ບິດທີ່ 5 ການຮູ້ນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ Machine learning

- ການຮຽນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ
 ການຕັດສິນໃຈແບບຕົນໄມ້

 - ການຮູງນຮູ້ດ້ວຍ ການຕັດສິນໃຈແບບຕົ້ນໄມ້
- 4. Ensemble Learning
- 5. ຫຼືວຢ່າງການປະຍຸກໃຊ້ ການຕັດສິນໃຈແບບ

ເຕັກໂນໂລຊີປັນຍາປະດິດມັກກຸ່ງວຂ້ອງກັບການຄວບຄຸມເຄື່ອງຈັກ ຫຼື ເຄື່ອງຄອມພິວເຕີໃຫ້ສາມາດເຮັດວຸງກໄດ້ຕາມທີ່ຕ້ອງການ, ມີ ປະສິດທິພາບຄືກັນກັບການຕັດສິນໃຈໂດຍມະນຸດ. ເຄື່ອງຈັກ ຫຼື ເຄື່ອງ ຄອມພິວເຕີເຫຼົ່ານັ້ນຈຳເປັນຕ້ອງມີການຮຸງນຮູ້ສະຖານະການຕ່າງໆ ເພື່ອ ໃຫ້ເຂົ້າໃຈ ແລະ ຕັດສິນໃຈແກ້ໄຂບັນຫາຄ້າຍຄືກັບມະນຸດໄດ້ເອີ້ນ ຂະບວນການນີ້ວ່າ "ການຮູງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ (Machine Learning)" ເຊິ່ງເປັນເຕັກໂນໂລຊີທີ່ເນັ້ນໃສ່ການພັດທະນາ ແລະ ອອກແບບຂັ້ນຕອນ ວິທີທີ່ສະໜັບສະໜູນໃຫ້ເຄື່ອງຈັກຕັດສິນໃຈແທນມະນຸດໄດ້ສຳລັບບົດນີ້ຈະ ແນະນຳໃຫ້ຮູ້ຈັກກັບການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ, ວິທີການສ້າງເຕັກນິກການ ຮຸງນຮູ້ ແລະ ການສ້າງການຕັດສິນໃຈແບບຕົ້ນໄມ້ (Decision Tree) ທີ່ ສາມາດນຳໄປໃຊ້ໃນການສ້າງກົດ ຫຼື ຫຼັກການສຳລັບຄວາມຮູ້.

1. ການຮູງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ

ການທີ່ຈະໃຫ້ເຄື່ອງຈັກເຮັດວຸງກໄດ້ຢ່າງໜ້າເຊື່ອຖື, ຖືກຕ້ອງ ແລະ ວ່ອງໄວໄດ້ ນັ້ນ ປັນຍາປະດິດທີ່ຢູ່ໃນເຄື່ອງຈັກຕ້ອງມີການຮຸງນຮູ້ຂໍ້ມູນຕ່າງໆ ເພື່ອໃຫ້ ສາມາດປະຕິບັດວຸງກໄປພ້ອມໆກັບການພັດທະນາປະສິດທິພາບຂອງວຸງກໃຫ້ ສູງຂື້ນ. ຄ້າຍຄືກັບການຮຸງນຮູ້ຂອງມະນຸດທີ່ສາມາດຈື່ຈຳ ແລະ ສຶກສາວິທີແກ້ ໄຂບັນຫາໃນສະຖານະການທີ່ຄ້າຍຄືກັນໄດ້, ເມື່ອມີປະສົບການຫຼາຍກໍ່ສາມາດ ແກ້ບັນຫາໄດ້ຢ່າງມີປະສິດທິພາບຫຼາຍຂື້ນ.

1. ການຮູງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ

ສຳລັບປັນຍາປະດິດຄຳວ່າ ການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກຈະມີຄວາມໝາຍສະເພາະ ເຈາະຈົງລົງໄປເຖິງການນຳໃຊ້ເຕັກນິກຕ່າງໆ ມາພັດທະນາເຄື່ອງຈັກໃຫ້ມີ ປະສິດທິພາບໃນການຮຸງນຮູ້ສິ່ງຕ່າງໆ ປຸງບຄືການສ້າງສະໝອງໃຫ້ກັບເຄື່ອງ ຈັກເພື່ອໃຊ້ໃນການຮຸງນຮູ້ ແລະ ແກ້ໄຂບັນຫາ.

1. ການຮຽນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກໃນປັນຍາປະດິດຈະກ່ຽວຂ້ອງກັບການພັດທະນາຂັ້ນຕອນ ວິທີ ຫຼື ເຕັກນິກຕ່າງໆ ທີ່ຊ່ວຍໃຫ້ເຄື່ອງຈັກ ຫຼື ເຄື່ອງຄອມພິວເຕີມີຄວາມສາມາດໃນ ການຮຽນຮູ້ຂໍ້ມູນທີ່ສົນໃຈໄດ້ ເພື່ອຈະນຳໄປໃຊ້ໃນການແກ້ໄຂບັນຫາສະເພາະໜ້າ ທີ່ ຕ້ອງພຶບພໍ້ຄືກັບການຮຸງນຮູ້ຂອງມະນຸດທີ່ອາໄສປະສົບການທີ່ໄດ້ຈາກເຫດການຕ່າງໆ ທີ່ເຄີຍຜ່ານ ມາເກັບສະສົມໄວ້ເພື່ອເປັນຄວາມຮູ້ເຊິ່ງສາມາດນຳມາໃຊ້ໃນການແກ້ໄຂ ບັນຫາ ແລະ ຄິດຄົ້ນວິທີການທີ່ເໝາະສົມຈົນໄດ້ຜົນຮັບທີ່ຕ້ອງການ.

ການຮຸງນຮູ້ໂດຍທົ່ວໄປແບ່ງໄດ້ 2 ຊະນິດດັ່ງນີ້:

ການຮຽນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ ການຮຽນຮູ້ໂດຍທົ່ວໄປແບ່ງໄດ້ 2 ຊະນິດດັ່ງນີ້:

Deductive: ເປັນການຮຸງນຮູ້ໂດຍອາໄສຄວາມຮູ້ທີ່ເປັນຈິງຢູ່ແລ້ວ ມີຄວາມຈິງ ເປັນສາກົນ ເຊິ່ງທຸກຄົນໄດ້ຍອມຮັບໂດຍສາມາດຄາດການໄດ້ວ່າເຫດການ ດັ່ງກ່າວຈະເກີດຂື້ນແນ່ນອນຕາມຮູບແບບຂອງສິ່ງແວດລ້ອມ

Inductive: ເປັນການຮຸງນຮູ້ຈາກເຫດການ ຫຼື ສິ່ງທີ່ສົນໃຈ ໂດຍຮູ້ຂໍ້ມູນ ຫຼື ຄ່າຄວາມຈິງພຸງງບາງສ່ວນ, ເຊິ່ງຈະເອົາມາໃຊ້ເປັນຂໍ້ມູນໃນການສຶກສາ ແລະ ສ້າງຄວາມເຂົ້າໃຈ ເພື່ອໃຫ້ໄດ້ຄວາມຈິງຂອງຂໍ້ມູນສ່ວນອື່ນໆທັງໝົດ ຈົນ

ເປັນຄວາມຈິງສາກົນທີ່ຄົນສ່ວນຫຼາຍຍອມຮັບ ອໍລະດີ ຄຳມະນີວົງ Friday, January 10, 2020

1. ການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ

ສຳລັບການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກຈະເປັນການຮຸງນຮູ້ຈາກຂໍ້ມູນເປັນບາງ ສ່ວນ ກ່ອນຈະດຳເນີນການຫາຄວາມຈິງທີ່ເປັນສາກົນ. ໃນຂະບວນການ ຂອງການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກຈະມີການນຳເຕັກນິກ ຫຼື ຂັ້ນຕອນວິທີທີ່ມີ ຮູບແບບແຕກຕ່າງກັນມາແກ້ບັນຫາໃນລັກສະນະຕ່າງໆ, ເຊິ່ງ<mark>ຂັ້ນຕອນວິທີ</mark> <mark>ໃນການຮຸງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ</mark>ມີຢູ່ຫຼາຍຊະນິດ ສໍາລັບໃນບົດນີ້ຈະກ່າວເຖິງ ຂັ້ນຕອນວິທີບາງຊະນິດ ໄດ້ແກ່ Supervised Learning ແລະ Unsupervised Learning.

1.1. Supervised Learning

ເປັນການຮຸງນຮູ້ທີ່ສາມາດນຳສະເໜີ ແລະ ຈຳແນກຂໍ້ມູນພາຍໃນຊຸດຂໍ້ມູນວ່າມີ ຜົນຮັບທີ່ຖືກ ຫຼື ຜິດໄດ້, ເຊິ່ງໃນຊຸດຂໍ້ມູນດັ່ງກ່າວຈະປະກອບດ້ວຍຂໍ້ມູນ ເອກະລາດ ແລະ ຂໍ້ມູນທີ່ສົນໃຈ. ຂໍ້ມູນເຫຼົ່ານີ້ຈະຖືກເອົາໄປໃຊ້ປະມານຄ່າ ຫຼື ພະຍາກອນຄ່າຂໍ້ມູນ, ໂດຍມີພື້ນຖານການພະຍາກອນຈາກຂໍ້ມູນທັງໝົດໃນຊຸດ ຂໍ້ມູນ. ຕົວຢ່າງເ<mark>ຕັກນິກທີ່ໃຊ້ໃ</mark>ນການຮຽນຮູ້ປະເພດນີ້ຄື: Decision Tree, Perceptron ແລະ Backpropagation ເປັນຕົ້ນ.

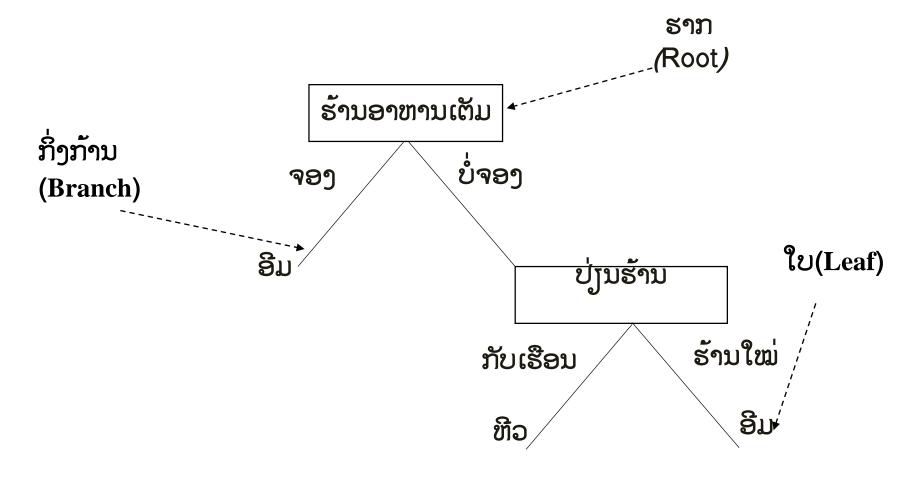
1.2. Unsupervised Learning

ເປັນການຮູງນຮູ້ທີ່ບໍ່ມີການກຳນົດຂໍ້ມູນທີ່ສົນໃຈພາຍໃນຊຸດຂໍ້ມູນ, ຈຶ່ງບໍ່ມີ ການຈຳແນກຂໍ້ມູນວ່າມີຜົນຮັບເປັນແນວໃດ, ແຕ່ຈະເປັນການຮູງນຮູ້ທີ່ກ່ຽວຂ້ອງ ກັບຄວາມສຳພັນຂອງຂໍ້ມູນ ເຊິ່ງຈະນຳໄປໃຊ້ໃນການຈຳແນກ ແລະ ແຍກຂໍ້ ມູນອອກເປັນກຸ່ມ. ຕົວຢ່າງເຕັກນິກທີ່ໃຊ້ໃນການຮູງນຮູ້ປະເພດນີ້ຄື: Nearest Neighbor Classification ເປັນຕົ້ນ.

2. ການຕັດສິນໃຈແບບຕົ້ນໄມ້ (Decision Tree)

ເປັນອີກເຕັກນິກໜຶ່ງຂອງການຮູງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກທີ່ໃຊ້ໃນການພັດທະນາ ການຮູງນຮູ້ຂອງເຄື່ອງຈັກ ຫຼື ເຄື່ອງຄອມພິວເຕີ. ເຕັກນິກນີ້ຈັດເປັນ Supervised Learning, ເຊິ່ງເປັນແບບຈຳລອງທີ່ໃຊ້ສຳລັບຄາດຄະເນ ຫຼື ທຳນາຍເຫດການທີ່ຈະເກີດຂື້ນລວງໜ້າ, ເຊິ່ງເປັນຜົນໄດ້ຮັບທີ່ໄດ້ຈາກ ການຕັດສິນໃຈ

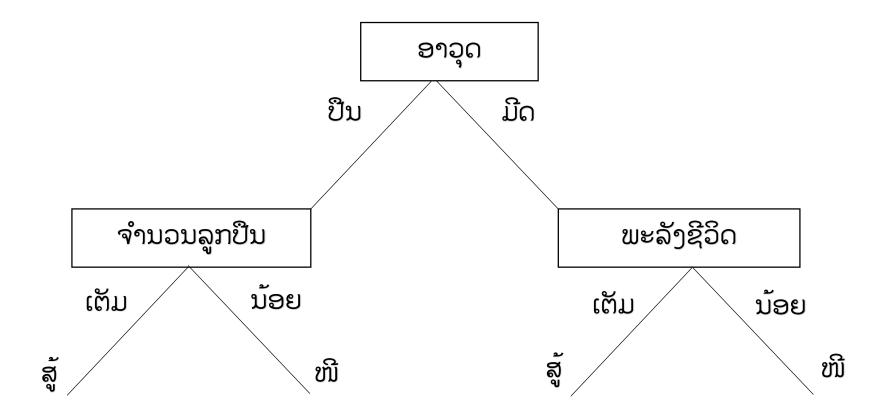
2. ການຕັດສິນໃຈແບບຕົ້ນໄມ້ (Decision Tree)



3. ການຮູງນຮູ້ດ້ວຍ Decision Tree

ເປັນການຮຸງນຮູ້ຈາກ ການຄາດຄະເນເຫດການ ຕ່າງໆທີ່ອາດເກີດຂຶ້ນ, ເຊິ່ງຈະອາໄສເງື່ອນໄຂເປັນຕົວຊ່ວຍການຕັດສິນໃຈວ່າເມື່ອເກີດເຫດການ ດ້ວຍຮູບແບບການຕັດສິນໃຈທີ່ມີເງື່ອນໄຂເປັນ " ຖ້າ...ແລ້ວ" (if/then/else) ເຮັດໃຫ້ສາມາດຮຸງນຮູ້ໄດ້ຕາມເງື່ອນໄຂທີ່ຈະເກີດຂື້ນໃນ ສະຖານະການທີ່ແຕກຕ່າງກັນ

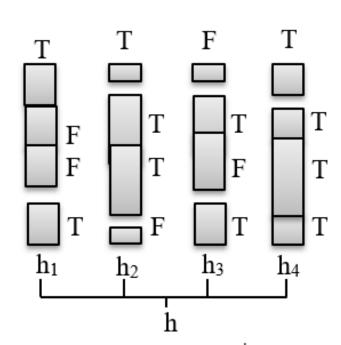
3. ການຮູນຮູ້ດ້ວຍ Decision Tree



Ensemble Learning" [Russell and Norvig, 2003]. ສົມມຸດຕິ ຖານໃນ Ensemble Learning ຈະຖືກຈັດກຸ່ມ ແລະ ລວບລວມກ່ອນທີ່ ຈະເອົາໄປໃຊ້ວິເຄາະ ເນື່ອງຈະຕ້ອງເຮັດການຄັດເລືອກກຸ່ມ ຫຼື ຊຸດຂອງ ຂໍ້ມູນຈາກສົມມຸດຕິຖານຕ່າງໆ ທີ່ມີຄວາມເປັນໄປໄດ້ ແລະ ເໝາະສົມທີ່ ສຸດໃນການນຳໄປວິເຄາະ ເພື່ອຫາຂໍ້ມູນທີ່ດີທີ່ສຸດຕໍ່ໄປ

ໂດຍແຕ່ລະສົມມຸດຕິຖານຈະມີສ່ວນທີ່ສຳພັນກັນ ແລະ ສາມາດເອົາໄປໃຊ້ ເປັນຂໍ້ມູນ ຫຼື ແນວທາງໃນການຮຽນຮູ້, ເຊິ່ງເປັນສ່ວນທີ່ກ່ຽວຂ້ອງກັບສິ່ງທີ່ ສົນໃຈຢ່າງແທ້ຈິງ. ຫຼັກການຂອງ Ensemble Learning ນີ້ຊ່ວຍ ໃຫ້ການຮຽນຮູ້ມີປະສິດຕີພາບສູງຂຶ້ນ ລວມເຖິງສາມາດແກ້ໄຂບັນຫາທີ່ມີ ຄວາມຊັບຊ້ອນຫຼາຍໄດ້.

ສຳລັບວິທີການທີ່ນີຍົມໃຊ້ທິດສະດີ Ensemble Learning ມາໃຊ້ຄື: "Boosting" ເຊິ່ງເປັນຫຼັກການທີ່ອາໄສການກຳນົດນ້ຳໜັກໃຫ້ກັບຊຸດຂໍ້ມູນ ຫຼື ເອີ້ນວ່າ: "Weighted Training Set" ໂດຍໃນແຕ່ລະຊຸດຂໍ້ມູນຈະ ມີຄ່ານ້ຳໜັກກຳນົດໃຫ້ຫຼາຍກ່ວາ ຫຼື ເທົ່າກັບ 0, ຄ່ານ້ຳໜັກຂອງຊຸດຂໍ້ມູນ ໃດສູງກ່ວາສະແດງວ່າມີຄວາມສຳຄັນທີ່ຈະຕ້ອງພິຈາລະນາເປັນອັນດັບທຳ ອິດໃນຄວາມຮູ້, ອີກຢ່າງໜຶ່ງຊຸດຂໍ້ມູນດັ່ງກ່າວຍັງບຶ່ງບອກຄວາມສຳຄັນ ຂອງສົມມຸດຕິຖານທີ່ກຸ່ງວຂ້ອງກັບຊຸດຂໍ້ມູນນັ້ນໄດ້ອີກ

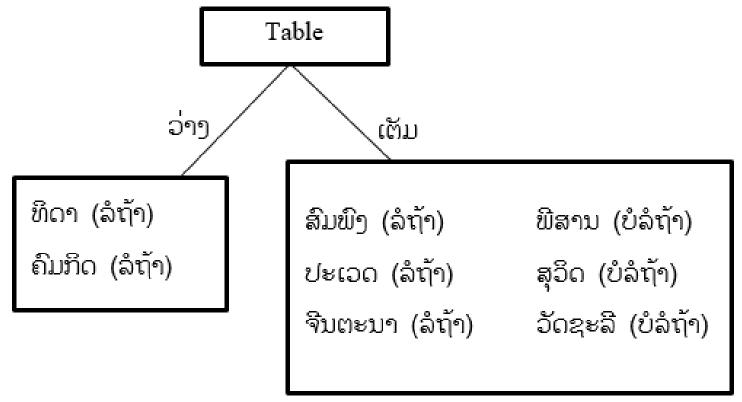


5.3 ສະແດງຂັ້ນຕອນການ Boosting ທີ່ໃຊ້ທິດສະດີ Ensemble Learning

ໃນການສ້າງ Decision Tree ອາໄສຄ່າຄວາມນ່າຈະເປັນ ທີ່ຈຳເປັນ <mark>ຕ້ອງຄຳນວນຫາຈາກຂໍ້ມູນດິບທີ່ໄດ້ມາ,</mark> ເຊິ່ງອາດໄດ້ມາຈາກການສຳຫຼວດ ຫຼື ມີການກຳນົດຂຶ້ນຈາກແຫຼ່ງຂໍ້ມູນໂດຍກົງ. <mark>ການຫາຄ່າຄວາມໜ້າຈະເປັນ</mark> ຈະພິຈາລະນາຈາກຂໍ້ມູນທີ່ຢູ່ໃນຊຸດດຸງວກັນທັງໝົດເພື່ອຄຳນວນຫາຄ່າຂອງ Gain Function ຕໍ່ໄປ, ໂດຍຈະເອົາມາປຸງບທຸງບກັນວ່າຊຸດຂໍ້ມູນໃດເໝ າະສົມທີ່ຈະເປັນຮາກຂອງ Decision Tree ຫຼາຍທີ່ສຸດ1

| ລູກຄ້າ | ສະຖານະຂອງ ໂຕະ | ລາຄາ | ຮ້ານອາຫານ | ໄລຍະເວລາ ລໍຖ້າ(ນາທີ) | ລູກຄ້າລໍຖ້າ |
|------------------------|------------------|------|-----------|-------------------------|-------------|
| ສົມພົງ | ເຕັກ | แพๆ | ຍີ່ປຸ່ນ | 10-30 | ລໍຖ້າ |
| ຈີນຕະນາ | ເຕັກ | ຖືກ | នៃវ | 10-30 | ລໍຖ້າ |
| ພີສານ | ເຕັກ | ແພງ | វៃល | 10-30 | ບໍລໍຖ້າ |
| ສຸວິດ | ເຕັກ | แพๆ | ຍີ່ປຸ່ນ | ຫຼາຍກວ່າ 30 | ບໍລໍຖ້າ |
| ປະເວດ | ເຕັກ | แพๆ | ອິຕາລີ | 0-10 | ລໍຖ້າ |
| ิทิดา | ວ່າງ | ຖືກ | នៃវ | 10-30 | ລໍຖ້າ |
| ວັດຊະລີ | ເຕັກ | แพๆ | ອິຕາລີ | 10-30 | ບໍລໍຖ້າ |
| Frid ស្តីរបស់ 10, 2020 | ວ່າງ | ແພງ | វៃល | 0-10 | ລໍຖ້າ |

ສະຖານະຂອງໂຕະ (Table)



ຮູບທີ 5.4 ແບບຈຳລອງສະຖານະຂອງໂຕະ ອລະດັ ຄຳມະນີວົງ

ຈາກແບບຈຳລອງສະຖານະຂອງໂຕະ ເມື່ອແທນໃນ Gain Function ຈະໄດ້ດັ່ງນີ້:

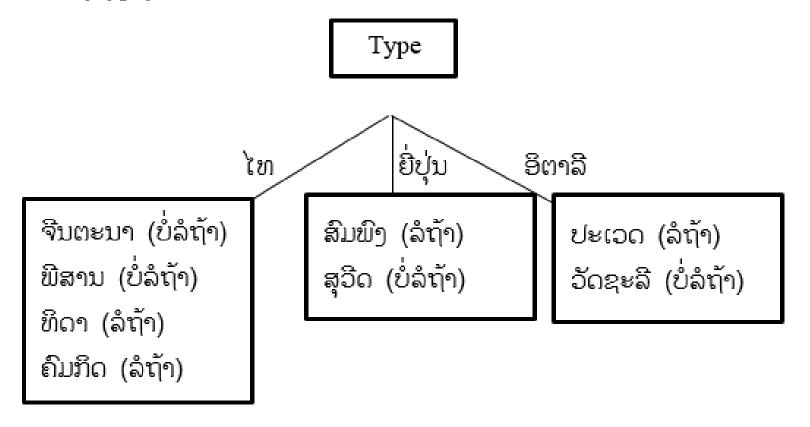
$$E(s) = -\frac{5}{8}log_2\frac{5}{8} - \frac{3}{8}log_2\frac{3}{8}$$

ດັ່ງນັ້ນຈະໄດ້

Gian(price) =
$$\left(-\frac{5}{8}log_2\frac{5}{8} - \frac{3}{8}log_2\frac{3}{8}\right) - \left(\frac{2}{8}\left(-\frac{2}{2}log_2\frac{3}{2}\right) + \frac{6}{8}\left(-\frac{3}{6}log_2\frac{3}{6} - \frac{3}{6}log_2\frac{3}{6}\right)\right)$$

Gian(price) = $\left(-\frac{5}{8}log_2\frac{5}{8} - \frac{3}{8}log_2\frac{3}{8}\right) - \left(\frac{1}{4}(-log_21) + \frac{3}{4}\left(-\frac{1}{2}log_2\frac{1}{2} - \frac{1}{2}log_2\frac{1}{2}\right)\right)$
Gian(price) = $(0.4237 + 0.5306) - \left(-\frac{1}{4}(0) + \frac{3}{4}(0.5 + 0.5)\right)$
Gian(price) = $(0.9543) - \left(\frac{3}{4}(1)\right)$
Gian(price) = $0.9543 - 0.75 = 0.2043$

ປະເພດຮ້ານອາຫານ (Type)



ຮູບທີ 5.5 ແບບຈຳລອງປະເພດຮ້ານອາຫານ ອໍລະດີ ຄຳມະນີວົງ

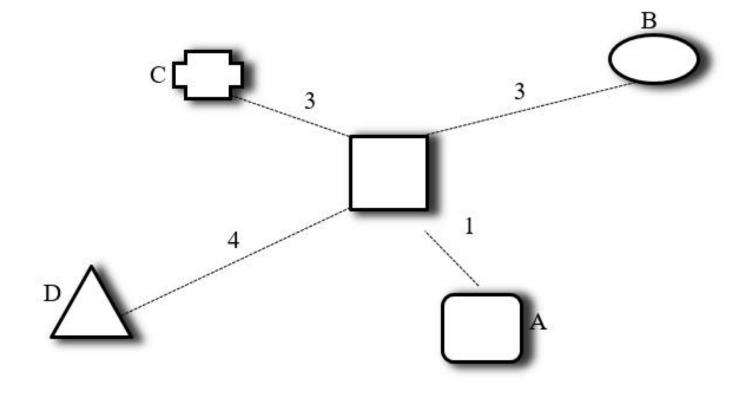
- ຈາກແບບຈຳລອງປະເພດຮ້ານອາຫານ ເມື່ອແທນໃນ Gain Function ຈະ ໄດ້ດັ່ງນີ້:
- $E(s) = -\frac{5}{8}log_2\frac{5}{8} \frac{3}{8}log_2\frac{3}{8}$
- ถั่ງນັ້ນຈະໄດ້
- Gain(Type) = $\left(-\frac{5}{8}\log_2\frac{5}{8} \frac{3}{8}\log_2\frac{3}{8}\right) \left(\frac{4}{8}\left(-\frac{3}{4}\log_2\frac{3}{4} \frac{3}{8}\log_2\frac{3}{4}\right)\right)$

• Gain(Type) =
$$(0.4237 + 0.5306) - (\frac{1}{2}(0.3112 + 0.5) +$$

• Gain(Type) =
$$(0.4237 + 0.5306) - (\frac{1}{2}(0.3112 + 0.5) +$$

6. Nearest Neighbor Classification

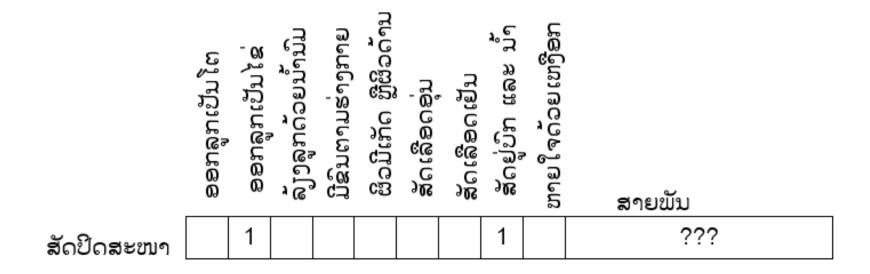
ເປັນການຮຸງນຮູ້ປະເພດ Unsupervised Learning ເຊິ່ງເປັນການຈຳ ແນກ ຫຼື ຈັດກຸ່ມທີ່ມີວິທີການບໍ່ຊັບຊ້ອນ, ໂດຍພິຈາລະນາຊຸດຂໍ້ມູນທີ່ໃກ້ ຄຸງກ່ວາຄື: ຂໍ້ມູນມີຄ່າທີ່ໃກ້ຄຸງກັບຄ່າຂອງຂໍ້ມູນທີ່ພິຈາລະນາຫຼາຍທີ່ສຸດ, ໃນນີ້ຄ່າຄວາມໃກ້ຄຸງຈະໝາຍເຖິງໄລຍະທາງ (Distance) ທີ່ມີຄ່ານ້ອຍ <mark>ທີ່ສຸດລະຫວ່າງຊຸດຂໍ້ມູນກັບຂໍ້ມູນທີ່ພິຈາລະນາ</mark> ຂໍ້ມູນດັ່ງກ່າວນີ້ເອີ້ນວ່າ: "Nearest Neighbor"



$$d = \sqrt{\sum_{i=1}^{n} (p_i - q_i)^2}$$

| + | ອອກລກເປັນໂຕ | ອອກລກເປັນໄຂ່ | ູ້ ລັງງລູກດ້ວຍນ້ຳນົມ | ີ່ ມີຂົນຕາມຮ່າງກາຍ | සිටාීිර්ණ නී සිටර් | ສັດເລືອດອູ່ນ | ຸ ສັດເລືອດເປັນ | ສັດຢູ່ບົກ ແລະ ນຳ | ຫາຍໃຈດ້ວຍເຫງືອກ | |
|----------|-------------|--------------|-------------------------|-----------------------|--------------------|--------------|-------------------|------------------|-----------------|----------------------|
| ກົບ | | 1 | | | | | 1 | 1 | | ສັດເຄິ່ງບົກເຄິ່ງນ້ຳ |
| ເປັດ | | 1 | | 1 | | 1 | | 1 | | ສັດຈຳພວກນົກ |
| เจย | 1 | | 1 | 1 | | | | | | ສັດລັງງລູກດ້ວຍນ້ຳນົມ |
| ວູ | | 1 | | | 1 | | 1 | | | ສັດເລືອຍຄານ |
| ປາຊາມອນ | | 1 | | | 1 | | 1 | | 1 | ສັດຈຳພວກປາ |

ມີຊຸດຂໍ້ມູນຂອງສັດຊະນິດໜຶ່ງຮູ້ພຸງຂໍ້ມູນດ້ານຄຸນສົມບັດ ດັ່ງນີ້



• ໄລຍະທາງຂອງຊຸດຂໍ້ມູນກົບ (d_1)

$$d_1 = \sqrt{(0)^2 + (1-1)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (1-1)^2 + (0)^2} = \sqrt{1} = 1$$

• ໄລຍະທາງຂອງຊຸດຂໍ້ມູນເປັດ (d_2)

$$d_2 = \sqrt{(0)^2 + (1-1)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (0)^2 + (1-1)^2 + (0)^2} = \sqrt{1+1} = \sqrt{2} = 1.414$$

• ໄລຍະທາງຂອງຊຸດຂໍ້ມູນເຈຍ (d_3)

$$d_3 = \sqrt{(0-1)^2 + (1-0)^2 + (0-1)^2 + (0-1)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (1-0)^2 + (0)^2} = \sqrt{1+1+1+1+1} = \sqrt{5}$$
= 2.236

• ໄລຍະທາງຂອງຊຸດຂໍ້ມູນງູ (d_4)

$$d_4 = \sqrt{(0)^2 + (1-1)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (1-0)^2 + (0)^2} = \sqrt{1+1+1} = \sqrt{3} = 1.732$$

• ໄລຍະທາງຂອງຊຸດຂໍ້ມູນປາຊາມອນ (d_5)

•
$$d_5 = \sqrt{(0)^2 + (1-1)^2 + (0)^2 + (0)^2 + (0-1)^2 + (0-1)^2 + (0-1)^2 + (0-1)^2} = \sqrt{1+1+1+1} = \sqrt{4} = 2$$

ຈຶ່ງສະຫຼຸບໄດ້ວ່າ: ສັດປິດສະໜາຊະນິດນີ້ມີສາຍພັນເປັນ *ສັດເຄິ່ງບົກເຄິ່ງນ້ຳ.*