# Surveymetodik Föreläsning 7

Måns Magnusson

Avd. Statistik, LiU

# Översikt

- 1 Kvotestimation
  - Kvotestimatorn som kalibrering
  - Redovisningsgrupper

### Section 1

Kvotestimation

- Vi ksa nu fokusera på estimation d.v.s. efter att undersökningen är gjord
- Tidigare estimerat populationsparametrar  $p_{\mathcal{U}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{U}}$  och  $t_{\mathcal{U}}$  med  $p_{\mathcal{S}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{S}}$  och  $N\bar{y}_{\mathcal{S}}$

- Vi ksa nu fokusera på estimation d.v.s. efter att undersökningen är gjord
- Tidigare estimerat populationsparametrar  $p_{\mathcal{U}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{U}}$  och  $t_{\mathcal{U}}$  med  $p_{\mathcal{S}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{S}}$  och  $N\bar{y}_{\mathcal{S}}$
- Ett alternativ är kvotestimation då vi
  - observerat *y*
  - observerat hjälpvariabeln (auxiliary variable) x

- Vi ksa nu fokusera på estimation d.v.s. efter att undersökningen är gjord
- Tidigare estimerat populationsparametrar  $p_{\mathcal{U}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{U}}$  och  $t_{\mathcal{U}}$  med  $p_{\mathcal{S}}$ ,  $\bar{y}_{\mathcal{S}}$  och  $N\bar{y}_{\mathcal{S}}$
- Ett alternativ är kvotestimation då vi
  - observerat *y*
  - observerat hjälpvariabeln (auxiliary variable) x
- Två situationer:
  - Vi känner till populationstotalen för  $x(t_x)$
  - Vi saknar kunskap om populationstotalen för x (via ex. register)

- lacksquare Exempel på användning om vi **inte känner** till  $t_{x}$ 
  - Vi kan vara intresserad av **populationskvoten**

$$\frac{\bar{y}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{U}}} = \frac{t_{y}}{t_{x}} = B$$

- lacksquare Exempel på användning om vi **inte känner** till  $t_{x}$ 
  - Vi kan vara intresserad av **populationskvoten**

$$rac{ar{y}_{\mathcal{U}}}{ar{x}_{\mathcal{U}}} = rac{t_y}{t_x} = B$$

 Vi kan vara intresserade av att skatta i redovisningsgrupper (domänestimation). (\*)

- lacksquare Exempel på användning om vi **inte känner** till  $t_{ imes}$ 
  - Vi kan vara intresserad av **populationskvoten**

$$\frac{\bar{y}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{U}}} = \frac{t_{y}}{t_{x}} = B$$

- Vi kan vara intresserade av att skatta i **redovisningsgrupper** (domänestimation). (\*)
- Exempel på användning om vi känner till  $t_x$ 
  - lacktriangle Vi kan använda  $t_X$  för att **förbättra precisionen** i  $\hat{y}_{\mathcal{U}}$  eller  $\hat{t}_Y$

- lacktriangle Exempel på användning om vi **inte känner** till  $t_{x}$ 
  - Vi kan vara intresserad av **populationskvoten**

$$\frac{\bar{y}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{U}}} = \frac{t_{y}}{t_{x}} = B$$

- Vi kan vara intresserade av att skatta i **redovisningsgrupper** (domänestimation). (\*)
- $\blacksquare$  Exempel på användning om vi känner till  $t_x$ 
  - lacktriangle Vi kan använda  $t_{x}$  för att **förbättra precisionen** i  $\hat{y}_{\mathcal{U}}$  eller  $\hat{t}_{y}$
  - Vi kan använda  $t_X$  för att skapa **totalskattningen**  $t_Y$  **när** N **är okänd**.

- lacktriangle Exempel på användning om vi **inte känner** till  $t_x$ 
  - Vi kan vara intresserad av **populationskvoten**

$$\frac{\bar{y}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{U}}} = \frac{t_{y}}{t_{x}} = B$$

- Vi kan vara intresserade av att skatta i **redovisningsgrupper** (domänestimation). (\*)
- $\blacksquare$  Exempel på användning om vi känner till  $t_x$ 
  - lacktriangle Vi kan använda  $t_{x}$  för att **förbättra precisionen** i  $\hat{ar{y}}_{\mathcal{U}}$  eller  $\hat{t}_{y}$
  - Vi kan använda  $t_X$  för att skapa **totalskattningen**  $t_Y$  **när** N **är okänd**.
  - Vi kan använda  $t_x$  för att **kalibrera**  $\hat{y}_{\mathcal{U}}$  eller  $\hat{t}_y$ . Används för att hantera bortfallsfel och ramfel.
- Kvotestimator ska användas om nämnaren ändras vid ett annat urval.

## Populationsparametrar av intresse

$$t_y = t_{\mathcal{U},y} = \sum_{i \in \mathcal{U}} y_i = \sum_{i=1}^N y_i = \text{Populationstotalen för variabel } y$$
 
$$\bar{y}_{\mathcal{U}} = \frac{1}{N} \sum_{i \in \mathcal{U}} y_i = \text{Populationsmedelvärde för variabel } y$$
 
$$S_y = \sqrt{\frac{1}{N-1} \sum_{i=1}^N \left( y_i - \bar{y}_{\mathcal{U}} \right)^2} = \text{Populationsstandardavvikelse}$$
 
$$B = \frac{\bar{y}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{U}}} = \frac{t_y}{t_x} = \text{Populationskvoten}$$

$$R = \frac{\sum_{i \in \mathcal{U}} (x_i - \bar{x}_{\mathcal{U}})(y_i - \bar{y}_{\mathcal{U}})}{(N-1)S_v S_x} = \text{Populationskorrelationskoefficienten}$$

#### Estimatorer

■ Skattningen av kvoten görs på följande sätt:

$$\hat{B} = \frac{\bar{y}_{\mathcal{S}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}} = \frac{\sum_{i \in \mathcal{S}} y_i}{\sum_{i \in \mathcal{S}} x_i}$$

#### Estimatorer

Skattningen av kvoten görs på följande sätt:

$$\hat{B} = \frac{\bar{y}_{\mathcal{S}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}} = \frac{\sum_{i \in \mathcal{S}} y_i}{\sum_{i \in \mathcal{S}} x_i}$$

• Om vi känner till  $t_x$  kan vi använda x som **hjälpvariabel** för att skatta  $t_y$  med **bättre precision** på följande sätt:

$$\hat{ar{y}}_r = \hat{B}ar{x}_{\mathcal{U}} = \mathsf{kvotskattning} \; \mathsf{av} \; ar{y}_{\mathcal{U}}$$

$$\hat{t}_{r,y} = \hat{B}t_x = \text{kvotskattning av } t_y$$

### Estimatorer II

■ En kvotskattning bygger på modellen

$$y_i = Bx_i$$

#### Estimatorer II

■ En kvotskattning bygger på modellen

$$y_i = Bx_i$$

- Detta innebär att kvotestimation ökar precisionen när:
  - (a) Korrelationen i populationen är tillräckligt stor (och positiv)
  - (b) När den sanna "regressionslinjen" i populationen, B, går genom 0 (annars använder vi regressionsestimaton)

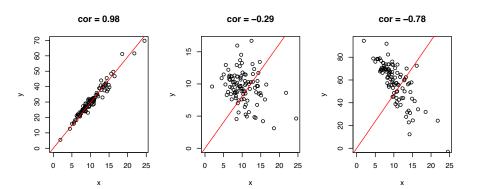
#### Estimatorer II

■ En kvotskattning bygger på modellen

$$y_i = Bx_i$$

- Detta innebär att kvotestimation ökar precisionen när:
  - (a) Korrelationen i populationen är tillräckligt stor (och positiv)
  - (b) När den sanna "regressionslinjen" i populationen, B, går genom 0 (annars använder vi regressionsestimaton)
- Kallas ofta för modell-assisterad estimation.

## Exempel: Brott i bostadsområden



#### Bias

•  $\hat{y}_r$  är dock inte en (design) väntevärdesriktig skattning av  $\bar{y}_U$  utan det finns en **bias** (se Lohr (2009, s. 125 )för detaljer)

$$Bias(\hat{y}_r) pprox \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{\left(BS_x^2 - RS_xS_y\right)}{n\bar{x}_U}$$

### Bias

•  $\hat{y}_r$  är dock inte en (design) väntevärdesriktig skattning av  $\bar{y}_U$  utan det finns en bias (se Lohr (2009, s. 125 )för detaljer)

$$Bias(\hat{\bar{y}}_r) pprox \left(1 - rac{n}{N}
ight) rac{\left(BS_x^2 - RS_xS_y
ight)}{nar{x}_{\mathcal{U}}}$$

- Bias minskas således av
  - *n* är stort
  - $\blacksquare$  urvalsfraktionen  $\frac{n}{N}$  är stor
  - $\bar{x}_{\mathcal{U}}$  är stor och  $S_{x}$  är litet
  - Populationskorrelationen R är hög

#### **Varians**

■ Variansen för  $\hat{B}$  skattas (se Lohr (2009, s. 125 f.) för detaljer)

$$\hat{Var}(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{s_e^2}{n\bar{x}_S^2}$$

där

$$s_e^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i \in S} e_i^2 \text{ och } e_i = y_i - \hat{B}x_i$$

där ei är residualerna kring linjen.

#### **Varians**

■ Variansen för  $\hat{B}$  skattas (se Lohr (2009, s. 125 f.) för detaljer)

$$\hat{Var}(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{s_e^2}{n\bar{x}_S^2}$$

där

$$s_e^2 = \frac{1}{n-1} \sum_{i \in \mathcal{S}} e_i^2 \text{ och } e_i = y_i - \hat{B}x_i$$

där e; är residualerna kring linjen.

- Variansen minskas av
  - Små e; (bra modell)
  - Liten urvalsfraktion  $\frac{n}{N}$
  - Stort n
  - Stort  $\bar{x}_S^2$

#### Varians II

• Om vi känner till  $\bar{x}_{\mathcal{U}}$  och  $t_x$  så kan vi använda detta för att få mindre varians när vi skattar  $\hat{y}_r$  och  $\hat{t}_{r,y}$ :

$$\hat{Var}(\hat{y}_r) = \hat{Var}(\hat{B}\bar{x}_{\mathcal{U}}) = \bar{x}_{\mathcal{U}}^2 \hat{Var}(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \left(\frac{\bar{x}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \frac{s_e^2}{n}$$

$$Var(\hat{t}_{r,y}) = Var(\hat{B}t_x) = t_x^2 Var(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \left(\frac{t_x}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \frac{s_e^2}{n}$$

- Om n är stort blir  $\left(\frac{\bar{x}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \approx 1$  och  $\left(\frac{t_x}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \approx N^2$
- Vinsten uppstår om modelen är bra  $y_i \hat{B}x_i < y_i \bar{y}$  (Återkommer vid regressionsestimation)

#### Varians II

• Om vi **känner till**  $\bar{x}_{\mathcal{U}}$  och  $t_x$  så kan vi använda detta för att få mindre varians när vi skattar  $\hat{y}_r$  och  $\hat{t}_{r,y}$ :

$$\hat{Var}(\hat{y}_r) = \hat{Var}(\hat{B}\bar{x}_{\mathcal{U}}) = \bar{x}_{\mathcal{U}}^2 \hat{Var}(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \left(\frac{\bar{x}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \frac{s_e^2}{n}$$

$$Var(\hat{t}_{r,y}) = Var(\hat{B}t_x) = t_x^2 Var(\hat{B}) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \left(\frac{t_x}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \frac{s_e^2}{n}$$

- Om n är stort blir  $\left(\frac{\bar{x}_{\mathcal{U}}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \approx 1$  och  $\left(\frac{t_{x}}{\bar{x}_{\mathcal{S}}}\right)^2 \approx N^2$
- Vinsten uppstår om modelen är bra  $y_i \hat{B}x_i < y_i \bar{y}$  (Återkommer vid regressionsestimation)
- Om urvalen är tillräckligt stora kan vi använda centrala gränsvärdessatsen och beräknar konfidensintervall på följande sätt:

$$\hat{B} \pm z_{\alpha/2} \sqrt{\hat{Var}(\hat{B})}, \hat{\bar{y}}_r \pm z_{\alpha/2} \sqrt{\hat{Var}(\hat{\bar{y}}_r)} \text{ och } \hat{t}_{r,y} \pm z_{\alpha/2} \sqrt{\hat{Var}(\hat{t}_{r,y})}$$

## Mean squared error (MSE)

■  $Bias(\hat{y}_r)^2$  minskar snabbare med urvalsstorleken (n) än  $Var(\hat{y}_r)$  så (lite slarvigt):

$$n o \infty$$
 så  $MSE(\hat{ar{y}}_r) o Var(\hat{ar{y}}_r)$ 

## Mean squared error (MSE)

■  $Bias(\hat{y}_r)^2$  minskar snabbare med urvalsstorleken (n) än  $Var(\hat{y}_r)$  så (lite slarvigt):

$$n o \infty$$
 så  $MSE(\hat{y}_r) o Var(\hat{y}_r)$ 

Om korrelationen mellan x och y är tillräckligt stor $(R > \frac{1}{2})$  blir  $MSE(\hat{y}_r) < MSE(\hat{y}_{\mathcal{U}})$  och

## Mean squared error (MSE)

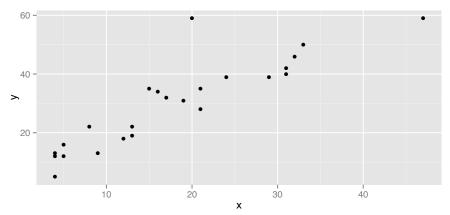
■  $Bias(\hat{y}_r)^2$  minskar snabbare med urvalsstorleken (n) än  $Var(\hat{y}_r)$  så (lite slarvigt):

$$n o \infty$$
 så  $MSE(\hat{y}_r) o Var(\hat{y}_r)$ 

- Om korrelationen mellan x och y är tillräckligt stor $(R > \frac{1}{2})$  blir  $MSE(\hat{y}_r) < MSE(\hat{y}_{\mathcal{U}})$  och
- lacktriangle För större urval så är  $Var(\hat{y}_r) < Var(\hat{y}_{\mathcal{U}})$  (se Lohr (2009, s. 133))

## Exempel: Brott i bostadsområden

Vi vill uppskatta det totala antalet utsatta för inbrott i 24 bostadsområden (y). Vi vet antalet polisanmälningar (x) för alla områden och drar ett urval på n=4.



Korrelationen i populationen är 0.884.

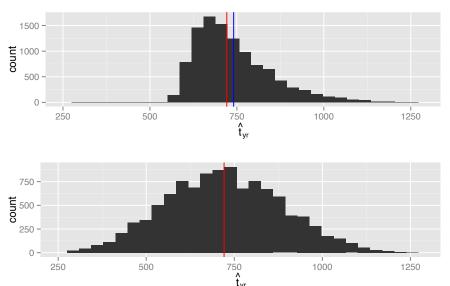
## Exempel: Brott i bostadsområden II

Teoretiska fördelningen med K = 10626 stycken teoretiska urval.

	obs.1	obs.2	obs.3	obs.4	t_x	t_hat_x	t_hat_y	B_hat	t_hat_yr
3725	31	13	59	35	433	414	828	2.00	866
590	32	16	35	22	433	306	630	2.06	891
3371	31	16	5	18	433	240	420	1.75	758
5356	16	59	34	39	433	390	888	2.28	986
9469	59	18	35	59	433	600	1026	1.71	740
923	32	13	42	40	433	528	762	1.44	625
4436	31	34	35	40	433	522	840	1.61	697
4078	31	5	12	59	433	450	642	1.43	618
9511	59	35	42	46	433	624	1092	1.75	758
2383	28	13	13	19	433	282	438	1.55	673
4025	31	5	34	12	433	258	492	1.91	826
2585	28	35	18	12	433	312	558	1.79	774
2141	28	16	42	46	433	534	792	1.48	642
7950	35	22	22	59	433	498	828	1.66	720
6590	50	18	35	40	433	582	858	1.47	638
6929	13	5	39	34	433	348	546	1.57	679
7311	13	39	42	19	433	492	678	1.38	597
2977	28	22	18	12	433	306	480	1.57	679
1062	32	35	42	12	433	402	726	1.81	782
9798	22	35	42	12	433	414	666	1.61	697

# Exempel: Brott i bostadsområden III

Samlingfördelningen för  $\hat{t}_{y,r}$  och  $\hat{t}_y$  då  $t_y$  =721, n =4 och N =24.



#### Effekten av kvotestimation

Skillnaden mellan kvotestimatorn och den "vanliga" estimatorn

$$E(\hat{t}_{yr}) = 740.744$$
  $E(\hat{t}_y) = 721$   $Var(\hat{t}_{yr}) = 12329.028$   $Var(\hat{t}_y) = 27438.043$   $Bias(\hat{t}_{yr}) = 19.744$   $Bias(\hat{t}_y) = 0$   $MSE(\hat{t}_{yr}) = 12718.851$   $MSE(\hat{t}_y) = 27438.043$ 

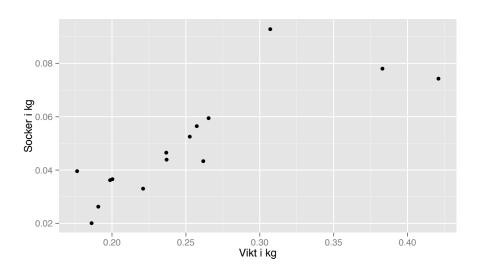
## Exempel: Sockermängd i apelsiner

- Intresserade av att uppskatta den totala sockermängden i en lastbil apelsiner.
- Vi undersöker ett OSU av 15 apelsiner och för respektive apelsin mäts vikt och sockermängd.
- Den totala vikten för hela lasten är 857 kg.
- Skatta den totala mängden socker i hela lasten med tillhörande konfidensintervall.

## Exempel: Sockermängd, data

```
socker vikt
  0.0781 0.383 0.00342
  0.0365 0.200 -0.00251
  0.0438 0.237 -0.00234
  0.0526 0.253 0.00337
 0.0202 0.186 -0.01612
 0.0264 0.191 -0.01079
  0.0434 0.262 -0.00758
  0.0465 0.237 0.00041
  0.0564 0.257 0.00627
10 0.0929 0.307 0.03307
  0.0742 0.421 -0.00776
12 0.0396 0.177
                0.00520
13 0.0331 0.221 -0.01000
14 0.0595 0.265 0.00782
15 0.0363 0.199 -0.00247
```

# Exempel: Sockermängd, data



## Exempel: Sockermängd i apelsiner V

- Det hade i detta fall inte varit möjligt att räkna ut totala sockermängden utan hjälpinformationen vikt.
- Det är tydligt att i detta fall fungerar kvotestimatorn då y måste vara 0 då x = 0.

#### Subsection 1

Kvotestimatorn som kalibrering

# Kvotestimation som kalibrering

En kvotestimator kan även uttryckas i form av vikter

$$\hat{t}_y = \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i y_i \text{ och } \hat{t}_{yr} = \frac{t_x}{\hat{t}_x} \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i y_i = \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i g_i y_i$$

där

$$g_i = \frac{t_x}{\hat{t}_x}$$

# Kvotestimation som kalibrering

■ En kvotestimator kan även uttryckas i form av vikter

$$\hat{t}_y = \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i y_i \text{ och } \hat{t}_{yr} = \frac{t_x}{\hat{t}_x} \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i y_i = \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i g_i y_i$$

där

$$g_i = \frac{t_x}{\hat{t}_x}$$

■ På detta sätt kalibreras vikterna w<sub>i</sub> till de kända populationstotalerna

$$\sum_{i \in \mathcal{S}} w_i g_i x_i = \frac{t_x}{\hat{t}_x} \sum_{i \in \mathcal{S}} w_i x_i = \frac{t_x}{\hat{t}_x} \hat{t}_x = t_x$$

 Detta är principen när vi bortfallskalibrerar (fast då använder vi ofta regressionsestimatorn istället).

# Exempel: Kalibrering

- Vi är intresserade av **antalet** personer som känner sig otrygga under helgkvällar år 2013 och i Norrköpings kommun (*N*=130 623 ) varav 64 851 män och 65 772 kvinnor.
- Vi undersöker 1140 personer och av dessa svarar 789 personer.
- Av de svarande är 424 kvinnor och 315 män och av männen svarar 45 att de har kännt sig otrygga och bland kvinnorna 192.
- Vid en bortfallsanalys visar det sig att bortfallet är större bland män än bland kvinnor.
- Beräkna g-vikten för män och kvinnor och gör en totalskattning av antalet otrygga.

#### Subsection 2

Redovisningsgrupper

## Redovisningsgrupper

- Ofta finns ett intresse att producera skattningar i mindre delar av populationen, dessa kallas domäner eller redovisningsgrupper
- Vanliga redovisningsgrupper/domäner är kön, ålder och geografi
- Ibland väldigt många domäner

# Redovisningsgrupper

- Ofta finns ett intresse att producera skattningar i mindre delar av populationen, dessa kallas domäner eller redovisningsgrupper
- Vanliga redovisningsgrupper/domäner är kön, ålder och geografi
- Ibland väldigt många domäner
- **n** i varje domän blir mycket litet (ibland n = 0), kallas **Small area** estimation

# Redovisningsgrupper II

- Det finns två typer av domänestimation:
  - När urvalet i domänen är fast (ex. vid stratifiering)
     Precis som vanligt (fast med mindre urval)
  - När urvalet i domänen är slumpmässigt
     Specialfall av kvotskattning där n<sub>d</sub> behöver skattas

# Redovisningsgrupper - Notation

 $N_d$  = Antal observationer i domän d

$$\mathcal{U}_d = \{1, 2, 3, ..., N_d\}$$
 = Populationsmängden i domän  $d$ 

 $n_d$  = Antal observationer i urvalet i domän d

$$\mathcal{S}_d = \{1, 2, ..., n_d\} = \mathsf{Urvalsm"angden} \; \mathsf{i} \; \mathsf{dom"an} \; d \; (\mathcal{S}_d \subseteq \mathcal{U}_d)$$

$$\bar{y}_{\mathcal{U}_d} = \frac{1}{N_d} \sum_{i \in \mathcal{U}_d} y_i$$

$$\bar{y}_{\mathcal{S}_d} = \frac{1}{n_d} \sum_{i \in \mathcal{S}_d} y_i$$

# Redovisningsgrupper - Estimation II

Först skapar vi nya variabler för vår domän

$$x_i = \begin{cases} 1 & \text{om } i \in \mathcal{U}_d \\ 0 & \text{om } i \notin \mathcal{U}_d \end{cases}$$
$$u_i = y_i x_i = \begin{cases} y_i & \text{om } i \in \mathcal{U}_d \\ 0 & \text{om } i \notin \mathcal{U}_d \end{cases}$$

# Redovisningsgrupper - Estimation III

lacktriangle Med hjälp av dessa variabler kan vi skatta  $ar{y}_{\mathcal{U}_d}$  med en kvotestimator

$$t_{x} = \sum_{i \in \mathcal{U}} x_{i} = N_{d} \text{ och } \bar{x}_{\mathcal{U}} = \frac{N_{d}}{N}$$

$$t_{u} = \sum_{i \in \mathcal{U}} u_{i} = \sum_{i \in \mathcal{U}_{d}} y_{i}$$

$$\bar{y}_{\mathcal{U}_{d}} = \frac{t_{u}}{t_{x}} = B$$

$$\bar{y}_{\mathcal{S}_{d}} = \bar{y}_{d} = \hat{B} = \frac{\bar{u}}{\bar{x}} = \frac{\hat{t}_{u}}{\hat{t}_{x}}$$

# Redovisningsgrupper - Estimation IV

 För att beräkna medelfelet använder vi medelfelet från kvotestimatorn vilket ger (\*)
 (se Lohr (2009, s. 135))

$$\hat{Var}(\bar{y}_d) = \left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{n}{n_d^2} \frac{(n_d - 1)s_{yd}^2}{n - 1}$$

där

$$s_{yd}^2 = \frac{\sum_{i \in \mathcal{S}_d} (y_i - \bar{y}_d)^2}{n_d - 1}$$

 $\blacksquare$  Om  $E(n_d)$  är stort så är  $(n_d-1)/n_d \approx 1$  och  $n/(n-1) \approx 1$  vilket gör att

$$SE(\bar{y}_d) \approx \sqrt{\left(1 - \frac{n}{N}\right) \frac{s_{yd}^2}{n_d}}$$

#### Exempel: Bygga ett resecentrum

- Opinionsundersökning gällande inställning till att bygga ett resecentrum i Vaxholm
- Vi drar ett OSU och frågar n = 500 personer av N = 11 141 (och har inget bortfall)
- Av 500 svarande anger 277 att de är positiva.
- Vi har även data redovisat i olika åldersgrupper.

Åldersgrupp	Antal i urvalet (n)	Antal positiva
18-30 år	139	103
31-65 år	281	142
66-80 år	80	32

#### Exempel: Bygga ett resecentrum

- Opinionsundersökning gällande inställning till att bygga ett resecentrum i Vaxholm
- Vi drar ett OSU och frågar n = 500 personer av N = 11 141 (och har inget bortfall)
- Av 500 svarande anger 277 att de är positiva.
- Vi har även data redovisat i olika åldersgrupper.

Åldersgrupp	Antal i urvalet (n)	Antal positiva
18-30 år	139	103
31-65 år	281	142
66-80 år	80	32

■ Vi är intresserade av **andelen** och **totalen** som är positiva i åldersgruppen 18-30 år samt populationen som helhet.



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