

## การวัดการกระจายของข้อมูล

### การวัดการกระจายสัมบูรณ์

1. พิสัย ( Range )

$$\text{พิสัย} = X_{max} - X_{min}$$

2. ส่วนเบี่ยงเบนควอไทล์ ( Quartile Deviation )

$$Q.D. = \frac{Q_3 - Q_1}{2}$$

3. ส่วนเบี่ยงเบนเฉลี่ย ( Mean Deviation )

ส่วนเบี่ยงเฉลี่ยของข้อมูลที่ไม่ได้แจกแจงความถี่

$$M.D. = \frac{\sum_{i=1}^N |X_i - \mu|}{N}$$

ส่วนเบี่ยงเฉลี่ยของข้อมูลที่มีการแจกแจงความถี่

$$M.D. = \frac{\sum_{i=1}^N f_i |X_i - \mu|}{N}$$

4. ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐาน ( Standard Deviation )

ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของข้อมูลที่ไม่ได้แจกแจงความถี่

$$S.D. \text{ หรือ } \sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (X_i - \mu)^2}{N}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N X_i^2}{N} - \mu^2}$$

ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานของข้อมูลที่มีการแจกแจงความถี่

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n f_i (X_i - \mu)^2}{N}} = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n f_i X_i^2}{N} - \mu^2}$$

หรือ

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^n f_i D_i^2}{N} - \left(\frac{\sum_{i=1}^n f_i D_i}{N}\right)^2}$$

1. ความแปรปรวน ( $\sigma^2$ )

ความแปรปรวน (Variance) คือ ส่วนเบี่ยงเบนมาตรฐานยกกำลังสอง  
ความแปรปรวนของข้อมูลที่ไม่ได้แจกแจงความถี่

$$\sigma^2 = \frac{\sum_{i=1}^N (X_i - \mu)^2}{N} = \frac{\sum_{i=1}^N X_i^2}{N} - \mu^2$$

ความแปรปรวนของข้อมูลที่มีการแจกแจงความถี่

$$\sigma^2 = \frac{\sum_{i=1}^n f_i (X_i - \mu)^2}{N} = \frac{\sum_{i=1}^n f_i X_i^2}{N} - \mu^2$$

ความแปรปรวนรวม

สำหรับข้อมูล  $k$  ชุด ที่มี  $\mu$  เท่ากัน

$$\sigma_{รวม}^2 = \frac{N_1 \sigma_1^2 + N_2 \sigma_2^2 + \dots + N_k \sigma_k^2}{N_1 + N_2 + \dots + N_k}$$

สำหรับข้อมูล  $k$  ชุด ที่มี  $\mu$  ไม่เท่ากัน

$$\sigma_{รวม}^2 = \frac{\sum X_{รวม}^2}{N_{รวม}} - (\mu_{รวม})^2$$







6. จากตารางแจกแจงความถี่ต่อไปนี้

อันดับภาคชั้น	2 - 4	5 - 7	8 - 10	11 - 13	14 - 16
ความถี่	4	8	10	15	3

จงหา 1. พิสัย 2. ส่วนเบี่ยงเบนควอไทล์ 3. ส่วนเบี่ยงเบนเฉลี่ย 4. ส่วนเบี่ยงเบน มาตรฐาน









