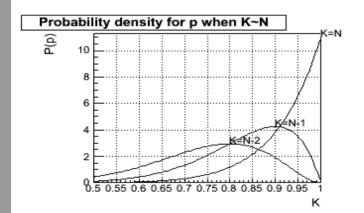
Comparons les incertitudes











K is the number of success

N=10 trials

p is the probability for a success

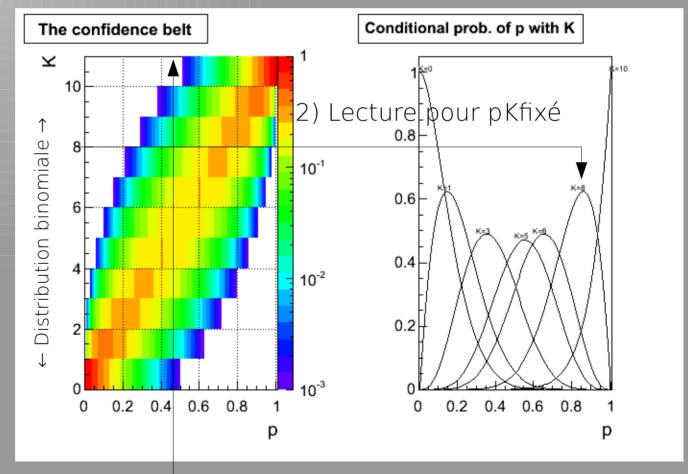
- full line stands for the estimation:
 p = K/N
 uncertainty on epsilon = sqrt(p(1-p)/N)
- Dots stand for the exact p probability distribution: = (K+1)/(N+2) $sqrt(<p^{2}>) = sqrt((K+1)(N-K+1)/(N+3)(N+2)^{2})$
- when K~N or 0, then #sigma_{p} = 1/N = Poisson statistics (line)



Méthode numérique pour P(p|K)

■ Inversion graphique

- \mathbf{x} De P(K|p) vers P(p|K)
- Macro uncertaintyOnEfficiency_Inversion.C

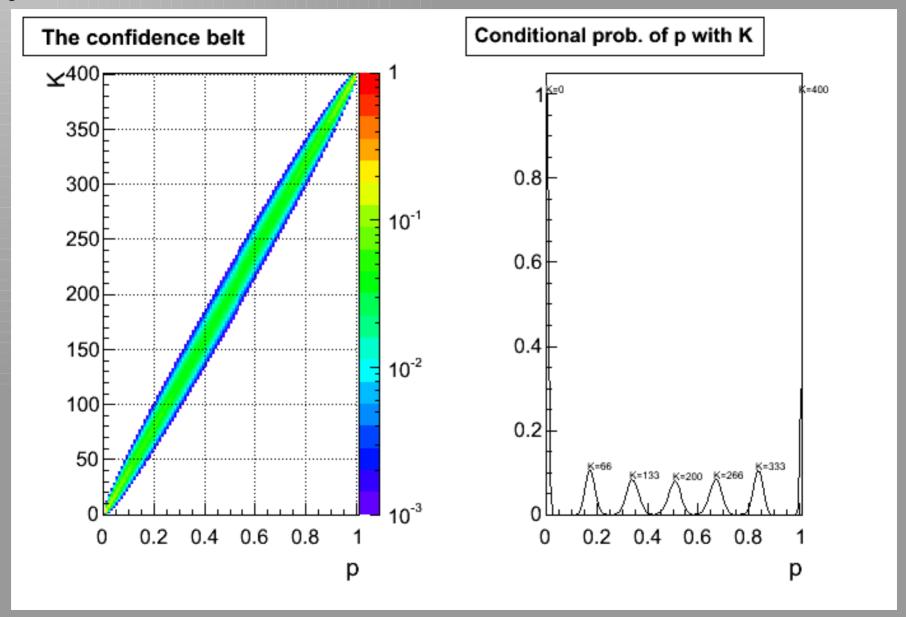


1) Génération à p fixé



Méthode numérique pour P(p|K)

N = 400





Conclusion

- Sur le problème de l'incertitude associée à l'estimation de l'efficacité :
 - x Méthode de la variance binomiale correcte dans la plupart des cas
 - \mathbf{x} Pour les cas limites (p \sim 0, 1) faire attention!
- En général
 - x Le point crucial consiste à se poser la bonne question