

## การเปรียบเทียบตัวประมาณกำลังสองน้อยสุดกับตัวประมาณเบสส์สำหรับตัวแบบการถดถอยเชิงเส้นเชิงเดียว

\*วีรพา ฐานะปรัชญ์

การเปรียบเทียบค่าประมาณของสัมประสิทธิ์การถดถอยของตัวแบบการถดถอยเชิงเส้นเชิงเดียวด้วยตัวประมาณ 4 ตัว คือ ตัวประมาณกำลังสองน้อยสุด (OLS) ตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล (UNI) ตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล (NOR) และตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์ (JEF) และศึกษาวิธีของ NOR ในกรณีการหาค่า  $Z$  ที่เหมาะสมซึ่งทำให้วิธีของ NOR มีประสิทธิภาพใกล้เคียงกับวิธีของ OLS และ UNI มากที่สุด โดยที่ค่า  $Z$  เป็นค่าที่ทำให้ค่าเฉลี่ยก่อน (prior mean) เบี่ยงเบนจากค่าสัมประสิทธิ์การถดถอยไป  $Z$  เท่าของส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานก่อน (prior standard deviation) จากการศึกษาพบว่า UNI และ JEF มีประสิทธิภาพเท่ากัน OLS และ UNI มีประสิทธิภาพใกล้เคียงกัน โดยที่ OLS มีประสิทธิภาพดีกว่า UNI เล็กน้อย และ OLS มีประสิทธิภาพดีกว่า NOR เมื่อสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระมีค่าสูง ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามมีค่าต่ำ และขนาดตัวอย่างใหญ่ ส่วน NOR มีประสิทธิภาพดีกว่า OLS เมื่อสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระ

มีค่าต่ำ ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามมีค่าสูงและขนาดตัวอย่างเล็ก ค่า  $Z$  ที่เหมาะสมจะแปรผันตามส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตาม แต่แปรผกผันกับสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระและขนาดตัวอย่าง โดยค่า  $Z$  ที่เหมาะสมมีแนวโน้มสูงขึ้น แสดงว่า NOR มีแนวโน้มของประสิทธิภาพสูงกว่า OLS และ UNI มากขึ้นแต่ในทางกลับกันถ้าค่า  $Z$  ที่เหมาะสมมีแนวโน้มต่ำลง NOR จะมีแนวโน้มของประสิทธิภาพสูงกว่า OLS และ UNI ลดลง

### ที่มาและความสำคัญของปัญหา

โดยทั่วไปงานวิจัยที่ใช้ตัวแบบการถดถอยเชิงเส้นเชิงเดียว (simple linear regression model) จะใช้วิธีกำลังสองน้อยสุดในการประมาณค่าพารามิเตอร์ในตัวแบบ วิธีการดังกล่าวเป็นวิธีการที่ใช้เพียงข้อมูลปัจจุบันในการประมาณค่าพารามิเตอร์ซึ่งจะทำให้เกิดความคลาดเคลื่อนของการประมาณค่าระดับหนึ่ง ดังนั้นในการลดความคลาดเคลื่อนให้ต่ำลง จึงควรใช้ข้อมูลในอดีตของพารามิเตอร์มาช่วยในการประมาณ กล่าวคือ

ควรใช้การแจกแจงก่อน (prior distribution) ของพารามิเตอร์มาพิจารณาด้วย โดยแนวความคิดนี้เป็นการใช้การวิเคราะห์เชิงเบย์ ซึ่งมีส่วนประกอบที่สำคัญ 3 ส่วน คือ ข้อมูลปัจจุบันหรือฟังก์ชันความควรจะเป็น (likelihood function) ข้อมูลในอดีตหรือการแจกแจงก่อน (prior distribution) โดยแบ่งออกได้เป็น 2 แบบ คือ การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล (informative prior dis-

tribution) ซึ่งให้ข้อมูลอย่างแน่ชัด และการแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล (noninformative prior distribution) ซึ่งให้ข้อมูลคลุมเคลือ (vague) และส่วนประกอบสุดท้ายคือ ข้อมูลอนาคตหรือการแจกแจงภายหลัง ซึ่งเป็นผลมาจากการทราบข้อมูลปัจจุบันและข้อมูลในอดีต

### ทฤษฎีและตัวสถิติที่เกี่ยวข้อง

ตัวแบบการถดถอยเชิงเส้นทั่วไปสามารถเขียนในรูปเมทริกซ์ดังนี้

$$\underset{\sim}{y} = \underset{\sim}{X}\underset{\sim}{\beta} + \underset{\sim}{\varepsilon}$$

เมื่อ  $\underset{\sim}{y}$  คือ เวกเตอร์ค่าสังเกตของตัวแปรตามขนาด  $n \times 1$

$\underset{\sim}{X}$  คือ เมทริกซ์ตัวแปรอิสระขนาด  $n \times (p + 1)$  และมีค่าลำดับชั้นเท่ากับ  $p$

$\underset{\sim}{\beta}$  คือ เวกเตอร์สัมประสิทธิ์การถดถอยขนาด  $(p+1) \times 1$

$\underset{\sim}{\varepsilon}$  คือ เวกเตอร์ความคลาดเคลื่อนขนาด  $n \times 1$  โดยที่  $E(\underset{\sim}{\varepsilon}) = \underset{\sim}{0}$  และ  $COV(\underset{\sim}{\varepsilon}) = \sigma^2 \underset{\sim}{I}_n$

$n$  คือ ขนาดตัวอย่าง

และ  $p$  คือ จำนวนตัวแปรอิสระ

### 1. ตัวประมาณกำลังสองน้อยสุด ( $\underset{\sim}{b}$ )

$$\underset{\sim}{b} = (\underset{\sim}{X}'\underset{\sim}{X})^{-1}\underset{\sim}{X}'\underset{\sim}{y}$$

ซึ่งมีคุณสมบัติเป็นตัวประมาณไม่เอนเอียงเชิงเส้นที่มีความแปรปรวนต่ำสุด (Best Linear Unbiased Estimator : BLUE) โดยเมทริกซ์ของค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสองของ  $\underset{\sim}{b}$  มีดังนี้

$$MSE(\underset{\sim}{b}) = \sigma^2(\underset{\sim}{X}'\underset{\sim}{X})^{-1}$$

## 2. ทฤษฎีของเบส์

$$p(\underline{\beta}, \underline{\sigma} \mid \underline{y}) = \frac{p(\underline{y} \mid \underline{\beta}, \underline{\sigma})p(\underline{\beta}, \underline{\sigma})}{p(\underline{y})}$$

$$\propto p(\underline{y} \mid \underline{\beta}, \underline{\sigma})p(\underline{\beta}, \underline{\sigma})$$

เมื่อ  $p(\underline{y} \mid \underline{\beta}, \underline{\sigma})$  คือ ฟังก์ชันความหนาแน่นร่วมของ  $\underline{y}$  (joint density function) หรือ

$L(\underline{\beta}, \underline{\sigma} \mid \underline{y})$  คือ ฟังก์ชันความควรจะเป็นร่วม (joint likelihood function) สำหรับ  $(\underline{\beta}, \underline{\sigma})$  เมื่อทราบข้อมูล  $\underline{y}$

$p(\underline{\beta}, \underline{\sigma})$  คือ การแจกแจงก่อนร่วม (joint prior distribution) สำหรับ  $(\underline{\beta}, \underline{\sigma})$

และ  $p(\underline{\beta}, \underline{\sigma} \mid \underline{y})$  คือ การแจกแจงภายหลังร่วม (joint posterior) สำหรับ  $(\underline{\beta}, \underline{\sigma})$

### 2.1 การแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล กรณีทราบค่า $\sigma^2$

จากตัวแบบการถดถอยเชิงเส้นปกติ (normal linear regression model) เราจะได้ฟังก์ชันความควรจะเป็นสำหรับ  $\underline{\beta}$  คือ  $L(\underline{\beta}, \underline{\sigma} \mid \underline{y})$  และการแจกแจงก่อนสังยุค (conjugate prior distribution) สำหรับ  $\underline{\beta}$  คือ

$P(\underline{\beta})$  แล้วจะหาการแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล กรณีทราบค่า  $\sigma^2$  ดังนี้

$$p(\underline{\beta} \mid \underline{y}) \propto l(\underline{\beta} \mid \underline{y})p(\underline{\beta})$$

$$\propto \exp\left\{-\frac{1}{2}(\underline{\beta} - \bar{\underline{\beta}})' \bar{\underline{\Sigma}}_{\underline{\beta}}^{-1} (\underline{\beta} - \bar{\underline{\beta}})\right\}$$

$$\sim N(\bar{\underline{\beta}}, \bar{\underline{\Sigma}}_{\underline{\beta}})$$

$$\text{เมื่อ } \bar{\underline{\Sigma}}_{\underline{\beta}}^{-1} = \underline{\Sigma}_{\underline{\beta}}^{-1} + \underline{X}'\underline{X}/\sigma^2$$

$$\text{และ } \bar{\underline{\beta}} = \left[ \underline{\Sigma}_{\underline{\beta}}^{-1} + \underline{X}'\underline{X}/\sigma^2 \right]^{-1} \left[ \underline{\Sigma}_{\underline{\beta}}^{-1} \underline{\beta} + (\underline{X}'\underline{X}/\sigma^2) \underline{b} \right]$$

โดยที่  $\bar{\beta}$  คือ เวกเตอร์ค่าเฉลี่ยก่อน (prior mean)

และ  $\bar{\Sigma}_\beta$  คือ เมทริกซ์ความแปรปรวนร่วมก่อน (prior covariance) ของ  $\bar{\beta}$  ซึ่ง  $\bar{\Sigma}_\beta^{-1} = A / \sigma^2$  จากการ

$$\text{กำหนดให้ } A = \sigma^2 \bar{\Sigma}_\beta^{-1}$$

โดยเมทริกซ์ของค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสองของตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล ( $\bar{\beta}$ ) มีดังนี้

$$\begin{aligned} \text{MES}(\bar{\beta}) &= \text{COV}(\bar{\beta}) + \text{bias}(\bar{\beta}) \cdot \text{bias}(\bar{\beta})' \\ &= \sigma^2 W X' X W' + W A \delta \delta' A' W' \end{aligned}$$

เมื่อ  $\text{bias}(\bar{\beta})$  คือ เวกเตอร์ความเอนเอียงของ  $\bar{\beta}$

$$W = (A + X'X)^{-1}$$

และ  $\delta = \bar{\beta} - \beta$

## 2.2 การแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล กรณีทราบค่า $\sigma^2$

การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูลสำหรับ  $\bar{\beta}$  เมื่อทราบค่า  $\sigma^2$  คือ

$$p(\bar{\beta}) = p(\beta_0) \cdot p(\beta_1) \cdots p(\beta_p)$$

$\alpha$  ค่าคงที่

ฟังก์ชันความควรจะเป็น คือ

$$\begin{aligned} L(\bar{\beta} \mid y) &\propto L(\bar{\beta} \mid y) p(\bar{\beta}) \\ &\propto \exp \left\{ \frac{-1}{2\sigma^2} (\bar{\beta} - b)' X' X (\bar{\beta} - b) \right\} \\ &\sim N(b, \sigma^2 (X'X)^{-1}) \end{aligned}$$

2.3 การแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนร่วมที่ทราบข้อมูล กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$   
การแจกแจงก่อนร่วมสำหรับ  $(\beta, \sigma)$  มีดังนี้

$$p(\beta, \sigma) = p(\beta|\sigma)p(\sigma) \\ \propto \sigma^{-(p+1)-\bar{v}-1} \exp\left[\frac{-1}{2\sigma^2} \left\{ \bar{v}s^2 + (\beta - \bar{\beta})' A (\beta - \bar{\beta}) \right\}\right]$$

ฟังก์ชันความควรจะเป็นร่วมสำหรับ  $(\beta, \sigma)$  มีดังนี้

$$L(\beta, \sigma | y) \propto \sigma^{-n} \exp\left\{ \frac{-1}{2\sigma^2} (y - X\beta)' (y - X\beta) \right\}$$

เราหาการแจกแจงภายหลังร่วมเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  มีดังนี้

$$p(\beta, \sigma | y) \propto L(\beta, \sigma | y) p(\beta, \sigma) \\ \propto \sigma^{-n-(p+1)-\bar{v}-1} \exp\left[ \frac{-1}{2\sigma^2} \left\{ \bar{v}s^2 + (\beta - \bar{\beta})' (A + X'X) (\beta - \bar{\beta}) \right\} \right]$$

เมื่อ 
$$\bar{\beta} = (A + X'X)^{-1} (A\bar{\beta} + X'X)\bar{\beta}$$

$$\bar{v}s^2 = \bar{v}s^2 + y'y + \bar{\beta}' A \bar{\beta} - \bar{\beta}' (A + X'X) \bar{\beta}$$

และ 
$$\bar{v} = n + \bar{v}$$

การแจกแจงภายหลังขอบ (marginal posterior distribution)  $p(\beta | y)$  หาได้จาก

$$p(\beta | y) = \int_0^\infty p(\beta, \sigma | y) d\sigma \\ \propto \left[ 1 + \frac{1}{\bar{v}} (\beta - \bar{\beta})' \frac{(A + X'X)}{s^2} (\beta - \bar{\beta}) \right]^{-(\bar{v}+p+1)/2} \\ \sim t(\bar{v}, \bar{\beta}, \left[ \bar{v}/(\bar{v}-2) \right] s^2 (A + X'X)^{-1})$$

2.4 การแจกแจงภายหลังร่วมเมื่อใช้การแจกแจงก่อนร่วมที่ไม่ทราบข้อมูล กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  การแจกแจงก่อนร่วมที่ไม่ทราบข้อมูลที่ใช้ทั่วไป (Conventional joint prior distribution) สำหรับ  $(\beta, \sigma)$  มีดังนี้

$$p(\beta | y) \propto \frac{1}{\sigma}$$

ฟังก์ชันความควรจะเป็นร่วมสำหรับ  $(\beta, \sigma)$  มีดังนี้

$$L(\beta, \sigma | y) \propto \sigma^{-n} \exp\left\{\frac{-1}{2\sigma^2} \left[ v\hat{\sigma}^2 + (\beta - b)'X'X(\beta - b) \right]\right\}$$

เมื่อ  $v\hat{\sigma}^2 = (y - X\hat{\beta})'(y - X\hat{\beta})$  คือ ผลบวกกำลังสองของการประมาณด้วยวิธีกำลังสองน้อยที่สุดและ  $v = n - (p + 1)$  คือ ระดับความเป็นเสรี

การแจกแจงภายหลังร่วม (joint posterior distribution) สำหรับ  $(\beta, \sigma)$  กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  มีดังนี้

$$\begin{aligned} p(\beta, \sigma | y) &\propto L(\beta, \sigma | y)p(\beta, \sigma) \\ &\propto \sigma^{-(n+1)} \exp\left\{\frac{-1}{2\sigma^2} \left[ v\hat{\sigma}^2 + (\beta - b)'X'X(\beta - b) \right]\right\} \end{aligned}$$

การแจกแจงภายหลังขอบ  $p(\beta | y)$  จากการอินทิเกรต  $\sigma$  ออกจาก  $p(\beta, \sigma | y)$  มีดังนี้

$$\begin{aligned} p(\beta | y) &\propto \left[ 1 + \frac{1}{v\hat{\sigma}^2} (\beta - b)'X'X((\beta - b)) \right]^{-(p+1+v)/2} \\ &\sim t(v, b, [v/(v-2)]\hat{\sigma}^2 (X'X)^{-1}) \end{aligned}$$

## 2.5 การแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์

การแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์ (Jeffereys's prior distribution) เป็นการแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูลชนิดหนึ่ง ซึ่งมีคุณสมบัติไม่แปรเปลี่ยนภายใต้การแปลงพารามิเตอร์ (parameterization invariance) โดยการแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์ในกรณีตัวแบบเชิงเส้น มีดังนี้

$$p(\beta, \sigma) \propto \sigma^{-1}$$

จะเห็นได้ว่าการแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์เหมือนกับ การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูลที่ใช้ทั่วไป (Conventional noninformative prior) ในกรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  และการแจกแจงก่อนของเจฟฟรีส์จะเป็นสัดส่วนกับค่าคงที่  $(p(\beta, \sigma) \propto \text{ค่าคงที่})$  ในกรณีที่ทราบค่า  $\sigma^2$  ซึ่งเหมือนกันกับการแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูลที่ใช้ทั่วไปในกรณีทราบค่า  $\sigma^2$  ดังนั้นการแจกแจงภายหลัง

เมื่อใช้การแจกแจงก่อนของเจฟฟรีย์เหมือนกันกับการแจกแจงภายหลังเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล

แผนการทดลอง

1. สถานการณ์ต่างๆ ที่ศึกษา มีดังนี้

1.1 ขนาดตัวอย่างเท่ากับ 10 30 50 และ 100

1.2 กลุ่มตัวอย่างของความคลาดเคลื่อนสุ่มจากประชากรที่มีการแจกแจงปกติ ซึ่งมีค่าเฉลี่ยเท่ากับ 0 และส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานเท่ากับ 0.1 0.3 0.5 0.7 และ 0.9

1.3 ตัวแปรอิสระเป็นค่าคงที่ซึ่งสุ่มมาจากประชากรที่มีการแจกแจงปกติด้วยค่าเฉลี่ยเท่ากับ 1 และส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานเท่ากับ 0.1 0.15 0.2 0.25 0.3 0.5 0.7 และ 0.9 นั่นคือ เปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระเท่ากับ 10% 15% 20% 25% 30% 50% 70% และ 90% ตามลำดับ

1.4 กำหนดค่าสัมประสิทธิ์การถดถอยในตัวแบบ คือ  $\beta_0$  เท่ากับ 0.5 และ  $\beta_1$  เท่ากับ 0.5

1.5 จากข้อ 1 ข้อ 3 และข้อ 4 เราจะได้ว่ากลุ่มตัวอย่างของตัวแปรตามมีการแจกแจงปกติ ซึ่งมีค่าเฉลี่ยเท่ากับ 1 และส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานเท่ากับ 0.1 0.3 0.5 0.7 และ 0.9

2. การหาค่า Z ที่เหมาะสม

เนื่องจากค่าเฉลี่ยก่อน (prior mean) ของการแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูลมีผลต่อตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงดังกล่าว ดังนั้นผู้วิจัยจึงกำหนดค่าในเมทริกซ์ความแปรปรวนร่วมก่อน (prior covariance matrix) ให้เป็นค่าคงที่ใดๆ และกำหนดค่าของเวกเตอร์ค่าเฉลี่ยก่อนให้เป็นฟังก์ชันของค่าปกติมาตรฐาน และทำการหาค่า Z ที่เหมาะสมที่ทำทราบค่าเฉลี่ยความ

คลื่อนกำลังสองของตัวประมาณสัมประสิทธิ์การถดถอยด้วยวิธีเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูลมีค่าสูงสุดเท่าที่เป็นไปได้ แต่มีค่าต่ำกว่าค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสองด้วยวิธีกำลังสองน้อยสุด โดยค่า Z ที่มีค่ายิ่งสูงขึ้นจะทำให้ค่าเฉลี่ยก่อนยังมีค่าห่างจากค่าสัมประสิทธิ์การถดถอย ซึ่งจะส่งผลให้ค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสองมีค่าสูงขึ้น

ดังนั้นวิธีการข้างต้นจึงเป็นการหาตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูลที่ไม่ดีที่สุดเท่าที่เป็นไปได้ แต่ดีกว่าตัวประมาณกำลังสองน้อยสุดและตัวประมาณเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล

3. ค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสอง การคำนวณค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสอง (Mean Square of Error : MSE) ของค่าประมาณสัมประสิทธิ์การถดถอยของแต่ละวิธี โดยกระทำซ้ำ 500 ครั้งในแต่ละสถานการณ์ตามแผนการทดลอง แล้วคำนวณค่าเฉลี่ยของค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสอง (Average of Mean Square of Error : AMSE) ของแต่ละวิธีโดยการคำนวณเปอร์เซ็นต์ของอัตราส่วนผลต่างค่าเฉลี่ยความคลาดเคลื่อนกำลังสอง (DIFF) ดังนี้

$$DIFF = \frac{AMSE_i - AMSE_{min}}{AMSE_{min}} \times 100, i = 1, 2, 3$$

เมื่อ  $AMSE_i$  คือ AMSE ของแต่ละวิธี และ  $AMSE_{min}$  คือ AMSE ของวิธีที่ให้ค่า AMSE ต่ำสุด

- โดยที่  $i = 1$  หมายถึง วิธีกำลังสองน้อยสุด  
 $i = 2$  หมายถึง วิธีเชิงเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล  
 $i = 3$  หมายถึง วิธีเชิงเบสส์เมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล

### สรุปผลการวิจัย

1. ผลสรุปจากการเปรียบเทียบตัวประมาณ สัมประสิทธิ์การถดถอย เมื่อศึกษากรณีเฉพาะของ ตัวประมาณเบสที่ใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล

กรณีทราบค่า  $\sigma^2$

ค่า AMSE ของแต่ละวิธีแปรผันตามส่วน เบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตาม และแปรผกผันกับ เพอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปร อิสระและขนาดตัวอย่าง ตามลำดับความสำคัญจากมาก ไปน้อย

วิธี NOR จะให้ประสิทธิภาพดีเมื่อเปอร์เซ็นต์ ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระมีค่าต่ำ ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามมีค่าสูงและ ขนาดตัวอย่างเล็ก และวิธี OLS จะให้ประสิทธิภาพดี เมื่อเปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปร อิสระมีค่าสูง ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตาม มีค่าต่ำและขนาดตัวอย่างใหญ่ ส่วนวิธี UNI จะไม่ให้ ประสิทธิภาพดีกว่าวิธีอื่น เนื่องจากค่า AMSE ของวิธี UNI จะมีค่าสูงกว่าค่า AMSE ของวิธี OLS เสมอ โดยวิธี OLS และ NOR จะให้ประสิทธิภาพดีที่สุด ณ สถานการณ์ ดังนี้

ตารางที่ 1 วิธีที่ให้ประสิทธิภาพดีที่สุดจำแนกตามสถานการณ์ ในกรณีที่ทราบค่า  $\sigma^2$

|           | n | CV(X) = 10% |    |    |     | CV(X) = 15% |    |    |     | CV(X) = 20% |    |    |     | CV(X) = 25% |    |    |     |
|-----------|---|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|
|           |   | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 |
| SD(Y)=0.1 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ✓           | ✓  | ×  | ×   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.3 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ✓  | ×  | ✓   |
| SD(Y)=0.5 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |
| SD(Y)=0.7 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |
| SD(Y)=0.9 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |

ตารางที่ 1 (ต่อ)

|           | n | CV(X) = 30% |    |    |     | CV(X) = 50% |    |    |     | CV(X) = 70% |    |    |     | CV(X) = 90% |    |    |     |
|-----------|---|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|
|           |   | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 |
| SD(Y)=0.1 |   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.3 |   | ×           | ✓  | ×  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.5 |   | ×           | ×  | ×  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.7 |   | ×           | ×  | ×  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.9 |   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ✓  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   |

หมายเหตุ ✓ หมายถึงวิธี OLS

× หมายถึงวิธี NOR

กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$   
 ผลสรุปที่ได้มีลักษณะเดียวกับกรณีทราบค่า  $\sigma^2$  ซึ่งประสิทธิภาพของวิธี OLS จะเหมือนเดิม แต่ประสิทธิภาพของวิธี UNI และวิธี NOR จะต่ำกว่ากรณีทราบค่า  $\sigma^2$  ณ สถานการณ์เดียวกัน

เนื่องจากค่า AMSE ของวิธี UNI และวิธี NOR ในกรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  จะมีค่าความแปรปรวนจากการประมาณค่าเพิ่มขึ้น และเมื่อขนาดตัวอย่างเพิ่มขึ้น ประสิทธิภาพของทั้งสองกรณีจะใกล้เคียงกันมากขึ้น โดยวิธี OLS และ NOR จะให้ประสิทธิภาพที่ดีที่สุด ณ สถานการณ์ดังนี้

ตารางที่ 2 วิธีที่ให้ประสิทธิภาพดีที่สุดจำแนกตามสถานการณ์ ในกรณีที่ไม่ทราบค่า  $\sigma^2$

| n         | CV(X) = 30% |    |    |     | CV(X) = 50% |    |    |     | CV(X) = 70% |    |    |     | CV(X) = 90% |    |    |     |
|-----------|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|
|           | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 |
| SD(Y)=0.1 | ×           | ×  | ×  | ×   | ✓           | ×  | ×  | ×   | ✓           | ✓  | ✓  | ×   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.3 | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ✓  | ×  | ✓   |
| SD(Y)=0.5 | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |
| SD(Y)=0.7 | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |
| SD(Y)=0.9 | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ×  | ×   |

ตารางที่ 2 (ต่อ)

| n         | CV(X) = 30% |    |    |     | CV(X) = 50% |    |    |     | CV(X) = 70% |    |    |     | CV(X) = 90% |    |    |     |
|-----------|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|-------------|----|----|-----|
|           | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 | 10          | 30 | 50 | 100 |
| SD(Y)=0.1 | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.3 | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.5 | ×           | ×  | ×  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.7 | ×           | ×  | ×  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |
| SD(Y)=0.9 | ×           | ×  | ×  | ×   | ×           | ×  | ✓  | ✓   | ×           | ✓  | ✓  | ✓   | ✓           | ✓  | ✓  | ✓   |

หมายเหตุ ✓ หมายถึงวิธี OLS  
 × หมายถึงวิธี NOR

2. ผลสรุปจากการหาตัวประมาณเบสส์ที่ใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูลที่ไม่ดีที่สุด แต่ดีกว่าตัวประมาณกำลังสองน้อยสุดและตัวประมาณเบสส์ที่ใช้การแจกแจงก่อนที่ไม่ทราบข้อมูล

กรณีทราบค่า  $\sigma^2$   
 ค่า Z ที่เหมาะสมแปรผันตามส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตาม แต่แปรผกผันกับเปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระและขนาดตัวอย่างตามลำดับความสำคัญจากมากไปน้อย

ค่า  $Z$  ที่เหมาะสมจะมีค่าสูงขึ้นเมื่อเปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระมีค่าต่ำ ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามมีค่าสูงและขนาดตัวอย่างเล็ก ส่วนค่า  $Z$  ที่เหมาะสมจะมีค่าต่ำเมื่อเปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระมีค่าสูง ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามมีค่าต่ำ และขนาดตัวอย่างใหญ่

กรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$

ผลสรุปที่ได้มีลักษณะเดียวกับกรณี  $\sigma^2$  ทราบค่า แต่ค่า  $Z$  ที่เหมาะสมในกรณีไม่ทราบค่า  $\sigma^2$  จะมีค่าต่ำกว่าค่า  $Z$  ที่เหมาะสมในกรณีทราบค่า  $\sigma^2$  ณ สถานการณ์เดียวกัน และเมื่อขนาดตัวอย่างเพิ่มขึ้นค่า  $Z$  ที่เหมาะสมของทั้งสองกรณีจะมีค่าใกล้เคียงกันมากขึ้น

วิธีต่าง ๆ ที่ใช้ในการประมาณจะมีประสิทธิภาพสูงขึ้น เมื่อเปอร์เซ็นต์ของสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระและขนาดตัวอย่างเพิ่มขึ้น และจะมีประสิทธิภาพลดลงเมื่อส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของตัวแปรตามเพิ่มขึ้น

ดังนั้น การเลือกวิธีการประมาณค่าสัมประสิทธิ์การถดถอยของตัวแบบการถดถอยที่เหมาะสมในเบื้องต้นสามารถทำได้โดยการวัดการกระจายสัมพัทธ์ของตัวแปรอิสระ (ค่าสัมประสิทธิ์ความแปรผันของตัวแปรอิสระ) หากค่าวัดการกระจายมีค่าค่อนข้างสูง (ตั้งแต่ 50% ขึ้นไป) เราจะเลือกวิธีกำลังสองน้อยสุด และค่าวัดการกระจายมีค่าต่ำ (น้อยกว่า 50%) เราจะเลือกวิธีเชิงเบสเมื่อใช้การแจกแจงก่อนที่ทราบข้อมูล  $\square$

#### บรรณานุกรม

- Birkes, David and Dodge, yadolah. **Alternative methods of regression**. New York : John Wiley & Sons, 1993.
- Box, George E. P. and Tiao, George C. **Bayesian inference in statistical analysis**. Reading, Mass : Addison-Wesley, 1973.
- Press, S. James. **Bayesian statistics : principles, models, and applications**. New York : John Wiley & Sons, 1989.
- Vinod, Hrishikesh D. and Ullah, Aman. **Recent advances in regression methods**. New York : Dekker, 1981.