

บทที่ 2

ทฤษฎีและตัวสถิติที่ใช้ในการวิจัย

2.1 การประมาณค่ายอดรวมประชากรเมื่อกลุ่มถูกเลือกด้วยความน่าจะเป็นไม่เท่ากันแบบไม่ใส่คืน

เมื่อกำหนดให้ y_i คือค่ายอดรวมของกลุ่ม i p_i เป็นความน่าจะเป็นที่กลุ่ม i จะถูกเลือก และ π_i คือความน่าจะเป็นที่กลุ่ม i อยู่ในตัวอย่างขนาด n กลุ่มด้วยความน่าจะเป็นแบบไม่เท่ากันแบบไม่ใส่คืนแล้ว ตัวประมาณค่ายอดรวมประชากรของ ของฮอริทซ์-ทอมป์สัน คือ

$$\hat{Y}_{HTWOR} = \sum_{i=1}^n y_i / \pi_i$$

ตัวประมาณ \hat{Y}_{HTWOR} จะเป็นตัวประมาณไม่เอนเอียงของ Y และมีค่าความแปรปรวน

$$V(\hat{Y}_{HTWOR}) = \sum_{i=1}^N \sum_{j \neq i} (\pi_i \pi_j - \pi_{ij}) (y_i / \pi_i - y_j / \pi_j)^2$$

เมื่อ π_i เป็นความน่าจะเป็นที่กลุ่ม i และกลุ่ม j อยู่ในตัวอย่างขนาด n

จากตัวประมาณค่ายอดรวมประชากรของฮอริทซ์-ทอมป์สัน รวมทั้งสูตรความแปรปรวนของตัวประมาณ มีความยุ่งยากในการหาค่า π_i และ π_j จากการเลือกหน่วยประชากรด้วยความน่าจะเป็นไม่เท่ากันแบบไม่ใส่คืน ทำให้ π_i และ π_j ไม่เป็นสัดส่วนโดยตรงกับ p_i ซึ่งความน่าจะเป็นที่กลุ่ม i จะถูกเลือกในการเลือกครั้งที่ j จะขึ้นอยู่กับผลการเลือกครั้งที่ผ่านมามากกว่ากลุ่มใดถูกเลือกไปแล้วบ้าง เพื่อให้การประมาณค่าเป็นไปได้ในทางปฏิบัติ ได้มีผู้คิดค้นวิธีการต่างๆหลายวิธี โดยส่วนใหญ่จะดำเนินการโดยการเปลี่ยนรูปตัวประมาณ แต่คงวิธีการเลือกตัวอย่างไว้ หรือปรับวิธีการเลือกตัวอย่าง แต่คงรูปตัวประมาณไว้เช่น แผนการเลือกตัวอย่างของ Vasantha kumar ,E. , Srivenkataramana ,T. และ Srinath ,K.P. และ แผนการเลือกตัวอย่างของ Tommy Wright ดังต่อไปนี้

2.1.1 แผนการเลือกตัวอย่างของ Vasantha kumar ,E. , Srivenkatamana ,T. และ Srinath ,K.P. (1996)

แผนการเลือกตัวอย่างด้วยความน่าจะเป็นไม่เท่ากันแบบไม่ใส่คืน กับขนาดตัวอย่างที่มากกว่า 2 ก่อนข้างรับซ้อนสำหรับการหาความน่าจะเป็นของเลือกตัวอย่างแรกและการเลือกครั้งที่ 2 ดังนั้น ภายใต้ข้อสมมติซึ่งกลุ่ม U_i มีอันดับที่ i จากการเรียงลำดับจากน้อยไปหามากของขนาดของตัวแปร X จะทำการสุ่ม 2 ครั้งแรกด้วยความน่าจะเป็นที่เป็นสัดส่วนกับขนาด โดย ความน่าจะเป็นของการเลือกกลุ่ม U_i ในการสุ่มครั้งแรก คือ p_i โดย

$$p_i = \frac{2i}{(N+1)N} \quad , \text{กรณี ใช้ค่าอันดับเป็นค่าวัดขนาด}$$

$$p_i = \frac{x_i}{\sum_{i=1}^N x_i} \quad , \text{กรณี ใช้ค่าของตัวแปร } x \text{ เป็นค่าวัดขนาด} \quad (2.1)$$

การสุ่มครั้งที่ 2 จะจัดอันดับประชากร $N-1$ กลุ่มที่เหลือ จาก 1 ถึง $N-1$ จากน้อยไปหามากตามค่าของ X สังเกตว่า อันดับของกลุ่ม $U_{i+1}, U_{i+2}, \dots, U_N$ จะกลายเป็น $i, i+1, \dots, (N-1)$ ในขณะที่อันดับก่อนหน้ากลุ่ม i ที่ถูกเลือกจะมีอันดับเป็น $1, 2, \dots, (i-1)$ แล้วเลือก 1กลุ่มจากกลุ่มเหล่านั้นด้วยความน่าจะเป็นที่เป็นสัดส่วนกับอันดับที่จัดใหม่

ความน่าจะเป็นแบบมีเงื่อนไขของกลุ่ม $U_j, j \neq i$ ที่ถูกเลือกในการสุ่มครั้งที่ 2 คือ

$$p_j^* = \frac{2j}{N(N-1)} \quad , j < i$$

$$p_j^* = \frac{2(j-0.5)}{N(N-1)} \quad , j \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน}$$

$$p_j^* = \frac{2(j-1)}{N(N-1)} \quad , j > i$$

$$j = 1, 2, \dots, N; \quad j \neq i = 1, 2, \dots, N$$

และ

$$p_j^* = \frac{x_j}{\sum_{j=1}^{N-1} x_j} \quad , \text{กรณี ใช้ค่าของตัวแปร } x \text{ เป็นค่าวัดขนาด} \quad (2.2)$$

และการสุ่ม $n-2$ ครั้งต่อไป จะกระทำแบบใส่คืน ด้วยความน่าจะเป็นที่เป็นสัดส่วนกับขนาดของ $N-2$ กลุ่มที่เหลือหลังจากการสุ่ม 2 ครั้งแรก

ความน่าจะเป็นแบบมีเงื่อนไขที่กลุ่ม r จะถูกเลือกในการสุ่มครั้งที่สามหรือครั้งต่อไป เป็น

$$\begin{aligned}
p_r^* &= \frac{2r}{(N-2)(N-1)} & , r < i \text{ และ } r < j \\
p_r^* &= \frac{2(r-0.5)}{(N-2)(N-1)} & , r, j \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน และ } j < i \text{ หรือ} \\
& & r, i \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน และ } j > i \\
p_r^* &= \frac{2(r-1)}{(N-2)(N-1)} & , i < r < j \text{ หรือ } j < r < i \text{ หรือ} \\
& & i, j, r \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน} \\
p_r^* &= \frac{2(r-1.5)}{(N-2)(N-1)} & , r, j \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน และ } j > i \text{ หรือ} \\
& & r, i \text{ อยู่ในกลุ่มที่มีค่าซ้ำกัน และ } j < i \\
p_r^* &= \frac{2(r-2)}{(N-2)(N-1)} & , r > j \text{ และ } r > i
\end{aligned} \tag{2.3}$$

และ
$$p_r^* = \frac{x_r}{\sum_{r=1}^{N-2} x_r} \quad , \text{กรณีใช้ค่าของตัวแปร } x \text{ เป็นค่าวัดขนาด}$$

เมื่อ $r = 1, 2, \dots, N ; r \neq i \neq j = 1, 2, \dots, N$

ตัวประมาณไม่เอนเอียงของ Y สำหรับการสุ่มแบบไม่คืนที่และคืนที่ ตามลำดับดังนี้

$$t_3 = \frac{y_i}{\pi_i} + \frac{y_j}{\pi_j}$$

$$t_4 = (y_i + y_j) + \frac{1}{n-2} \sum_{r=1}^{n-2} \left(\frac{y_r}{p_r} \right)$$

(2.4)

ตัวประมาณ t_3 และ t_4 ไม่สัมพันธ์กัน ในขณะที่ t_4 ไม่เอนเอียงอย่างมีเงื่อนไขสำหรับการสุ่มครั้งแรกในการสุ่ม 2 ครั้ง จะได้ว่าตัวประมาณของ Y เป็นผลบวกเชิงเส้นของ t_3 และ t_4 โดย

$$t_5 = \delta t_3 + (1-\delta)t_4 \quad , 0 < \delta < 1 \quad , \tag{2.5}$$

ด้วย
$$V(t_5) = \delta^2 V(t_3) + (1-\delta)^2 V(t_4) \quad . \tag{2.6}$$

เมื่อ
$$V(t_3) = \sum_{i=1}^N \sum_{j>i}^N (\pi_i \pi_j - \pi_i) (y_i / \pi_i - y_j / \pi_j)^2 \tag{2.7}$$

$$\begin{aligned}
V(t_4) &= E_1 V_2(t_4) + V_1 E_2(t_4) \\
&= E_1 V_2(t_4)
\end{aligned} \tag{2.8}$$

เมื่อ $V_1 E_2(t_4)$ เป็น 0 เนื่องจาก $E_2(t_4) = Y$

ให้ i และ j เป็นกลุ่มที่ถูกเลือกในการสุ่ม 2 ครั้งแรก และ $j > i$

$$\begin{aligned}
 E_1 V_2(t_4) &= E_1 \left[\sum_{r=1}^{N-2} y_r^2 / p_r - Y^2 \right] / (n-2) \\
 &= \frac{(N-1)(N-2)}{2(n-2)} E_1 \left[\left(\sum_{r=1}^{i-1} y_r^2 / r \right) + \left(\sum_{r=i+1}^{j-1} y_r^2 / (r-1) \right) + \left(\sum_{r=j+1}^N y_r^2 / (r-2) \right) \right] \\
 &\quad - E_1(Y^2) / (n-2)
 \end{aligned} \tag{2.9}$$

$$\begin{aligned}
 E_1(Y^2) &= \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} (Y - y_i - y_j)^2 \pi_{ij} \\
 &= Y^2 - 2Y \sum_{i=1}^N y_i \pi_i + \sum_{i=1}^N y_i^2 \pi_i + \sum_{i \neq j}^N \sum y_i y_j \pi_{ij} \\
 &= Y^2 - 2Y \sum_{i=1}^N y_i \pi_i + \left(\sum_{i=1}^N y_i \pi_i \right)^2 + \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} (y_i - y_j)^2 (\pi_i \pi_j - \pi_{ij}) \\
 &= \left(Y - \sum_{i=1}^N y_i \pi_i \right)^2 + \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} (y_i - y_j)^2 (\pi_i \pi_j - \pi_{ij})
 \end{aligned} \tag{2.10}$$

เมื่อ

$$\begin{aligned}
 \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} (y_i - y_j)^2 (\pi_i \pi_j - \pi_{ij}) &= \sum_{i=1}^N y_i^2 \pi_i + \sum_{i=1}^N y_i y_j \pi_{ij} - \left(\sum_{i=1}^N y_i \pi_i \right)^2 \\
 E_1 \left(\sum_{r=1}^{i-1} y_r^2 / r \right) &= \sum_{i=1}^N \left(\sum_{r=1}^{i-1} y_r^2 / r \right) \pi_i \\
 &= \sum_{i=1}^N y_i^2 \left(\sum_{r=i+1}^N \pi_r \right) / i
 \end{aligned} \tag{2.11}$$

$$E_1 \left(\sum_{r=j+1}^N y_r^2 / (r-2) \right) = \sum_{j=3}^N y_j^2 \left(\sum_{r=2}^{j-1} \pi_r \right) / (j-2) \tag{2.12}$$

$$\begin{aligned}
 E_1 \left(\sum_{r=i+1}^{j-1} y_r^2 / (r-1) \right) &= \sum_{i=1}^N \sum_{j>i} \left(\sum_{r=i+1}^{j-1} y_r^2 / (r-1) \right) \pi_{ij} \\
 &= \sum_{i=2}^{N-1} y_i^2 \left(\sum_{r=1}^{i-1} \sum_{\alpha=i+1}^N \pi_{\alpha r} \right) / (i-1)
 \end{aligned} \tag{2.13}$$

แทนค่า (2.10) - (2.13) ลงใน (2.9) จะได้ว่า

$$V(t_4) = \frac{(N-1)(N-2)}{2(n-2)} \left[\sum_{i=1}^{N-1} \left(\sum_{r=i+1}^N \pi_r \right) y_i^2 / i + \sum_{i=2}^{N-1} \left(\sum_{r=1}^{i-1} \sum_{\alpha=i+1}^N \pi_{r\alpha} \right) y_i^2 / (i-1) + \sum_{i=3}^N \left(\sum_{r=2}^{i-1} \pi_r \right) y_i^2 / (i-2) \right] - \left[\sum' (\pi_i \pi_j - \pi_{ij}) (y_i - y_j)^2 + \left(Y - \sum_{i=1}^N y_i \pi_i \right)^2 / (n-2) \right] \quad (2.14)$$

ค่าของ $V(t_4)$ นี้เป็นกรณีที่ค่าอันดับไม่มีค่าซ้ำกัน แต่ถ้าค่าของตัวแปร x มีค่าซ้ำกันค่าอันดับจะเท่ากับค่าเฉลี่ยของกลุ่มค่าอันดับเหล่านั้น ตามเงื่อนไข (2.3)

ค่า δ ที่ทำให้ความแปรปรวนมีค่าต่ำสุด คือ

$$\delta_{opt} = V(t_4) / [V(t_3) + V(t_4)] \quad (2.15)$$

ด้วยค่าที่เหมาะสมของ δ สามารถประมาณ $V(t_3)$ ด้วยการประมาณ $V(t_2)$ และ $V(t_4)$ แยกจากกัน ตัวอย่างเช่นการใช้ตัวประมาณของ Y-G สำหรับ $V(t_2)$

$$v(t_3) = \sum_{i=1}^n \sum_{j>i} \left(\frac{\pi_i \pi_j - \pi_{ij}}{\pi_{ij}} \right) (y_i / \pi_i - y_j / \pi_j)^2$$

ส่วน ตัวประมาณไม่เอนเอียงอย่างง่ายของ $V(t_4)$ หาได้โดย ตัวประมาณของ $V_2(t_4)$ เมื่อ $V(t_4) = E_1(V_2(t_4))$ กำหนดให้ตัวแปรจากการสุ่ม 2 ครั้งแรกคือ $u_r = (y_r / p_r^*)$ มีความสัมพันธ์กับการสุ่ม $(n-2)$ ครั้งสุดท้ายซึ่ง u_r แจกแจงเหมือนกันและเป็นอิสระต่อกัน เมื่อสุ่มแบบคืนที่ ตัวประมาณไม่เอนเอียงของ $V_2(t_4)$ เท่ากับ $\sum_{r=1}^{n-2} (u_r - \bar{u})^2 / (n-2)(n-3)$

$$\text{เมื่อ } \bar{u} = \sum_{r=1}^{n-2} u_r / (n-2) \quad (\text{Raj 1968, p.38})$$

2.1.2 แผนการเลือกตัวอย่างของ Wright (1990)

เป็นแผนการเลือกตัวอย่างแบบ pps แบบไม่ใส่คืน โดยแบ่งประชากรขนาด N ออกเป็น n ชั้นภูมิเช่นชั้นภูมิที่ 1 ประกอบด้วย k หน่วยแรก(หน่วยในชั้นนี้คือกลุ่ม) และ k หน่วยสุดท้ายในอันดับของประชากร ชั้นภูมิที่ 2 ถูกจัดเช่นเดียวกันหลังจากตัดหน่วยที่ถูกจัดในชั้นภูมิที่ 1 แล้ว วิธีนี้จะทำให้แต่ละชั้นภูมิมี $2k$ หน่วย มีผลรวมของอันดับเท่ากัน คือ $N(N+1) / 2n$ แล้ว เลือกตัวอย่างชั้นภูมิละ 1 หน่วยด้วยความน่าจะเป็นที่เป็นสัดส่วนกับขนาด เมื่อใช้ค่าอันดับเป็นค่าวัดขนาด หน่วย i ในชั้นภูมิที่ h จะถูกเลือกด้วยความน่าจะเป็น np_{ih} คือ

$$P_{ih} = \frac{2i_h}{(N+1)N} \text{ สำหรับ } h = 1, 2, \dots, n \quad (2.16)$$

ผลรวมของความน่าจะเป็นที่หน่วยในชั้นภูมิที่ h เป็น

$$\sum_{i=1}^{N_h} np_{ih} = 1$$

เนื่องจากความน่าจะเป็นที่หน่วย i จะถูกเลือก คือ $\pi_i = np_i$

ถ้า π_i เป็นความน่าจะเป็นที่หน่วย i และ j ถูกเลือกเป็นตัวอย่างอย่างเป็นอิสระกัน, $i \neq j$ และถูกเลือกจากต่างชั้นภูมิกัน แล้ว $\pi_{ij} = \pi_i \pi_j$, ส่วนในกรณีอื่นๆ $\pi_{ij} = 0$

ทำให้สามารถหาตัวประมาณไม่เอนเอียงสำหรับ Y ของ Horvitz - Thompson ได้ดังนี้

$$\hat{Y}_{HTWOR} = \sum_{h=1}^n (y_h / \pi_h) \quad (2.17)$$

และมีค่าความแปรปรวนของตัวประมาณ เท่ากับ

$$V(\hat{Y}_{HTWOR}) = \sum_{i=1}^N \frac{y_i^2}{\pi_i} - \left[\frac{N}{n} \right]^2 \sum_{h=1}^n \mu_h^2 \quad (2.18)$$

เมื่อ μ_h^2 เป็นค่าเฉลี่ยของประชากรในชั้นภูมิที่ h

กรณีการใช้ค่าสะสมของค่ารากที่สองของความถี่ กำหนดขอบเขตของชั้นภูมิ ทำให้แต่ละชั้นภูมิมีจำนวนหน่วยตัวอย่างไม่เท่ากันจะ สามารถหาค่าความแปรปรวนของตัวประมาณค่ารวมประชากรได้จาก

$$V(\hat{y}_{HTWOR}) = \sum_{h=1}^n \frac{1}{N_h} \sum_{i=1}^{N_h} \left(\frac{y_{hi}}{\pi_{hi}} - Y_h \right)^2 \pi_{hi} \quad (2.19)$$

เมื่อ

n_h เป็นจำนวนหน่วยตัวอย่างที่ถูกเลือกในชั้นภูมิที่ h ซึ่งแผนงานนี้จะเลือกชั้นภูมิละ 1 ตัวอย่าง

N_h เป็นจำนวนหน่วยตัวอย่างในชั้นภูมิที่ h

Y_h เป็นค่ารวมประชากรในชั้นภูมิที่ h

ตัวประมาณไม่เอนเอียงของค่าความแปรปรวนของ ตัวประมาณค่ายอดรวมประชากรของ ฮอวิทซ์-ทอมป์สัน (1952) , Sen (1953) และ Yates และ Grundy (1953) นิยมใช้กันอย่างกว้างขวาง แต่ทุกๆค่าของ π_{hi} ต้องไม่เท่ากับศูนย์ ในที่นี้ซึ่งมีบางกรณีที่ π_{hi} มีค่าเป็นศูนย์ จึงไม่สามารถใช้ตัวประมาณเหล่านั้นได้ แต่จะพิจารณาการประมาณค่าความแปรปรวนของตัวประมาณค่ายอดรวมประชากรภายใต้การเลือกตัวอย่าง pps แบบไม่ใส่คืน $V(\hat{Y}_{HTWOR})$ ด้วยตัวประมาณค่าความแปรปรวนของตัวประมาณค่ายอดรวมประชากรภายใต้การเลือกตัวอย่าง pps แบบใส่คืน $\hat{V}(\hat{Y}_{HTWR})$

$$\hat{V}(\hat{Y}_{HTWOR}) = \hat{V}(\hat{Y}_{HTWR}) = \frac{1}{n(n-1)} \sum_{j=1}^n \left(\frac{y_j}{p_j} - \hat{Y}_{HTWR} \right)^2 \quad (2.20)$$

และถ้าประมาณ $V(\hat{Y}_{HTWOR})$ ด้วย $\hat{V}(\hat{Y}_{HTWR})$ แล้ว

$$Bias(\hat{V}(\hat{Y}_{HTWR})) = \frac{N^2}{n(n-1)} \sum_{j=1}^n (\mu_y - \mu_y)^2 \quad (2.21)$$

ค่าความเอนเอียงที่ไม่เป็นลบและมีค่าต่ำสุดของตัวประมาณของ $V(\hat{Y}_{HTWOR})$ พิจารณาจาก

$$\hat{V}(\hat{Y}_{HTWR}) = \alpha \hat{V}(\hat{Y}_{HTWOR}) \quad \text{เมื่อ } (n-1)/(n\phi-1) < \alpha < 1$$

และ

$$\phi = V(\hat{Y}_{HTWR}) / V(\hat{Y}_{HTWOR})$$