Surveymetodik Föreläsning 12

Måns Magnusson

Avd. Statistik, LiU

Översikt

- 1 Klusterurval
 - Tvåstegs (eller flerstegs) klusterurval

- 2 Urval med olika inklusionssannolikheter
 - Vikter vid klusterurval

Subsection 1

Tvåstegs (eller flerstegs) klusterurval

Tvåstegs klusterurval

- Första steget dras kluster/primära urvalsenheter (ex. skolor)
- I andra steget dras sekundära urvalsenehter (ex. elever)

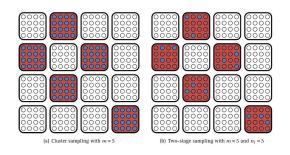
Tvåstegs klusterurval

- Första steget dras kluster/primära urvalsenheter (ex. skolor)
- I andra steget dras sekundära urvalsenehter (ex. elever)
- Det går att ha ytterligare steg om det finns behov
- Det kan vara olika urvalsförfarande i de olika stegen (ex. stratifierat urval och/eller OSU)
 (brukar kallas komplexa surveyer)

Notation

```
N= antal psus (skolor) i populationen n= antal psus (skolor) i urvalet M_i= antal ssus (elever) i skola i m_i= antal ssus (elever) i psu (skola) i i vårt urval M_0= antal ssus (elever) i populationen
```

Tvåstegs klusterurval - Exempel



Figur : Skillnad mellan enstegs och tvåstegs klusterurval. Källa: ESS (2013)

Exempel: BETSI

Byggnaders energianvändning, tekniska status och inomhusmiljö (BETSI) Boverket (2009)

Boverket

- Syfte: Kartlägga det svenska byggnadsbeståndet
- Målpopulation: Byggnader med taxeringsvärde på minst 50 tkr och med minst 50 m² samt individer i småbostadshus eller lägenhet
- Urval:

Flerstegsurval

- Steg I: Stratifierat klusterurval av kommuner (pps/ π ps)
- Steg II: Stratifierat klusterurval av värderings/taxeringsenhet (OSU och pps/ π ps)
- Steg III: Klusterurval av byggnad (OSU)
- Steg IV: Lägenhet (OSU)
- Bortfall: 21-35 % (beroende på byggnad)
- Datainsamlingsmetod: Besiktningar och pappersenkäter
- Periodicitet: Ett tillfälle (?)

Estimation vid tvåstegs klusterurval

■ Vid enstegs klusterurval är

$$\hat{t}_{unb} = N\bar{t} = N\frac{1}{n}\sum_{i \in S} t_i$$

■ Vid tvåstegs klusterurval är ti inte känd, utan måste först skattas

Estimation vid tvåstegs klusterurval

■ Vid enstegs klusterurval är

$$\hat{t}_{unb} = N\bar{t} = N\frac{1}{n}\sum_{i \in S} t_i$$

- \blacksquare Vid tvåstegs klusterurval är t_i inte känd, utan måste först skattas
- Vi kan i princip välja vilket skattninsgmetod vi vill (unbiased, kvot- eller regressionsskattning)

Estimation vid tvåstegs klusterurval

■ Vid enstegs klusterurval är

$$\hat{t}_{unb} = N\bar{t} = N\frac{1}{n}\sum_{i \in S}t_i$$

- \blacksquare Vid tvåstegs klusterurval är t_i inte känd, utan måste först skattas
- Vi kan i princip välja vilket skattninsgmetod vi vill (unbiased, kvot- eller regressionsskattning)
- Vi skattar med den vanliga väntevärdesriktiga estimatorn

$$\hat{t}_i = M_i \bar{y}_i = M_i \sum_{j \in \mathcal{S}_i} \frac{y_{ij}}{m_i}$$

vilket ger (*)

$$\hat{t}_{unb} = N\bar{t} = \frac{N}{n} \sum_{i \in S} M_i \bar{y}_i$$

Variansskattning vid tvåstegs klusterurval

■ Vid enstegs klusterurval är

$$\hat{Var}(\hat{t}_{unb}) = N^2 \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{s_t^2}{n}$$

■ Vid tvåstegs klusterurval måste vår osäkerhet i skattningen \hat{t}_i tas i beaktande

Variansskattning vid tvåstegs klusterurval

■ Vid enstegs klusterurval är

$$\hat{Var}(\hat{t}_{unb}) = N^2 \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{s_t^2}{n}$$

- lacktriangle Vid tvåstegs klusterurval måste vår osäkerhet i skattningen \hat{t}_i tas i beaktande
- Detta ger följande variansskattning

$$\textit{Var}(\hat{t}_{\textit{unb}}) = \textit{N}^2 \left(1 - \frac{\textit{n}}{\textit{N}}\right) \frac{\textit{s}_t^2}{\textit{n}} + \frac{\textit{N}}{\textit{n}} \sum_{i \in \mathcal{S}} \textit{M}_i^2 \left(1 - \frac{\textit{m}_i}{\textit{M}_i}\right) \frac{\textit{s}_i^2}{\textit{m}_i}$$

där

$$s_i^2 = \frac{1}{m_i - 1} \sum_{i \in S} (y_{ij} - \bar{y}_i)$$

■ Variansen består av två delar - inom psu:s och mellan psu:s

Variansskattning vid tvåstegs klusterurval II

- Precis som innan fungerar denna variansskattning bra om psu (ex. skolor) är ungefär lika stora
- Annars använder vi kvotskattning (se Lohr, 2009, s. 186)

Variansskattning vid tvåstegs klusterurval II

- Precis som innan fungerar denna variansskattning bra om psu (ex. skolor) är ungefär lika stora
- Annars använder vi kvotskattning (se Lohr, 2009, s. 186)
- Den andra delen av variansskattningen (inom psu) är ofta betydligt mindre än den första delen (mellan psu)
- Därför används ibland

$$Var_{WR}(\hat{t}_{unb}) = N^2 \frac{s_t^2}{n}$$

Variansskattning vid tvåstegs klusterurval II

- Precis som innan fungerar denna variansskattning bra om psu (ex. skolor) är ungefär lika stora
- Annars använder vi kvotskattning (se Lohr, 2009, s. 186)
- Den andra delen av variansskattningen (inom psu) är ofta betydligt mindre än den första delen (mellan psu)
- Därför används ibland

$$Var_{WR}(\hat{t}_{unb}) = N^2 \frac{s_t^2}{n}$$

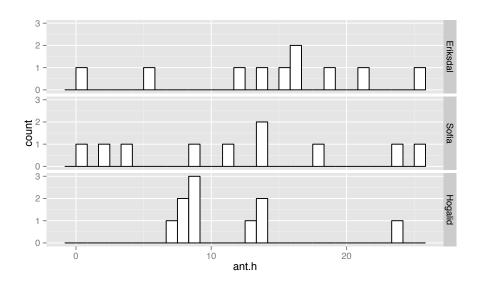
■ Konfidensintervallen beräknar vi (som vanligt)

$$\hat{t}_{unb} \pm z_{lpha/2} \sqrt{ extit{Var}(\hat{t}_{unb})}$$

Exempel: IT-användning i skolan

- Vi vill undersöka IT-användningen i ett rektorsområde med 10 skolor.
- Syftet är att undersöka vid hur många lektioner datorer används i skolan i genomsnitt.
- Vi drar ett urval på 3 skolor och i varje skola drar vi 10 slumpvisa lärare.
- Vi vet att totalt arbetar 224 lärare i rektorsområdet.

Exempel: IT-användning i skolan II



Exempel: IT-användning i skolan III

Skola	m _i	M_i	Ξį	\hat{t}_i	Si
Eriksdal	10	23	14.3	328.9	7.33
Sofia	10	19	12.1	229.9	8.66
Högalid	10	29	11.5	333.5	5.1

Section 2

Urval med olika inklusionssannolikheter

- Vid stratifiering såg vi att vi fick en lägre $Var(\hat{t})$ om vi allokerade urvalet efter varians (Neymannallokering)
- Urval med olika inklusionssannolikheter en "kontinuerlig stratifiering"
 efter en variabel x

- Vid stratifiering såg vi att vi fick en lägre $Var(\hat{t})$ om vi allokerade urvalet efter varians (Neymannallokering)
- Urval med olika inklusionssannolikheter en "kontinuerlig stratifiering"
 efter en variabel x
- Probability proportional to size (pps) vid urval med återläggning
- $lacktriangleq \pi$ proportional to size (πps) vid urval utan återläggning

- Vid stratifiering såg vi att vi fick en lägre $Var(\hat{t})$ om vi allokerade urvalet efter varians (Neymannallokering)
- Urval med olika inklusionssannolikheter en "kontinuerlig stratifiering" efter en variabel x
- Probability proportional to size (pps) vid urval med återläggning
- \blacksquare π proportional to size (πps) vid urval utan återläggning
- lacktriangle Ofta används pps/ π ps med "storlek" som hjälpvariabel

- lacksquare Fördelar med pps $/\pi$ ps
 - Med pps/ π ps får vi lägre $Var(\hat{t})$ om x_i är korrelerad med $Var(\hat{t}_i)$
 - pps/ π ps ger "självvägda" inklutionssannolikheter vid klusterurval alla ssus (ex. elever) får samma inklusionssannolikhet

- Fördelar med pps/ π ps
 - lacktriangle Med pps/ π ps får vi lägre $Var(\hat{t})$ om x_i är korrelerad med $Var(\hat{t}_i)$
 - pps/ π ps ger "självvägda" inklutionssannolikheter vid klusterurval alla ssus (ex. elever) får samma inklusionssannolikhet
- Nackdelar med pps/ π ps
 - lacksquare Något mer komplicerad metod, särskilt π ps

- Fördelar med pps/ π ps
 - lacktriangle Med pps/ π ps får vi lägre $Var(\hat{t})$ om x_i är korrelerad med $Var(\hat{t}_i)$
 - pps/ π ps ger "självvägda" inklutionssannolikheter vid klusterurval alla ssus (ex. elever) får samma inklusionssannolikhet
- Nackdelar med pps/ π ps
 - lacksquare Något mer komplicerad metod, särskilt π ps
- pps-urval är enklare matematiskt (både att dra urvalet och estimation)
 men risken finns att vi får dubletter (vid mindre N)

- Fördelar med pps/ π ps
 - Med pps/ π ps får vi lägre $Var(\hat{t})$ om x_i är korrelerad med $Var(\hat{t}_i)$
 - \blacksquare pps/ π ps ger "självvägda" inklutionssannolikheter vid klusterurval alla ssus (ex. elever) får samma inklusionssannolikhet
- Nackdelar med pps/ π ps
 - Något mer komplicerad metod, särskilt π ps
- pps-urval är enklare matematiskt (både att dra urvalet och estimation) men risken finns att vi får dubletter (vid mindre N)
- Kan ske som som ett resultat av vanlig sampling (ex. slumpmässig telefonupprigning - måste beakta olika sannolikheter för olika antal telefonnummer)

Notation

pps-urval - teori

- Probability proportional to size (pps) drar kluser med återläggning
 - en observation/kluster kan förekomma flera gånger

pps-urval - teori

- Probability proportional to size (pps) drar kluser med återläggning en observation/kluster kan förekomma flera gånger
- Vi byter därför ut vår indikatorvariabel Z mot en antalsvariabel Q
- Låt

 Q_i = antal gånger kluster iförekommer i urvalet

$$Q \sim \text{Bin}(n, \psi_i)$$

vilket ger att

$$E(Q_i) = n\psi_i = \pi_i$$

pps-urval - teori

- Probability proportional to size (pps) drar kluser med återläggning
 en observation/kluster kan förekomma flera gånger
- Vi byter därför ut vår indikatorvariabel Z mot en antalsvariabel Q
- Låt

 Q_i = antal gånger kluster iförekommer i urvalet

$$Q \sim \text{Bin}(n, \psi_i)$$

vilket ger att

$$E(Q_i) = n\psi_i = \pi_i$$

För att skatta totalen använder vi oss av

$$\hat{t}_{\psi} = \frac{1}{n} \sum_{i \in \mathcal{R}} \frac{t_i}{\psi_i}$$

• \hat{t}_{tb} är väntevärdesriktig (*)

pps-urval - teori II

■ För att skatta variansen använder vi oss av

$$\hat{Var}(\hat{t}_{\psi}) = rac{1}{n} \cdot rac{\sum_{i \in \mathcal{R}} \left(rac{t_i}{\psi_i} - \hat{t}_{\psi}
ight)^2}{(n-1)}$$

■ Eftersom det är ett urval med återläggning finns ingen ändlighetskorrektion.

pps-urval - teori II

För att skatta variansen använder vi oss av

$$\hat{Var}(\hat{t}_{\psi}) = rac{1}{n} \cdot rac{\sum_{i \in \mathcal{R}} \left(rac{t_i}{\psi_i} - \hat{t}_{\psi}
ight)^2}{(n-1)}$$

- Eftersom det är ett urval med återläggning finns ingen ändlighetskorrektion.
- För att minimera $Var(\hat{t}_{\psi})$ så vill vi välja ψ_i proportionellt mot t_i men vi känner inte t_i ...

pps-urval - teori III

Ett vanligt sätt att välja ψ_i är att välja kluster proportionellt mot klusterstorleken (därav namnet pps)

$$\psi_i = \frac{M_i}{M_0}$$
 och $\sum_i^N \psi_i = 1$

Vikter kan beräknas på följande sätt

$$w_i = \frac{1}{\pi_i} = \frac{1}{\psi_i n}$$

■ Hur man drar urval (praktiskt) framgår i Lohr (2009, s. 225 ff.) (det är enkelt att göra i R med paketet sampling).

Exempel - pps-urval

- Vi vill återigen skatta antalet lektioner då datorer används i undersvisningen i ett givet rektorsområde med 10 skolor
- Vi vill nu dra ett pps-urval
- Denna gång undersöker vi samtliga lärare på skolan för en given vecka.

Exempel: IT-användning i skolan II

	school	teachers	t_i	phi	t.hat	sample.pps	sample.srs	
1	1	34	167	0.1604	1041	0	1	
2	2	17	76	0.0802	948	0	0	
3	3	27	124	0.1274	974	0	0	
4	4	13	65	0.0613	1060	1	0	
5	5	20	104	0.0943	1102	1	1	
6	6	14	70	0.0660	1060	1	0	
7	7	22	121	0.1038	1166	0	0	
8	8	20	86	0.0943	912	0	0	
9	9	21	110	0.0991	1110	0	0	
10	10	24	132	0.1132	1166	0	1	

■ Den sanna totalen i populationen är 1055.

PPS-urval - tvåstegs klusterurval

- Dra kluster med sannolikhet ψ_i (precis som vid enstegs klusterurval)
- Nu är t_i inte känd i varje urval eller kluster så t_i måste skattas
- Detta kan vi göra med vanligt OSU (eller vilken urvalsmetod som passar)
 - Det viktiga är dock att de olika klustertotalerna (t_i) är oberoende av varandra
 - Om vi drar samma kluster flera gånger måsta vi dra ett nytt OSU varje gång inom klustret

π ps-urval och HT-estimatorn

- Mer komplicerat än pps då urvalet inte är oberoende
 - När det första elementet är draget ändras sannolikheten att dra för de övriga
- Det finns flera olika metoder för att dra urval på ett sådant sätt att π_i är proportionellt efter en given variabel (de flesta finns implementerade i R-paketet sampling)

π ps-urval och HT-estimatorn

- Mer komplicerat än pps då urvalet inte är oberoende
 - När det första elementet är draget ändras sannolikheten att dra för de övriga
- Det finns flera olika metoder för att dra urval på ett sådant sätt att π_i är proportionellt efter en given variabel (de flesta finns implementerade i R-paketet sampling)
- Har vi dragit ett π ps-urval (eller ett vanligt OSU) kan vi använda Horwitz-Thompson-estimatorn (HT)

$$\hat{t}_{HT} = \sum_{i \in \mathcal{S}} \frac{\hat{t}_i}{\pi_i}$$

π ps-urval och HT-estimatorn II

■ Det är enkelt att visa att HT-estimatorn är väntevärdesriktig (*)

π ps-urval och HT-estimatorn II

- Det är enkelt att visa att HT-estimatorn är väntevärdesriktig (*)
- Variansen är mer komplicerad

$$Var(\hat{t}_{HT}) = \sum_{i=1}^{N} \frac{1 - \pi_i}{\pi_i} t_i^2 + \sum_{i=1}^{N} \sum_{k \neq i}^{N} \frac{\pi_{ik} - \pi_i \pi_k}{\pi_i \pi_k} t_i t_k$$

där π_{ik} är andra ordningens inklutionssannolikhet.

π ps-urval och HT-estimatorn III

■ Vid vanligt OSU är π_{ik} enklare att räkna ut

$$P(Z_i = 1 \text{ och } Z_k = 1) = \pi_{ik} = \frac{n}{N} \frac{n-1}{N-1}$$

- Men vid π ps-urval blir alla π_{ik} en matris mellan urvalsobjekten
 - Denna kan vara otymplig
 - I flera fall kan det vara så att den inte finns tillgänglig vid estimation
- Då kan variansestimatorn för pps-urval (med återläggning) användas istället

$$V_{WR}(\hat{t}_{HT}) = \frac{1}{n(n-1)} \sum_{i \in \mathcal{S}} \left(\frac{t_i}{\pi_i} - \frac{\hat{t}_{HT}}{n} \right)^2$$

Subsection 1

Vikter vid klusterurval

Vikter vid klusterurval

För att beräkna inklutionssannolikheten behöver vi

$$\pi_{ij} = P(j: \text{te enheten i kluster } i \text{ inkluderas i urvalet}) = P(j: \text{te enheten } | \text{ kluster } i) \cdot P(\text{kluster } i)$$

eftersom

$$P(A \cap B) = P(A \mid B) \cdot P(B)$$

Vikter vid klusterurval

För att beräkna inklutionssannolikheten behöver vi

$$\pi_{ij} = P(j : \text{te enheten i kluster } i \text{ inkluderas i urvalet}) = \\ P(j : \text{te enheten } | \text{ kluster } i) \cdot P(\text{kluster } i)$$

eftersom

$$P(A \cap B) = P(A \mid B) \cdot P(B)$$

Detta ger inklusionssannolikheterna

$$\pi_{ij} = P(j: \text{te enheten} \mid \text{kluster } i) \cdot P(\text{kluster } i) = \frac{m_i}{M_i} \cdot \frac{n}{N}$$

och vikterna

$$w_{ij} = \frac{1}{\pi_{ij}} = \frac{M_i N}{m_i n}$$

vid tvåstegsurval och

$$w_{ij} = \frac{1}{\pi_{ii}} = \frac{M_i N}{M_i n} = \frac{N}{n}$$

vid enstegsurval

Vikter vid klusterurval II

lacksquare Med vikterna får vi följande skattning av \hat{t}_{unb}

$$\hat{\tau}_{unb} = \sum_{i \in \mathcal{S}} \sum_{j \in \mathcal{S}_i} w_{ij} y_{ij} = \sum_{i \in \mathcal{S}} \sum_{j \in \mathcal{S}_i} \frac{M_i N}{m_i n} y_{ij} = \frac{N}{n} \sum_{i \in \mathcal{S}} M_i \bar{y}_i$$

och för

$$\hat{\bar{y}}_r = \frac{\sum_{i \in \mathcal{S}} \sum_{j \in \mathcal{S}_i} w_{ij} y_{ij}}{\sum_{i \in \mathcal{S}} \sum_{j \in \mathcal{S}_i} w_{ij}} = \frac{\frac{N}{n} \sum_{i \in \mathcal{S}} M_i y_{ij}}{\frac{N}{n} \sum_{i \in \mathcal{S}} m_i \frac{M_i}{m_i}} = \frac{\sum_{i \in \mathcal{S}} M_i y_{ij}}{\sum_{i \in \mathcal{S}} M_i}$$

Referenser

Boverket, 2009. Statistiska urval och metoder i boverkets projekt betsi. Tech. rep., Boverket.

ESS, 2013. Cluster sampling and multi-stage sampling.

URL http://essedunet.nsd.uib.no/cms/topics/weight/2/6.html

Lohr, S., 2009. Sampling: design and analysis, 2nd Edition. Thomson.