

Μέτρα Θέσης

$$\bar{x} = \frac{t_1 + t_2 + \dots + t_v}{v} = \frac{\sum_{i=1}^v t_i}{v} = \frac{1}{v} \sum_{i=1}^v t_i$$

αλλοι → **Μεμονωμένες παρατηρήσεις**

$$\bar{x} = \frac{x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_k v_k}{v_1 + v_2 + \dots + v_k} = \frac{\sum_{i=1}^k x_i v_i}{\sum_{i=1}^k v_i} = \frac{1}{v} \sum_{i=1}^k x_i v_i$$

αλλοι → **Ομαδοποιημένα δεδομένα**

$$\bar{x} = \frac{x_1 v_1 + x_2 v_2 + \dots + x_k v_k}{v} = \frac{x_1 v_1}{v} + \frac{x_2 v_2}{v} + \dots + \frac{x_k v_k}{v} = \sum_{i=1}^k x_i \frac{v_i}{v} = \sum_{i=1}^k x_i f_i$$

αλλοι ↑

$$\bar{x} = \frac{x_1 w_1 + x_2 w_2 + \dots + x_v w_v}{w_1 + w_2 + \dots + w_v} = \frac{\sum_{i=1}^v x_i w_i}{\sum_{i=1}^v w_i}$$

αλλοι → **Σταθμικός μέσος**