

# Vorhersage von Unfallzahlen

Mithilfe eines künstlichen neuronalen  
Netzes und einer polynomiellen  
Regression

Maurice Ahrens & Corinne Pretz  
12. Juli 2022

[uni-siegen.de](https://uni-siegen.de)



# Inhaltsübersicht

## Einleitung

## Daten

## Polynomielle Regression

Theorie

Implementierung

Ergebnisse

## Künstliche neuronale Netze

Theorie

Implementierung

Ergebnisse

## Fazit

1

Einleitung

## Kapitel 1: Einleitung

# Einleitung

- Motivation:
  - Jährlich rund 150.000 bis 200.000 Unfälle mit Personenschaden
  - Möglichkeit zur Verringerung der Unfälle durch Unfall-Vorhersage
- Zielsetzung:
  - Interaktive Anwendung entwickeln
  - Gibt Nutzer eine Vorhersage zur Wahrscheinlichkeit für Anzahl der Unfälle zu Zeitpunkt und Ort
- Methode:
  - Entwicklung eines künstlichen neuronalen Netzes zu Vorhersage
  - Entwicklung einer polynomiellen Regression als Benchmark-Vorhersage

2

Daten

## Kapitel 2: Daten

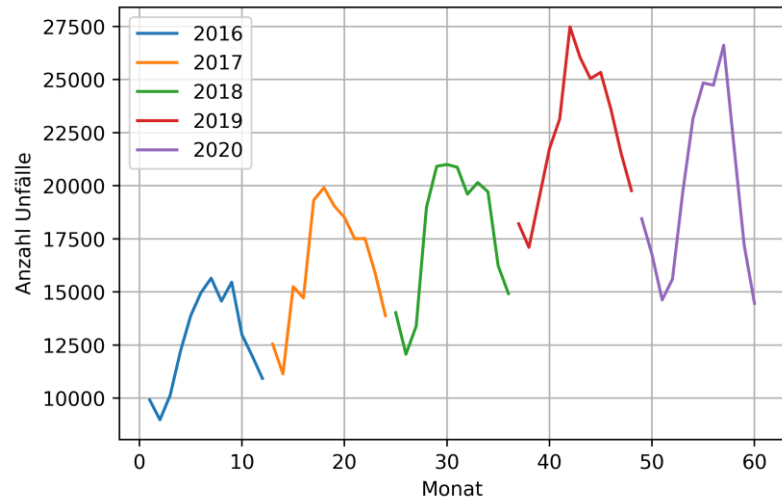
# Unfallatlas

- Quelle: Statistische Ämter des Bundes und der Länder
- Enthält jährlich polizeilich aufgenommene Unfälle des Straßenverkehrs mit Personenschaden
- Aktueller Erfassungszeitraum: 2016 – 2020
- Stärke: Informationen zu Unfallkategorie, -art, -typ, Lichtverhältnisse, Straßenzustand, Position des Unfalls und beteiligte Verkehrsmittel
- Schwäche: Keine Informationen zum genauen Unfallzeitpunkt
- Änderungen:
  - Beschränkung auf Mainz und Wiesbaden
  - Datensatz um keine Unfallzeitpunkte erweitert
  - Für die Vorhersage unbrauchbare Attribute entfernt

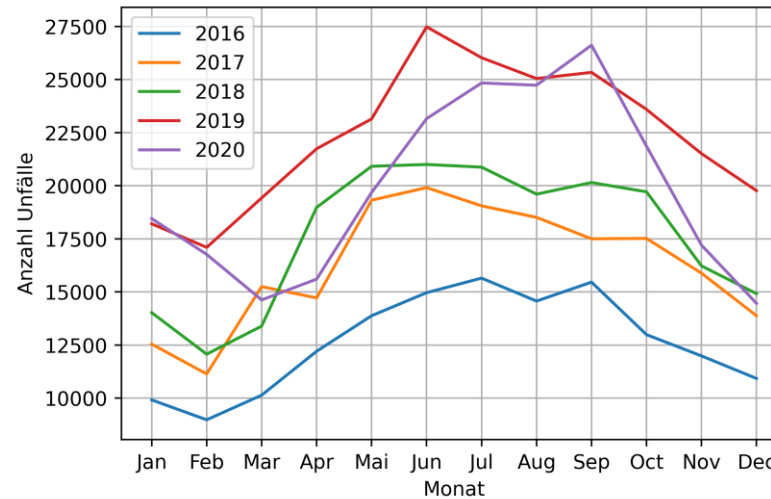


# Analyse des Unfallatlas

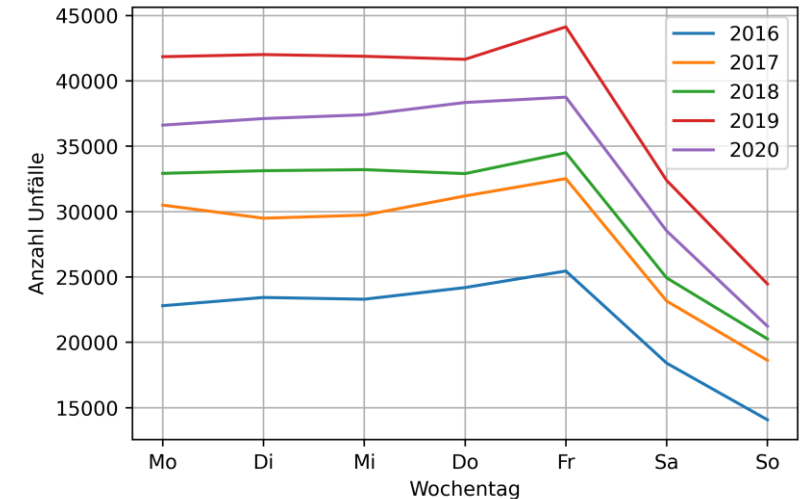
## Kapitel 2: Daten



Unfälle von 2016 bis 2020 in Deutschland



Unfälle von 2016 bis 2020 in Deutschland im Monat



Unfälle von 2016 bis 2020 in Deutschland am Wochentag

# Temperatur und Niederschlag

- Quellen: Wetterstation Mainz-Lerchenberg und Wetterstation Wiesbaden-Auringen
- Lufttemperatur:
  - Temperatur in stündlichen Abständen
  - Angabe in 2 Meter Höhe und Grad Celsius
  - Zusätzlich: Relative Luftfeuchtigkeit und Qualitätsniveau der Angaben
- Niederschlagshöhe:
  - Niederschlag in 10 Minuten Abständen
  - Angabe in Millimeter
  - Zusätzlich: Niederschlagsform, Qualität der Angaben und binärer Wert für Niederschlag
- Änderung:
  - Lediglich Informationen zu stündlicher Lufttemperatur und Niederschlagshöhe verwendet
  - Mittelwerte der Wochentage in einem Monat berechnet



3

# Polynomielle Regression

# Theorie

- Polynomfunktion = Funktion, bestehend aus Summe beliebig vieler Potenzfunktionen mit natürlichen Exponenten
- Form:

$$f(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_2 x^2 + a_1 x + a_0$$

- $n$  = Grad der Funktion
- $n \in \mathbb{N}$
- $a$  = Koeffizient
- $a_n, a_{n-1}, \dots, a_2, a_1, a_0 \in \mathbb{R}$
- $a_n \neq 0$

# Theorie

- Je höher der Grad, desto mehr Steigungsänderungen
- Verlauf der Unfallzahlen unterliegt ständigen Schwankungen
- Funktion auf Unfallverlauf anpassen
- Weitere Verlauf der Funktion = Vorhersage
  
- Wahl eines geeigneten Grades ist wichtig
- Grad zu niedrig = Funktion passt sich Unfallverlauf zu oberflächlich an
  - **Underfitting-Problem**
- Grad zu hoch = Funktion passt sich Unfallverlauf zu streng an
  - **Overfitting-Problem**

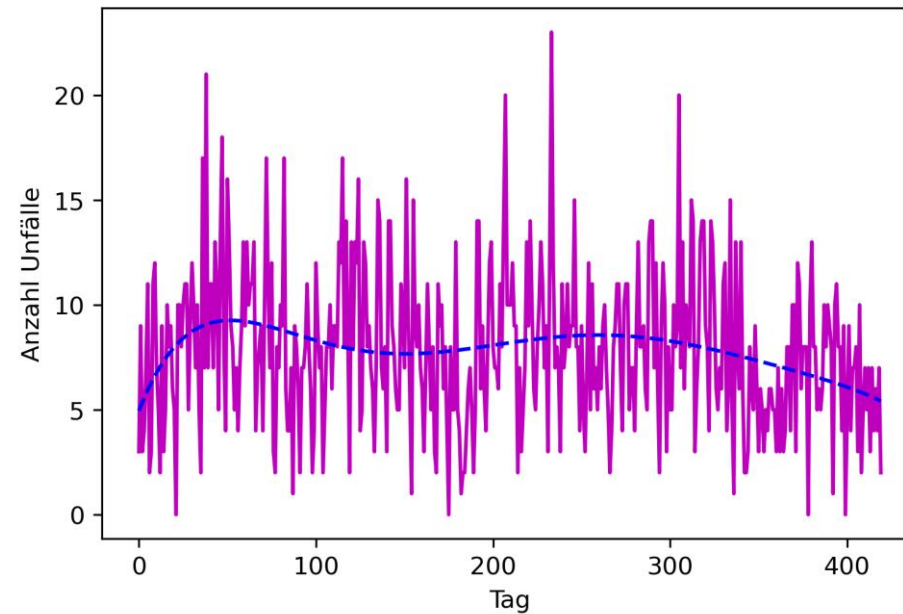
## Kapitel 3: Polynomielle Regression

# Implementierung

- Zeitreihe als Input:

Tag	1	2	3	...	420
Anzahl Unfälle	3	9	3	...	2

- Polynomielle Funktion auf den Daten trainieren lassen:



## Kapitel 3: Polynomielle Regression

# Ergebnisse

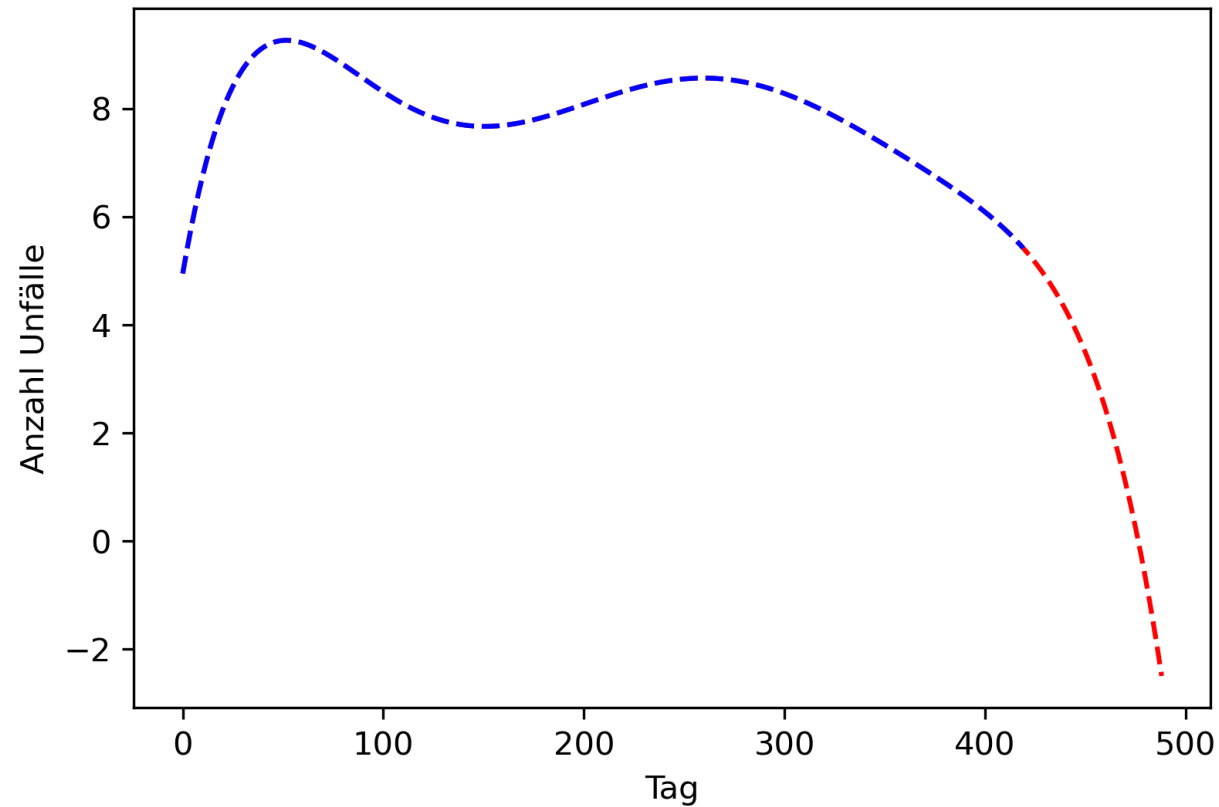
- Accuracy Score = 5.6 %
- Macro f1-Score = 0.086 %
- Micro f1-Score = 0.952 %
- Weighted f1-Score = 0.018 %
- Ergebnisse der Vorhersage:

Tage	1	ab 9	ab 25	ab 36	ab 45	ab 52	ab 63
Anzahl Unfälle	5	4	3	2	1	0	-1

## Kapitel 3: Polynomielle Regression

# Ergebnisse

- Vorhersage für 70 Tage:



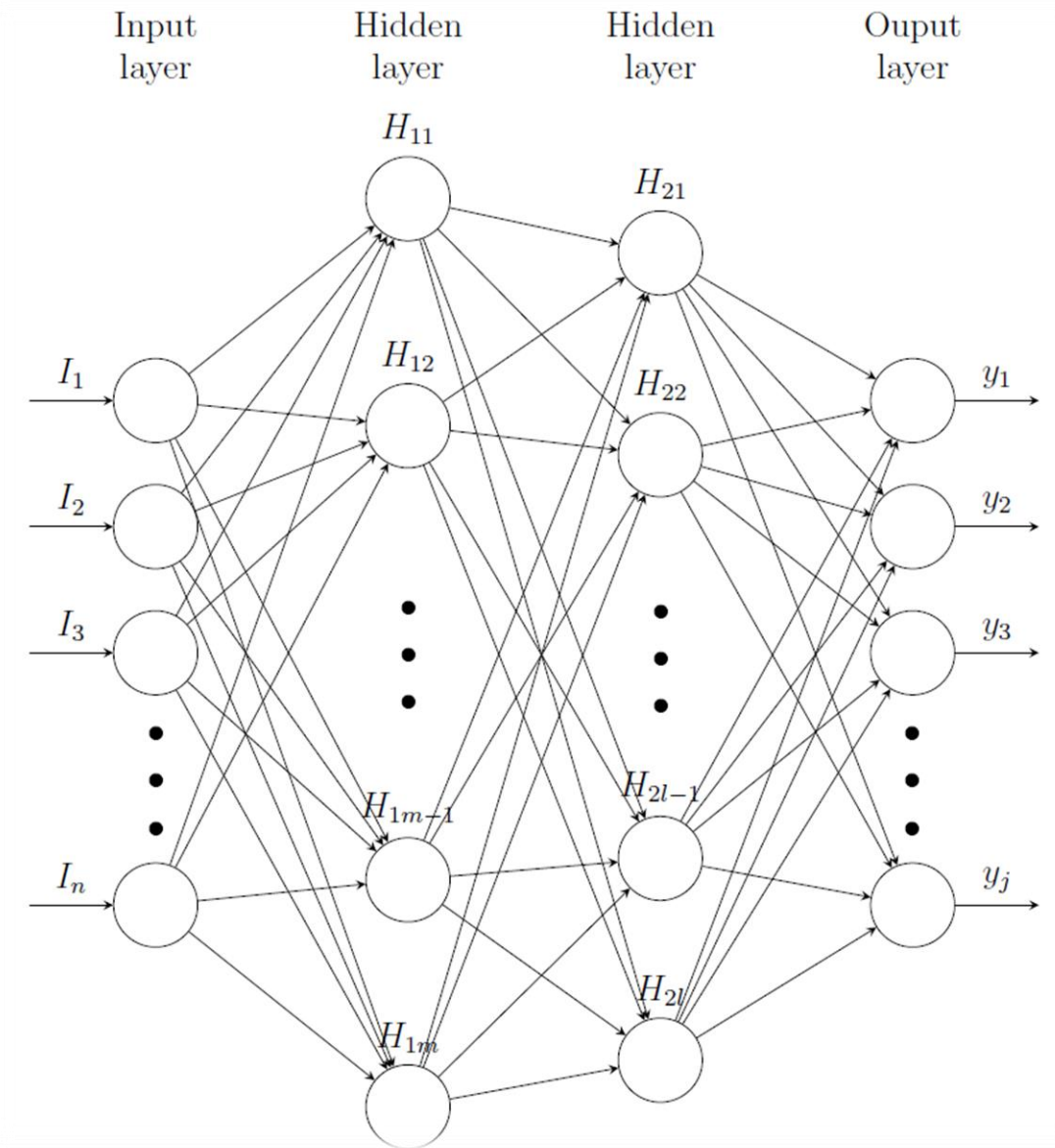
4

**Künstliche neuronale Netze**



## Theorie – Aufbau eines KNNs

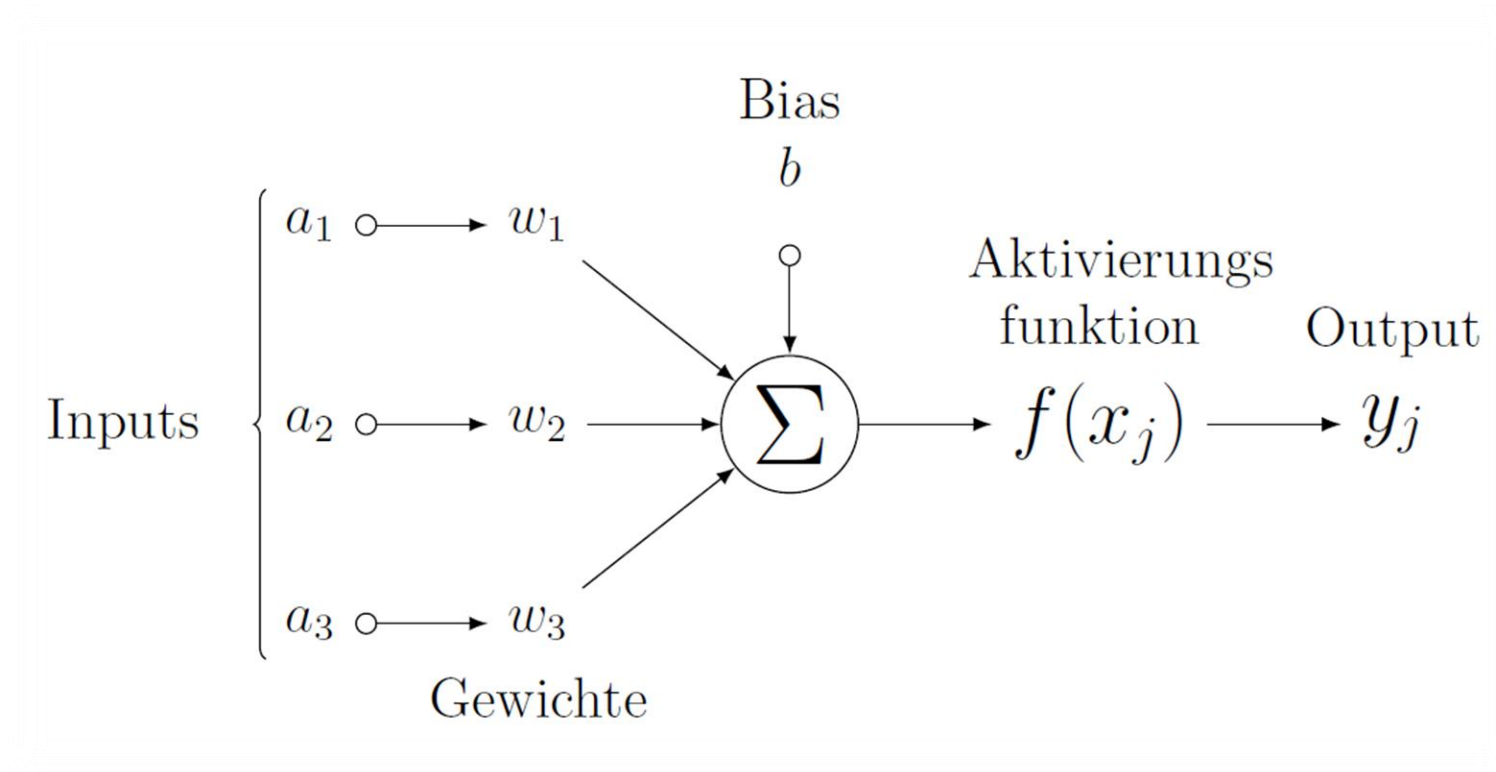
- Wird dem Machine Learning zugeordnet
- Aufbau orientiert sich an der Biologie
- KNNs bestehen aus mehreren Schichten (engl. Layer)
  - Inputlayer
  - Hiddenlayer (eins oder mehr (Deep Learning))
  - Outputlayer
- Schichten bestehen aus einer festgelegten Anzahl an künstlichen Neuronen



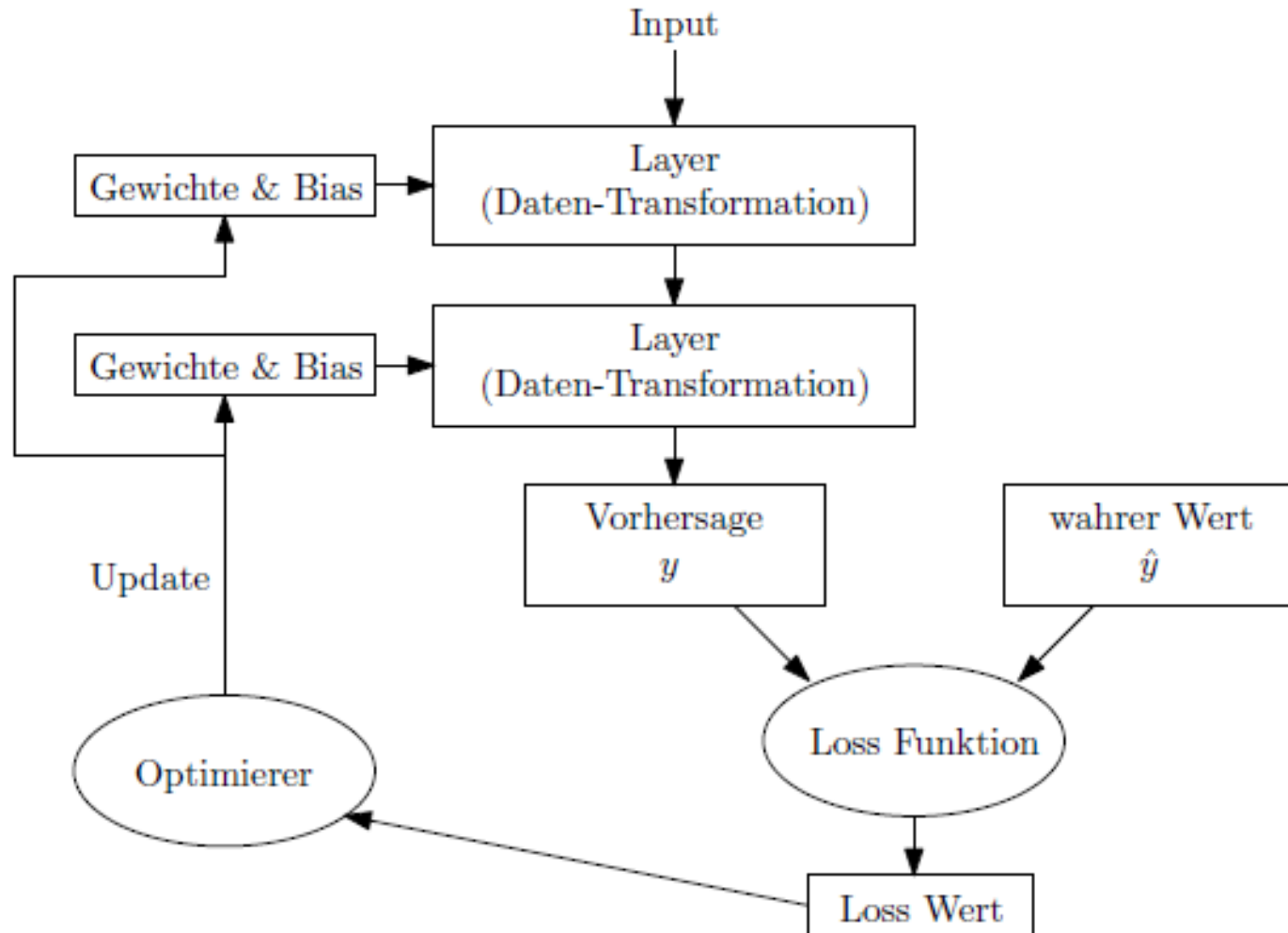
## Theorie – Datenfluss eines KNNs

1. Inputlayer bekommt unveränderte Trainingsdaten
2. Weitergabe der Werte an den ersten Hiddenlayer
3. Werte gehen in die „Aktivierung“ der künstlichen Neuronen ein
4. Berechnung der Aktivierung:  $f(x_j) = f(\sum_{i \in I} w_i a_i + b) = y_j \quad \forall j \in J$
5. Aktivierung der künstlichen Neuronen dient als Input für den nächsten Layer

## Theorie - Datenfluss eines KNNs



## Theorie - Trainingsalgorithmus



## Kapitel 4: Künstliche neuronale Netze

### Implementierung - Daten

$$\#Jahre + \#Monate + \#Wochentage + \#Stunden = 10080$$

	Insgesamt	Trainingsdaten	Validierungsdaten	Testdaten
# Instanzen	10080	7257	806	2016
rel. Anteil	1	0.72	0.08	0.2

#### Wiesbaden

# Unfälle	0	1	2	3	4	5	6
# Instanzen	6413	2483	879	222	61	18	4
rel. Häufigkeit	0.63	0.25	0.09	0.022	0.006	0.002	0.0004

#### Mainz

# Unfälle	0	1	2	3	4	5
# Instanzen	7528	1936	495	98	22	1
rel. Häufigkeit	0.75	0.19	0.05	0.001	0.002	0.0001

Bei unbalancierten Daten ist das Bewertungsmaß Accuracy nicht besonders aussagekräftig

## Implementierung – Accuracy vs. F1-Score

- Accuracy:

$$A = \frac{\# \text{ richtig vorhergesagter Lösungen}}{\# \text{ der Lösungen insgesamt}}$$

- Recall (Sensitivität):

$$\text{Recall} = \frac{\# \text{ richtig positiv}}{\# \text{ richtig positiv} + \# \text{ falsch negativ}}$$

- Precision:

$$\text{Precision} = \frac{\# \text{ richtig positiv}}{\# \text{ richtig positiv} + \# \text{ falsch positiv}}$$

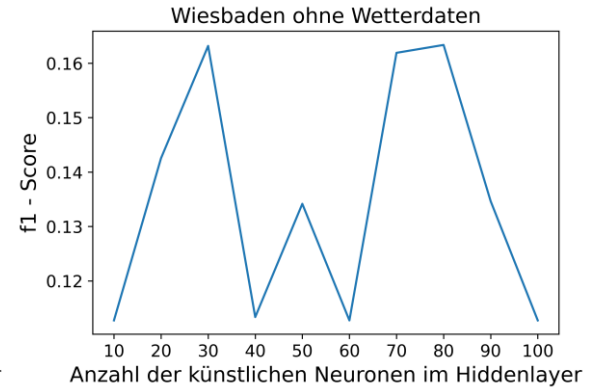
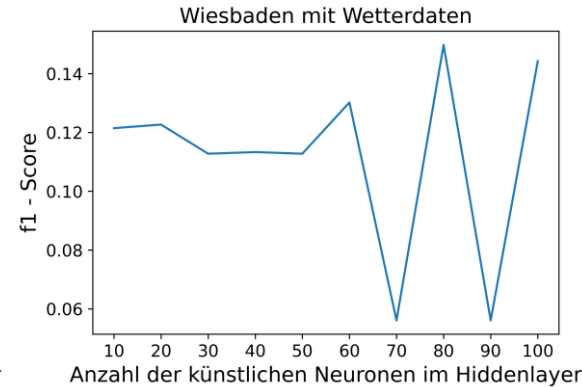
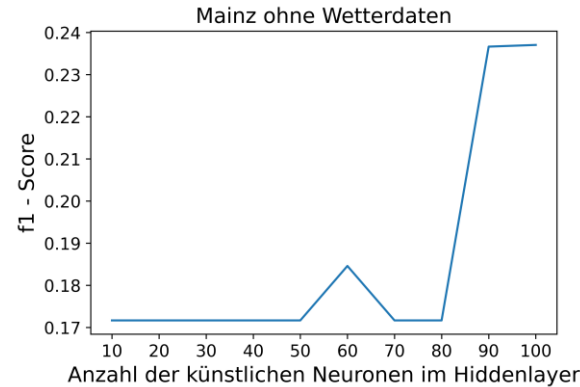
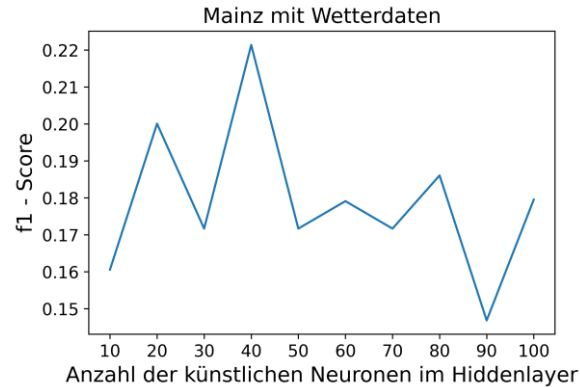
- F1-Score:

$$f1 - \text{Score} = 2 \frac{\text{Recall} * \text{Precision}}{\text{Recall} + \text{Precision}}$$

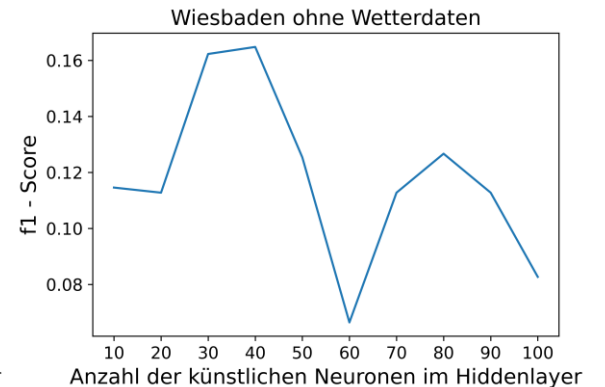
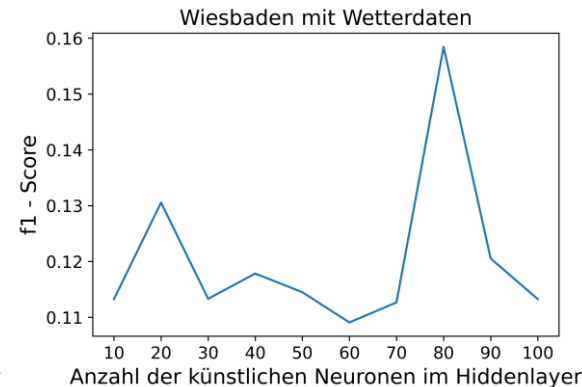
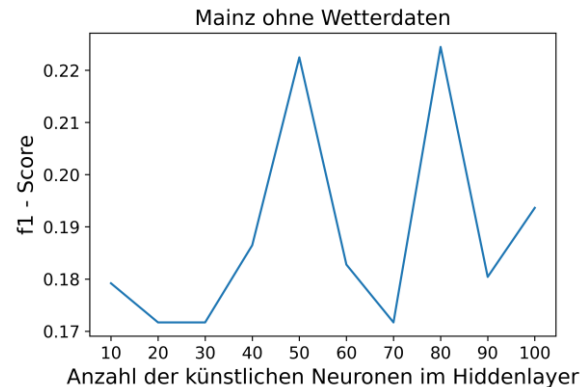
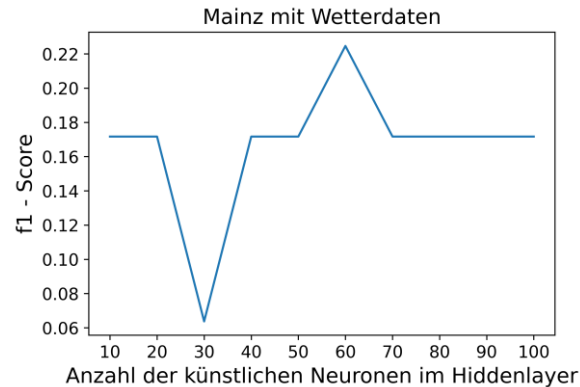
F1-Score berücksichtigt die Fehlerart und nicht nur die Anzahl der Fehler

## Implementierung – Aufbau des KNNs

Erster Durchlauf



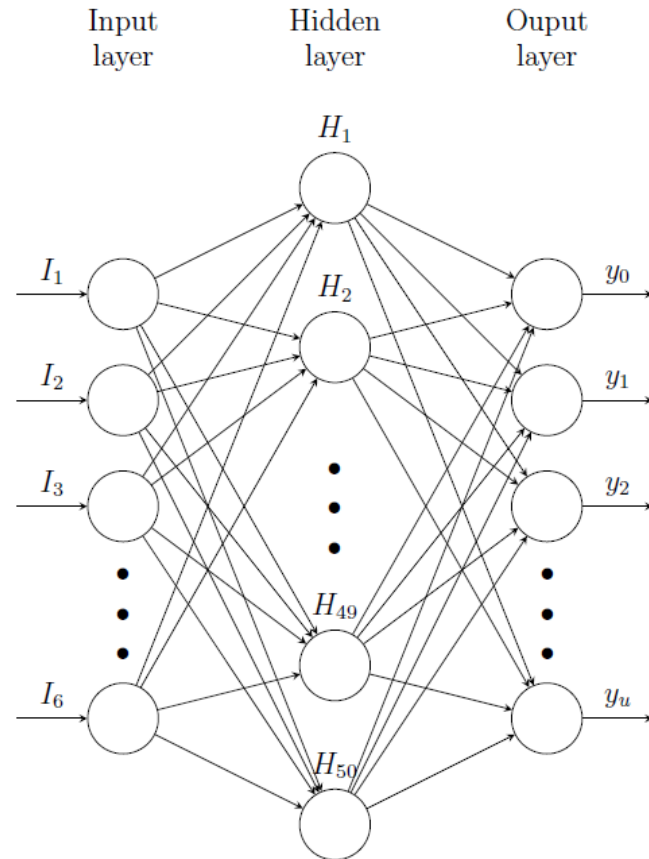
Zweiter Durchlauf



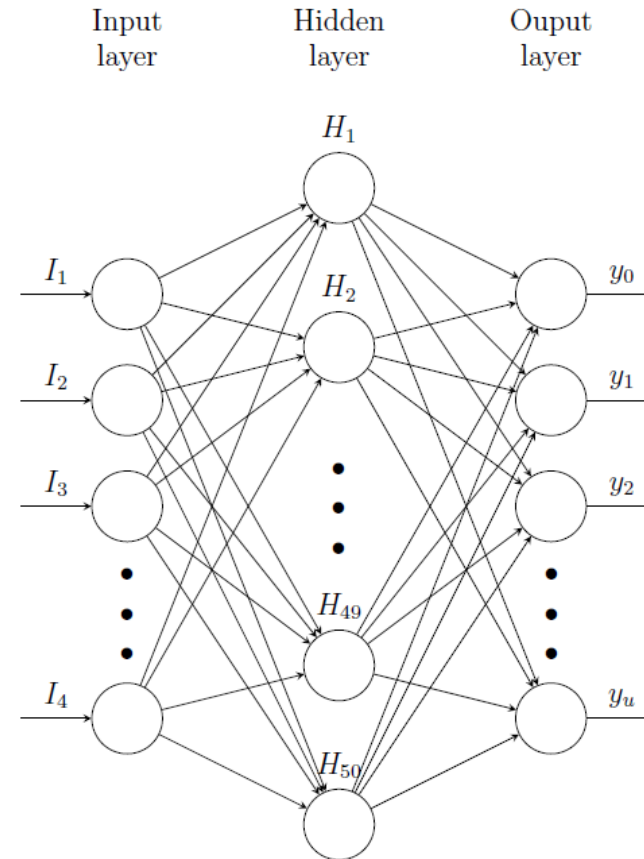


# Implementierung – Aufbau der KNNs

mit Wetterdaten



ohne Wetter Daten

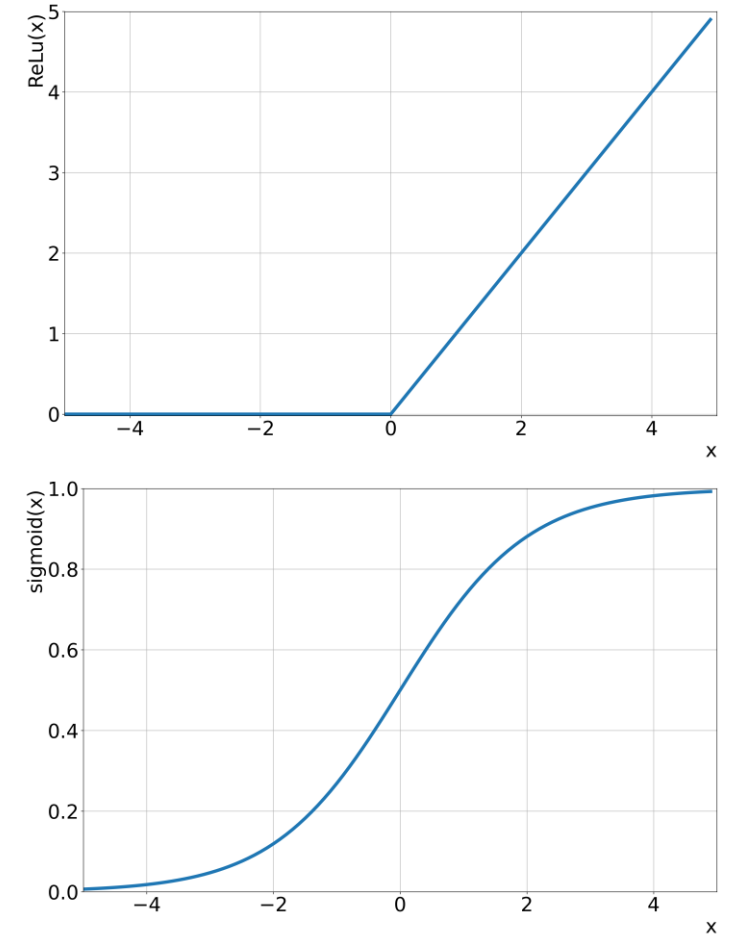


# Implementierung - weitere Einstellungen des KNNs

- Aktivierungsfunktionen  
Hiddenlayer - „ReLu“ Funktion  
Outputlayer – „Softmax“ Funktion (multiclass multilabel problem)
- Optimierer „Adaptive Moment Estimation“ (Adam)
- Lossfunktion „sparse categorical-crossentropy“
- Trainierte Epochen = 200

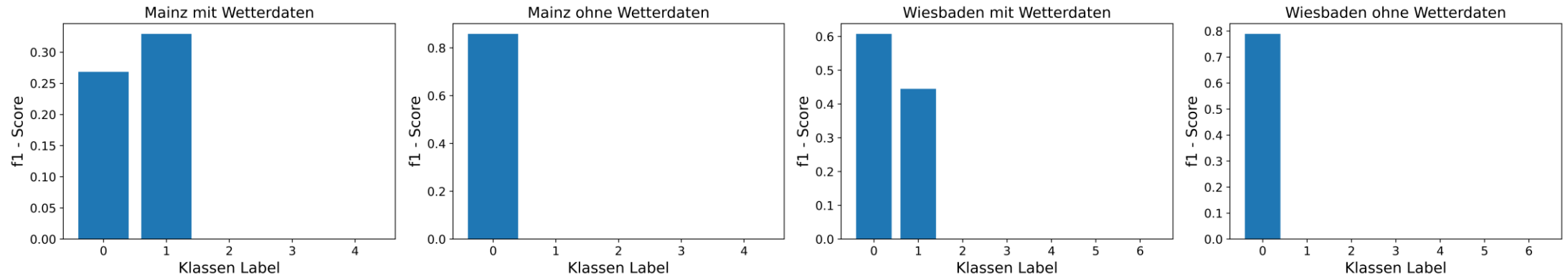
Beispielhafte Vorhersage eines KNNs für die Stadt Mainz

betrachtetes Output-Neuron (Label)	0	1	2	3	4	5
Output des KNN	0.7532	0.2455	0.0001	0.0012	0	0
Gewünschter Output	1	0	0	0	0	0

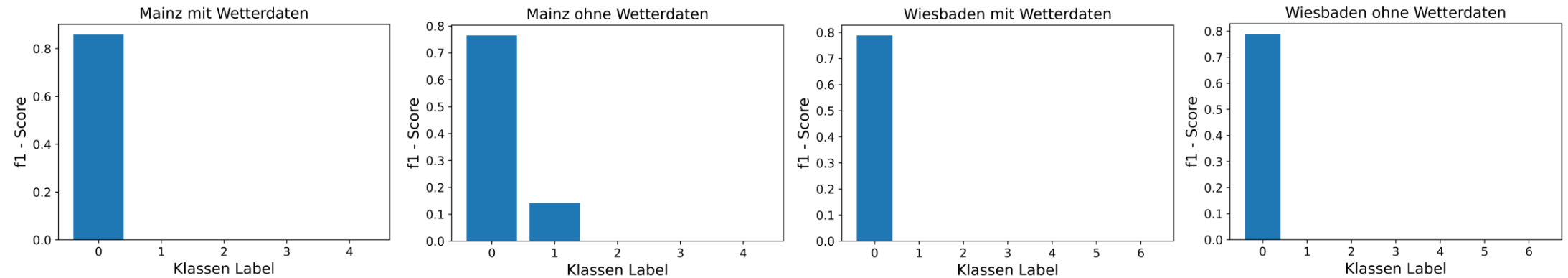


## Ergebnisse – Training der KNNs und testen auf den Testdatensätzen

Erster Durchlauf



Zweiter Durchlauf

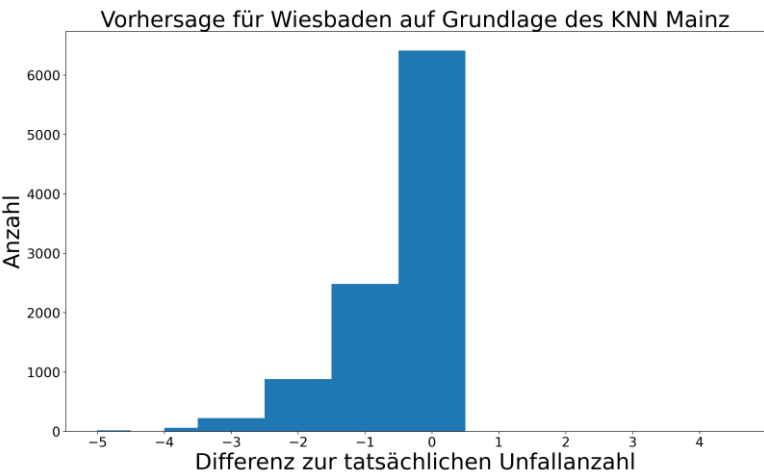
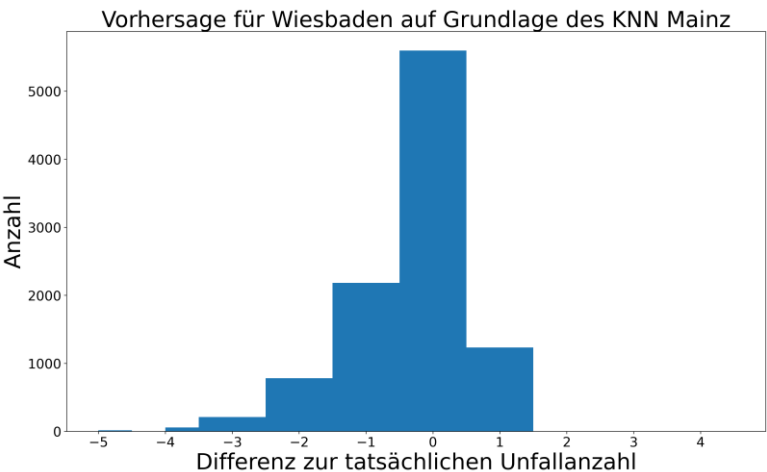
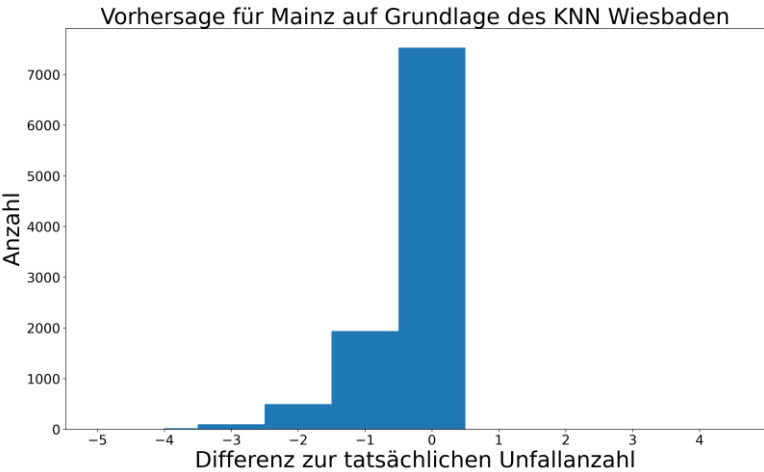
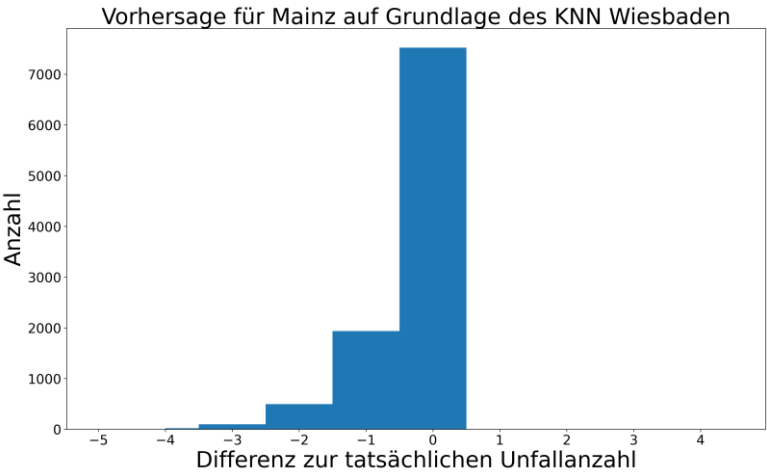


Stadt	Wetterdaten	f1-Score	
		1.Durchlauf	2.Durchlauf
Mainz	✓	0.1196	0.1717
Mainz	✗	0.1717	0.1814
Wiesbaden	✓	0.1503	0.1127
Wiesbaden	✗	0.1127	0.1127

# Kapitel 4: Künstliche neuronale Netze

## Ergebnisse

Training mit den Daten einer Stadt und testen auf den Daten der jeweils anderen Stadt



Stadt	Wetterdaten	f1 - Score	accuracy
Mainz	✓	0.14	0.75
Mainz	✗	0.14	0.75
Wiesbaden	✓	0.11	0.64
Wiesbaden	✗	0.13	0.56

5

Fazit

# Fazit

- Zu unbalancierter Datensatz um sichere Vorhersage treffen zu
- Mehr Daten könnten das Problem vielleicht lösen allerdings bleibt vermutlich das Problem der unbalancierten Daten
- Training mit den Daten einer größeren Stadt in der mehr Unfälle geschehen
- Vorhersage der Kategorie des Unfalls oder den involvierten Fahrzeugen könnte Problem des unbalancierten Datensatzes lösen

# Quellen

- **3Blue1Brown**. But what is a neural network? <https://www.youtube.com/watch?v=aircAruvnKk>, 2021. Accessed: 2021-14-07.
- **Bradley, R. A., and Srivastava, S. S.**: Correlation in polynomial regression. The American Statistician 33, 1 (1979), 11–14.
- **Brownlee, J.** Gentle introduction to the adam optimization algorithm for deep learning. <https://machinelearningmastery.com/adam-optimization-algorithm-for-deep-learning/>, 2017. Accessed: 2022-25-06.
- **Brownlee, J.** A gentle introduction to the rectified linear unit (relu). <https://machinelearningmastery.com/rectified-linear-activation-function-for-deep-learning-neural-networks/>, 2019. Accessed: 2022-25-06.
- **Buckland, M., and Gey, F.** The relationship between recall and precision. Journal of the American society for information science 45, 1 (1994), 12–19.
- **Chollet, F.** Deep learning with Python. Simon and Schuster, 2017.
- **Korstanje, J.** The f1 score. <https://towardsdatascience.com/the-f1-scorebec2bbc38aa6>, 2021. Accessed: 2022-25-06.
- **Ostertagová, E.**: Modelling using polynomial regression. Procedia Engineering 48 (2012), 500–506.
- **Strecker, S.** Künstliche Neuronale Netze: Aufbau und Funktionsweise. Universitätsbibliothek, 2004.
- **Tensorflow**. Module: tf.keras.activations. [https://www.tensorflow.org/api\\_docs/python/tf/keras/activations](https://www.tensorflow.org/api_docs/python/tf/keras/activations), 2021. Accessed: 2021-14-07.



**Vielen Dank für  
eure Aufmerksamkeit**

**Maurice Ahrens & Corinne Pretz**

**Projektseminar SoSe 22**

