#### GLM Distal Body

/WSFACTOR=armPose 2 Polynomial

/MEASURE=accuracy

/METHOD=SSTYPE(3)

/EMMEANS=TABLES(armPose) COMPARE ADJ(BONFERRONI)

/PRINT=DESCRIPTIVE

/CRITERIA=ALPHA(.05)

/WSDESIGN=armPose.

### 일반 선형 모형

#### 개체-내 요인

측도: accuracy

armPose	종속변수
1	Distal
2	Body

#### 기술통계량

	평균	표준편차	N
Distal	69.6600	11.33316	10
Body	34.3430	18.98661	10

### 다변량 검정<sup>a</sup>

효과		값	F	가설 자유도	오차 자유도	유의확률
armPose	Pillai의 트레이스	.768	29.838 <sup>b</sup>	1.000	9.000	.000
	Wilks의 람다	.232	29.838 <sup>b</sup>	1.000	9.000	.000
	Hotelling의 트레이스	3.315	29.838 <sup>b</sup>	1.000	9.000	.000
	Roy의 최대근	3.315	29.838 <sup>b</sup>	1.000	9.000	.000

a. Design: 절편

개체-내 계획: armPose

b. 정확한 통계량

### Mauchly의 구형성 검정<sup>a</sup>

측도: accuracy

					엡실런 <sup>b</sup>		
개체-내 효과	Mauchly의 W	근사 카이제곱	자유도	유의확률	Greenhouse- Geisser	Huynh-Feldt	
armPose	1.000	.000	0		1.000	1.000	

# Mauchly의 구형성 검정<sup>a</sup>

측도: accuracy

엡실런<sup>b</sup>

개체-내효과 하한 armPose 1.000

정규화된 변형 종속변수의 오차 공분산 행렬이 항등 행렬에 비례하는 영가설을 검정합니다.

a. Design: 절편

개체-내 계획: armPose

b. 유의성 평균검정의 자유도를 조절할 때 사용할 수 있습니다. 수정된 검정은 개체내 효과검정 표에 나타 납니다.

#### 개체-내 효과 검정

측도: accuracy

소스		제 III 유형 제곱 합	자유도	평균제곱	F
armPose	구형성 가정	6236.452	1	6236.452	29.838
	Greenhouse-Geisser	6236.452	1.000	6236.452	29.838
	Huynh-Feldt	6236.452	1.000	6236.452	29.838
	하한	6236.452	1.000	6236.452	29.838
오차(armPose)	구형성 가정	1881.068	9	209.008	
	Greenhouse-Geisser	1881.068	9.000	209.008	
	Huynh-Feldt	1881.068	9.000	209.008	
	하한	1881.068	9.000	209.008	

### 개체-내 효과 검정

측도: accuracy

소스		유의확률
armPose	구형성 가정	.000
	Greenhouse-Geisser	.000
	Huynh-Feldt	.000
	하한	.000
오차(armPose)	구형성 가정	
	Greenhouse-Geisser	
	Huynh-Feldt	
	하한	

#### 개체-내 대비 검정

측도: accuracy

	_	제 III 유형 제곱	TIOE	평고제고	_	001=1=
소스	armPose	합	자유도	평균제곱	F	유의확률
armPose	선형	6236.452	1	6236.452	29.838	.000
오차(armPose)	선형	1881.068	9	209.008		

# 개체-간 효과 검정

측도: accuracy

변환된 변수: 평균

소스	제 Ⅲ 유형 제곱 합	자유도	평균제곱	F	유의확률
절편	54083.120	1	54083.120	193.206	.000
오차	2519.318	9	279.924		

# 추정 주변 평균

# armPose

# 추정값

측도: accuracy

			95% 신뢰구간		
armPose	평균	표준오차	하한	상한	
1	69.660	3.584	61.553	77.767	
2	34.343	6.004	20.761	47.925	

#### 대응별 비교

측도: accuracy

					차이에 대한 <b>95%</b> 신뢰구간 <sup>b</sup>	
(I) armPose	(J) armPose	평균차이(I-J)	표준오차	유의확률 <sup>b</sup>	하한	상한
1	2	35.317 <sup>*</sup>	6.465	.000	20.691	49.943
2	1	-35.317 <sup>*</sup>	6.465	.000	-49.943	-20.691

추정 주변 평균을 기준으로

- \*. 평균차이는 .05 수준에서 유의합니다.
- b. 다중비교를 위한 수정: Bonferroni

#### 다변량 검정

	값	F	가설 자유도	오차 자유도	유의확률
Pillai의 트레이스	.768	29.838 <sup>a</sup>	1.000	9.000	.000
Wilks의 람다	.232	29.838 <sup>a</sup>	1.000	9.000	.000
Hotelling의 트레이스	3.315	29.838 <sup>a</sup>	1.000	9.000	.000
Roy의 최대근	3.315	29.838 <sup>a</sup>	1.000	9.000	.000

각 F는 다변량효과 armPose을(를) 검정합니다. 이 검정은 추정되는 주변 평균 사이의 선형 독립의 대응별 비교에 기초합니다.

a. 정확한 통계량