

# 贝叶斯矩法在交通事故预警中的应用

王 宁, 邹志云

(华中科技大学, 湖北武汉 430074)

**摘 要:** 该文简要分析了我国交通事故的严重态势和交通事故发生的原因, 提出了交通事故预警的计算模型 -BMOM 方法, 并结合实例进行了分析。

**关键词:** 交通事故; BMOM 方法; 交通预警

**中图分类号:** U491.3 **文献标识码:** A **文章编号:** 1009-7716(2006)05-0191-03

## 1 概述

随着社会经济的发展和人民生活水平的提高, 机动车的拥有量急剧上升, 随之而来的交通事故问题也摆在了人们的眼前。如何减少交通事故成了社会的一个话题, 有关专家也积极探讨减少交通事故的方法。BMOM 方法不仅能确切地预测交通事故, 还可预警交通事故, 从而在一定程度上有助于减少交通事故的发生。

## 2 我国交通事故的严峻态势与原因简析

有关部门统计数字表明, 2002 年我国交通事故次数为 773137 次, 死亡人数 109381 人次, 受伤人数 562248 人, 直接经济损失 33.24 亿元。我国的交通事故人数已经连续 10 余年居世界第一。

产生交通事故的原因有很多, 主要有人、车、道路和交通管理四个方面的原因。

### 2.1 人的原因

人是产生交通事故的直接原因, 可以说 90% (按 1999 年交通事故的主要原因统计, 人的因素占 93%) 以上的交通事故的发生都或多或少含有人的因素, 因此人是交通事故分析的主要对象。其中驾驶员对交通事故的发生有着很大的作用。不同性别、年龄、体质的驾驶员, 其生理、心理、感知、分析、判断和反应均不可能完全相同。而感知迟钝、判断不准、操作失误在事故中占绝大多数, 其中感知迟缓一般约占 60% 左右, 这多半是由于生理、心理因素所决定的。

### 2.2 车的原因

在大量事故统计资料中, 由于车辆的各种故障而造成交通事故的虽不太多, 但从预防考虑, “车”仍是一个重要因素。如转向系统、刹车系统的稳定性、灵活性都有影响, 同时由于车辆的性

能、新旧、维修的好坏、加速及减速度的大小也有一定的作用。车辆带“病”行驶、保养不当也会增加交通事故发生的几率, 而且后者的影响更多一些。

### 2.3 道路的原因

道路是车辆的载体、行驶的基础, 道路的等级质量和线性标准等对交通事故的发生有着重要的影响。平曲线、竖曲线、坡度和路面质量对交通事故也有很重要的影响。

### 2.4 交通管理的原因

交通管理方面的原因主要表现为管理技术和手段落后、交通法规不健全等。交通管理水平高, 交通事故必然要减少, 反之则增多。

## 3 BMOM 模型及参数估计

通常的回归模型的表达式如下:

$$Y_{n \times 1} = X_{n \times k} \beta_{k \times 1} + u_{n \times 1} \quad (1)$$

式中,  $X$  为解释变量矩阵,  $Y$  为因变量,  $\beta$  为未知参数,  $u$  为误差项。

假定 1

$X'E(u|D)=0$ , 其中  $D$  为全部已知数据  $Y$  和  $X$  的条件下, 对式(1)两边取条件期望, 有  $Y=XE(\beta|D)+E(\beta|D)$ , 两边同乘以  $(X'X)^{-1}X'$ , 就得到:

$$E(\beta|D)=(X'X)^{-1}X'Y \equiv \hat{\beta} \quad (2)$$

$$E(u|D)=Y-XE(\beta|D) \\ = [1-(X'X)^{-1}X']Y \equiv \hat{u} \quad (3)$$

此处  $\hat{u}$  即为残差, 且

$$X'\hat{u}=X'Y-X'X E(\beta|D)=X'Y-X'Y=0$$

同时,  $u-\hat{u}=(Y-X\beta)-(Y-X\hat{\beta})=X(\hat{\beta}-\beta)$  (4)

$$\hat{\beta}-\beta=(X'X)^{-1}X'X(\hat{\beta}-\beta) \\ =(X'X)^{-1}X'(u-\hat{u}) \quad (5)$$

$$u-\hat{u}=X(X'X)^{-1}X'(u-\hat{u})$$

$$\text{记 } P_x = X(X'X)^{-1}X' \quad P_x(u-\hat{u})$$

由此可得:

$$\text{Var}(u|D)=E[(u-\hat{u})(u-\hat{u})'|D]$$

收稿日期: 2006-06-06

作者简介: 王宁(1981-), 女, 河北石家庄人, 研究生, 从事交通规划与管理研究工作。

$$\begin{aligned}
&=E[P_x(u-\hat{u})(u-\hat{u})'P_x|D] \\
&=P_x\text{Var}(u|D)P_x \quad (6) \\
\text{Var}(\beta|D)&=E[(\beta-\hat{\beta})(\beta-\hat{\beta})'|D] \\
&=E[(X'X)^{-1}X'(u-\hat{u})(u-\hat{u})'X(X'X)^{-1}|D] \\
&=(X'X)^{-1}X'E[(u-\hat{u})(u-\hat{u})'|D]X(X'X)^{-1} \\
&=(X'X)^{-1}X'\text{Var}(u|D)X(X'X)^{-1} \quad (7)
\end{aligned}$$

由式(1)可知,  $\beta$  是由  $k$  个未知参数构成的向量, 若  $\beta$  已知,  $u$  则确定, 因此  $u$  有  $k$  个自由度, 可以假定  $\text{Var}(\beta|D)$  为一个秩为  $k$  的矩阵乘以一个正的常数。

假定 2

$\text{Var}(u|D, \sigma^2) = \sigma^2 P_x$ , 其中  $\sigma^2 = u'u/n$ , 这里  $\sigma^2$  是未知的, 由  $\sigma^2$  的定义和式(4)可得:

$$\begin{aligned}
E(\sigma^2|D) &= \frac{1}{n} E(uu'|D) = \frac{1}{n} E[\hat{u} + X(\hat{\beta} - \beta)]' [\hat{u} + X(\hat{\beta} - \beta) | D] \\
&= \frac{1}{n} E(\hat{u}'\hat{u} + (\beta - \hat{\beta})'X'X(\beta - \hat{\beta}) | D) \\
&= \frac{1}{n} [\hat{u}'\hat{u} + \text{tr}X'E(\beta - \hat{\beta})(\beta - \hat{\beta})' | D] \\
&= \frac{1}{n} [\hat{u}'\hat{u} + kE(\sigma^2|D)]
\end{aligned}$$

$$\text{解得 } s^2 = E(\sigma^2|D) = \frac{1}{n-k} \hat{u}'\hat{u} \quad (8)$$

$E(\sigma^2|D) = s^2 P_x$ , 代入式(7)有  $\text{Var}(\beta|D) = s^2 (X'X)^{-1}$ , 至此  $\beta$  的期望和方差协方差阵均得到, 利用极大熵原则, 有  $\beta|D \sim N[\hat{\beta}, s^2(X'X)^{-1}]$ 。

根据  $X$  与  $Y$  建立模型后, 设已知  $X_f$ , 要对  $Y_f$  进行预测, 于是  $Y_f = X_f\beta + u_f$ , 假定  $E(u_f|D') = 0$ 、 $E(u_f u_f' | D', \sigma^2) = \sigma^2 I$ 、 $E(u_f' X | D') = 0$  (其中  $D'$  为  $X$ 、 $Y$  和  $X_f$  已知数据), 可得:

$$\begin{aligned}
E(Y_f|D') &= X_f E(\beta|D') = X_f \hat{\beta} \\
\text{Var}(Y_f|D') &= \text{Var}(X_f\beta|D') + \text{Var}(u_f|D') \\
&= s^2 [X_f(X'X)^{-1}X_f' + I]
\end{aligned}$$

同样, 可得  $Y_f$  的极大熵分布为:

$$Y_f \sim N[X_f \hat{\beta}, s^2 [I + X_f(X'X)^{-1}X_f']]$$

## 4 BMOM 方法在交通事故预警中的应用

### 4.1 模型的建立

设影响某地区交通事故数量的因素分别为  $X_1, X_2, \dots, X_{k-1}$ , 可以利用第  $T$  年的  $k$  个影响因素指标对第  $T+1$  年的交通事故数量  $Y_{T+1}$  做出预测, 于是

对应的  $X$ 、 $Y$ 、 $\beta$ 、 $X_f$  分别表示如下:

$$X_{(T-1) \times k} = \begin{bmatrix} 1 & x_{11} & x_{12} & \Lambda & x_{1k-1} \\ 1 & x_{21} & x_{22} & \Lambda & x_{2k-1} \\ \vdots & \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 1 & x_{T-1,1} & x_{T-1,2} & \Lambda & x_{T-1,k-1} \end{bmatrix}$$

$$Y = \begin{bmatrix} y_2 \\ y_3 \\ \vdots \\ y_T \end{bmatrix} \quad \beta = \begin{bmatrix} \beta_0 \\ \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_{k-1} \end{bmatrix}$$

满足模型  $Y = X\beta + u$ , 在给出第  $T$  年的各个的指标值  $X_f = (1, x_{T1}, \Lambda, x_{Tk-1})$ , 预测值  $Y_f$  即为第  $T+1$  年的交通事故数量预测值  $Y_{T+1}$ 。由于  $Y_f \sim N[X_f \hat{\beta}, s^2 [I + X_f(X'X)^{-1}X_f']]$ , 因此  $Y_{T+1}$  大于  $C$  的概率即需要警报的概率为:

$$P1 = \{ \hat{Y}_{T+1} \geq C \} = 1 - \Phi \left[ \frac{C - X_f \hat{\beta}}{s \sqrt{1 + X_f(X'X)^{-1}X_f'}} \right]$$

### 4.2 自变量的选取及检验

通过上述讨论, 可以得出, 一个地区交通事故的发生有人的原因, 车的原因、道路的原因和交通管理的原因, 因此, 可以选取一个地区的驾驶员的行车遵章率  $X_1$ 、行人交通安全意识  $X_2$ 、机动车保有量  $X_3$ 、道路面积  $X_4$ 、道路长度  $X_5$ 、主次干道的平均车速  $X_6$  等 6 个指标作为自变量。可以视不同的城市增减, 只要适合城市的交通特点就可以。其中,  $X_1$ 、 $X_2$  都是人的因素, 可以加权平均得到一个自变量, 同理  $X_4$ 、 $X_5$  也可以合并成一个自变量。

一个自变量的选取是否合理, 应该经过检验, 具体的检验方法如下。

设有模型如下:

$$Y = X_1\beta_1 + X_2\beta_2 + u$$

这里的  $X_1$  为  $n \times k_1$ , 秩为  $k_1$  的矩阵,  $X_2$  为待考察的变量。  $X_2$  是否值得引入的问题等价于考察  $\beta_2$  是否为零, 即  $\beta_2 = 0$  是否成立。考虑预测分布, 引入损失函数, 用  $\delta(y)$  估计  $\beta_2$  时相应的损失为:

$$E(L|D, \delta(y)) = [(Y_f - \hat{Y}_f)'(Y_f - \hat{Y}_f) | D, \delta(y)]$$

其中  $Y_f$  为真实值,  $\hat{Y}_f$  为预测值, 比较  $\delta(y) = 0$  和  $\delta(y) = \hat{\beta}_2$  的平均损失。

$$E[L|D, \delta(y)=0]$$

$$= E[(Y_f - \hat{Y}_f)'(Y_f - \hat{Y}_f) | D, \delta(y)=0]$$

$$= E[(\beta_1 - \hat{\beta}_1)'X_1'X_1(\beta_1 - \hat{\beta}_1) | D, \delta(y)=0]$$

$$+ E[u'u | D, \delta(y)=0]$$

$$= \text{tr}E[X_1'X_1(\beta_1 - \hat{\beta}_1)(\beta_1 - \hat{\beta}_1)' | D, \delta(y)=0]$$

$$\begin{aligned}
 & +trE[u'u | D, \delta(y)=0] \\
 & = k_1 s_1^2 + n s_1^2 \\
 & = (k_1 + n) s_1^2
 \end{aligned}$$

同理,  $\delta(y) = \beta_2$  的平均损失为:

$$E[L | D, \delta(y) = \hat{\beta}_2] = (n + k_1 + k_2) s_2^2 + L_a$$

式中,  $L_a$  相当于引入  $X_2$  后对模型负责化的惩罚,  $a$  表示  $L_a$  的值与模型的假定有关。两种平均损失比为:

$$\begin{aligned}
 R &= \frac{s_1^2}{s_2^2} \left( \frac{n + k_1}{n + k_1 + k_2 + L_a/s_2^2} \right) \\
 &= \frac{s_1^2/s_2^2}{(n + k_1 + k_2 + L_a/s_2^2)/(n + k_1)} \\
 &= \frac{F}{(n + k_1 + k_2 + L_a/s_2^2)/(n + k_1)}
 \end{aligned}$$

式中, 若  $R=1$ , 表示两种损失相等, 其中  $F$  为传统回归分析中模型比较时的  $F$  统计量, 当  $F > \frac{n + k_1 + k_2 + L_a/s_2^2}{n + k_1}$  时, 表示可以引入变量  $X_2$ , 反之不引入  $X_2$  为好。

通过以上的分析, 可以得到如下结论:

(1) 交通事故的发生是有自身原因的, 这些原因的统计数据可以作为自变量  $X_f$ , 而交通事故数量是因变量  $Y_f$ , 交通事故是上述原因的函数。

(2) 可以用 BMOM 方法来建立二者的关系

(3) 建立二者关系以后, 就可以得到交通事故数量  $Y_f$  服从正态分布的结论, 这样就可以得到交通事故数量小于一个预期值  $C$  的概率。

## 5 应用实例

(上接 190 页) 酯聚脲作为高功能的工程涂料已经在欧美工程实例中得到了证明, 也确实为许多工程难题提供了解决方案。我们将会看到, 随着这些技

利用全国 1970 ~ 1993 年的有关资料, 利用 BMOM 方法进行预测, 对变量进行筛选建立模型  $y_t = 90.9224 + 0.0920x_{t-1}$ , 其中  $y_t$  为第  $t$  年得交通事故总数 (单位为千起),  $x_{t-1}$  为  $t-1$  年得机动车保有量 (单位为万辆)。

$$\hat{\beta} = (90.9224, 0.0920)'$$

$$s^2 = 1\ 080\ 000$$

$$(X'X)^{-1} = \begin{pmatrix} 0.0778 & -5.7761E-05 \\ -5.7761E-05 & 9.2276E-08 \end{pmatrix}$$

现有 1993 年机动车保有量为 2 331.64 万辆, 那么 1994 年交通事故预测值应为  $Y_f \sim N(118.6078, 1\ 140\ 000)$ , 这里给出  $C$  值以后就可以得到  $Y_f < C$  的概率。

## 6 结语

该文引入了贝叶斯矩法 (BMOM) 用于预警交通事故, 该方法的主要优点在于有明确的分布函数, 可以知道交通事故发生小于某一个值  $C$  的概率, 因而用于交通预测和控制更加方便。当然交通事故的减少和预防, 并非单依靠某一个方法就可以达到的。

### 参考文献

- [1] Arnold Zellner. Justin Tobias Ferther Results On Bayesian Method Of Moments Analysis Of The Multiple Regression Model [J]. International Economic Review, 2001, 42(1).
- [2] 宁自军. 贝叶斯矩法在粮食安全预警中的应用[J]. 2003, 18(2).
- [3] 徐吉谦. 交通工程总论[M]. 人民交通出版社.
- [4] 公安部交通管理局. 全国交通事故资料汇编[M]. 群众出版社, 1993.

# 胶州湾隧道年内开建

总投资 31.8 亿元的胶州湾海底隧道项目合作协议日前正式签约, 并将于年底前正式开工建设。

海底隧道项目将由青岛国信实业有限公司与上海上实(集团)有限公司共同出资建设。该项目南接薛家岛, 北连团岛, 下穿胶州湾湾口海域, 工程全长 6 170 m。隧道采用双向双洞六车道, 设计时速为 80 km, 路线等级为城市快速路, 预计建设期限为 3 到 4 年半。

经过前期认真详实的地质勘察, 有关部门和专家已经确定: 胶州湾海域地址情况基本搞清, 建设海底隧道的地质条件比较理想, 下一步在经过专家进一步论证、设计招标后, 将在年底前正式开工建设海底隧道。

术向中国乃至亚太地区的引进和推广, 其应用范围将会得到进一步的拓宽, 其工程应用的价值也将会得到进一步彰显和加强。