**摘 要**

在当今的智能交通控制和车辆诱导的研究领域里面，短时交通中的交通流量预测技术具有重大研究意义。而且在交通实际的工程运用当中，它的理论基础性在对智能交通领域亦是有非常重要的作用。利用交通数据来对交通流进行判断、研究分析和预测，进而可以对城市中智能交通的诱导出行等提供帮助，为需要的用户来提供选择最佳的出行路径，提高出行效率，让出行变得不再那么困扰。

短时交通流预测的时间跨度并没有一个非常标准的定义，通常是指基于获取到的交通数据针对未来15min内的预测，而且在交通控制和诱导中对提高实时性方面起着很大作用。智能交通系统中比较关键的一点就是希望对交通流实时、动态和精准地预测，以提高城市交通管理和运行效率，这也是为什么短时预测能够成为当前智能交通系统的重要研究内容的原因。另外短时交通流量的预测时间跨度相对较短，交通数据的变化有时并没有太强的规律，各种干扰噪声对交通流预测会产生较大的影响，这些无疑导致了短时交通流预测的发展在当前非常具有挑战性。

当前国内外的交通专家学者针对短时交通流不确定性较强和规律性较弱等特点所提出来的预测模型已有数十种之多。据所采用的预测原理大致可将其分为两类：一类属于数学模型的方法，如卡尔曼滤波模型、指数平滑模型、ARIMA模型等；另一类是基于非数学模型的方法，如支持向量回归机、非参数回归模型、神经网络模型等。其中的数学模型方法在构建和求解交通模型过程中难度较大，因此很难达到短时交通预测的要求；而对于非数学模型的预测方法相对来说实现要更简便，只要向模型里面喂足足够的历史数据，不需要去构建过于庞大冗余的预测模型，而且最终得到的结果也可以满足在智能交通系统中的需要。不可置否，对在短时交通流预测中所存在的不确定性较强和规律性较弱等一系列不可忽略的特点，利用非数学模型对历史数据进行挖掘训练，很难进一步提高短期交通流预测的准确性，尤其是在突发事件发生的一些情况下其预测精度会明显下降。为此本文将利用经过改进的粒子群算法配合支持向量回归算法完成历史数据的挖掘训练；通过分析待测路口上下游之间的时空关系，挖掘得出路口之间的时空关联性，将对历史数据的挖掘训练的预测与基于时空关联性的预测结合起来，同时利用BP神经网络，让两者进行优势互补、迭代加权构建出在线自我学习完善的短时交通流预测模型。

**关键词：**短时交通流量预测；支持向量回归机；粒子群；时空关联性；BP神经网络

**Abstract**

In the field of intelligent traffic control and vehicle-induced research, the prediction of traffic flow in short-term traffic is of great significance.Moreover, in the practical engineering application of transportation, its basic theory is also very important in the field of intelligent transportation.Using traffic data to judge the traffic flow, the research analysis and forecasting, thus intelligent transportation in the city can be induced travel help, such as in need of users to provide the best travel path, improve the efficiency of travel, make travel no more.

Time span of the short-term traffic flow forecasting is not a very standard definition, usually refers to the traffic based on access to the data for future forecasts within 15 min, and in the traffic control and guidance plays a big role to improve the real-time performance.In intelligent transportation system is the key point is hope of real-time, dynamic and accurate prediction of traffic flow to improve the efficiency of city traffic management and operation, which is why the short-term forecast to become the important content in the research of intelligent transportation system.Other short-term traffic flow prediction of a relatively short time span, the law of the change of traffic data sometimes is not too strong, all kinds of jamming noise will produce great influence for traffic flow prediction, these will undoubtedly lead to the development of the short-term traffic flow prediction is very challenging in the current.

Currently, there are dozens of prediction models proposed by traffic experts and scholars at home and abroad on the characteristics of short-term traffic flow uncertainty and weak regularity.According to the prediction principle, it can be divided into two categories: one belongs to the mathematical model, such as kalman filter model, exponential smoothing model, ARIMA model, etc.The other is based on non-mathematical model, such as support vector regression, non-parametric regression model, neural network model, etc.The mathematical model method is very difficult to construct and solve the traffic model, so it is difficult to meet the requirement of short-term traffic prediction.Mathematical model for the prediction method of implementation is relatively easier, as long as the fed enough historical data, the model do not need to build too large redundant forecasting model, and the final results can also meet the needs of intelligent transportation system.Cannot deny whether, in the short-term traffic flow prediction in the uncertainty of the strong and weak regularity and a series of characteristics that cannot be ignored, the mathematical model is used to analyse the historical data mining, it is difficult to further improve the accuracy of short-term traffic flow forecasting, especially in emergencies occur in some cases the prediction accuracy will be markedly reduced.This paper will use the improved particle swarm algorithm to support vector regression algorithm to complete the mining training of historical data.By analyzing the space-time relation between the upstream and downstream intersection under test, the temporal and spatial correlation between mining road, training of history data mining based on spatio-temporal correlation between prediction and forecast, at the same time using the BP neural network, the two complementary advantages, iterative weighted build online self learning improve short-term traffic flow prediction model.

**Key Words:** Short-term traffic flow prediction; Support Vector Regression; Particle Swarm Optimization; time-space correlation；BP Neural Network

**第1章 绪论**

1.1研究背景及意义

在经过改革开放的几十年高速发展过程中，我们国家的社会经济发展取得了举世瞩目的成绩，与此同时，随着大家生活水平的提高，汽车的数量在不断攀升，这也导致了现在城市中道路交通面临的压力也是越来越严重了。有相关的数据告诉我们机动车的数量在这几年增长相当之快，到前年的2016下半年，我国在全国范围类的机动车的数目保守估计在3.09亿，在这当中的汽车数量将近在1.96亿，占到63.43%的比例；全国的机动车驾驶员的人数有3.58亿，这里面的汽车驾驶员的数量就已经超过了2.9亿人，数字让人惊讶。跟2010年的机动车量2.07亿相比来说，这6年的时间增长了49.27%，增长的速度可以说是让人叹为观止。也正由于机动车数量的急剧增加，所以在当今的交通管理中交通拥堵、交通事故频发等这些问题也是现在最为棘手的交通难题。

针对上面分析的交通状况，已有的传统交通管理技术手段对当前这样的交通形势已经不能很好的来解决这些存在的交通问题了，可以说是捉襟见肘。“时势造英雄”，传统的手段既然不能适应了，对于当前的存在的交通问题，智能交通系统（Intelligent Traffic System，ITS）开始粉墨登场，发挥优势了。ITS对于目前的交通状况可以说是很受欢迎的一套完整解决方案，是交通管理者的“宠儿”。这套系统可以说是集百家之长，包含了很多先进的科学技术手段，例如:信息技术，计算机技术，数据通信技术，传感器技术以及大数据和人工智能等，将这些技术手段结合形成的这样一套智能的综合性的交通运输管理系统，并将其运用之于交通运输、服务控制的体系中去，通过运用这样的ITS系统可以更容易、更方便、全方位了解、掌控、管理城市交通的交通状况，进而达到能够实时、准确、高效的交通管理和诱导的作用。而且不仅是局限于理论水平，ITS在许多发达国家尤其是欧美国家已经很早就进行了深入的研究并且投入使用，在我国的各大城市也开始发展成一定规模。目前，ITS系统在很多国家的成功运用表明了它是解决当今交通难题的最实用的方案。

ITS研究领域中最注重的研究方向之一就是对交通诱导和交通控制的研究。能够达到一个实时、高效、准确的交通流预测是对交通诱导和控制的重要依据。交通流预测说白了就是对车流量的预测，使用历史的交通时间序列数据即已有的过去交通数据以及现有的路面实时数据，将这些数据放在我们搭建好的算法模型来对待测路段或者路口进行下一时刻的车流量进行预测分析。对于交通中交通流预测，可以根据预测时间的跨度把它分为中长期预测和短时预测，其中短时交通流预测的时间跨度并没有一个非常标准的定义，通常是指基于获取到的交通数据针对未来15min内的预测，而且在交通控制和诱导中对提高实时性方面起着很大作用。智能交通系统中比较关键的一点就是希望对交通流实时、动态和精准地预测，以提高城市交通管理和运行效率，这也是为什么短时预测能够成为当前智能交通系统的重要研究内容的原因。另外短时交通流量的预测时间跨度相对较短，交通数据的变化有时并没有太强的规律，各种干扰噪声对交通流预测会产生较大的影响，这些无疑导致了短时交通流预测的发展在当前非常具有挑战性。

显而易见，在交通的管理和控制里面短时交通流量的预测有着举足轻重的作用。如若能对交通流信息可以做到准确实时的预测，我们就可以在大家出行的时候及时提供出实时且是有效的道路交通信息，节省了出行时间；另一方面；可以为城市交通管理也提供诸多便利，无形当中可以缓解交通拥堵，一定程度的减少了污染和节约了资源，使得城市交通管理也更加合理，这些都无疑会对城市交通的建设发展有着重大意义。

1.2国内外研究现状

从上世纪60年代以来，对于短时交通的预测研究国内外的很多学者就已经做了很多的工作，也在交通领域取得了瞩目的成绩。在起初阶段，基于线性理论模型被运用在短时交通的预测当中，方法有如熟知的历史平均模型，卡尔曼滤波以及滑动平均这些常用的算法模型；紧接着从线性发展到非线性的理论模型，耳熟能详的有小波理论，非参数回归，混沌理论等模型；随后，基于智能理论的模型能够更好的反应交通的特点，提高预测精度而成为学术界研究的热点；当前由于ITS系统的出现，首先将交通数据进行必要的预处理，针对短时交通流预测研究的重点是将选择智能算法结合神经网络的特性来进行预测分析研究。对于这些预测模型可以进行大概的分类：非线性的理论模型、智能算法的模型、统计理论的模型及组合模型等。

（1）统计理论相关模型

基于此类的模型利用的是依托强大的数学上的统计的知识和原理进行建模和预测。2006年，王均、关伟等人采用Kalman滤波的方法进行预测，在根据城市环路的实际交通运行特性，结合北京市三环路的实际交通数据来验证了模型的可行性，结果表明预测效果和实时性都比较理想。薛洁妮、史忠科等人基于混沌时间序列的分析方法，将实测数据进行相空间重构并分析了欧氏距离和均等系数，在此之上提出来了最邻近点的两步优化选择方法，同时运用局部多项式拟合对最邻近点逐渐逼近来得到预测公式，通过验证表明模型具有较高精度。李军怀、高瞻等人采用指数平滑和马尔科夫链进行短时交通预测，将指数平滑理论与马尔可夫链进行相互结合，马尔可夫链用于解决指数平滑预测缩小预测区间的问题，并改善预先计算的每个状态中心和状态转移概率矩阵的加权状态。利用实测交通流模拟结果表明，该方法比传统的指数平滑方法具有更高的精度，适应性强。王娇、李军等人介绍了一种基于最小最大概率回归的短时交通流量预测模型，对于北京的某高速公路监控站的交通流数据和英国某地区实际测量交通流量数据，采用基于MPMR的算法模型，经过实验测试，模型对实际流量的预测效果不错，在相同条件下较传统预测模型具有更好的预测精度，验证了所提模型的有效性。

（2）非线性相关模型

此类方法主要包括非参数回归、混沌理论及分形理论等。Zhen Tian、Yuzhen Yang等人在短时交通流的预测上使用了混沌时间序列算法和基于LM（Levenberg-Marquardt）的BP神经网络算法模型，从实验结果来看，两者之间的预测精度相差无几，效果差不了多少，但在实时性上混沌序列的算法模型则是表现更优越，交通流的预测结果会随着时间上的不断推移，预测效果总是比LM算法的BP神经网络要好一点。范鲁明、贺国光等利用改进的K近邻非参数回归算法模型进行短时交通流量预测，对传统K近邻做了两方面改进：一方面是采用相关性理论选择状态向量；另一方面是聚类分析的变K近邻搜索算法。承向军、刘军等人利用分形理论来进行短时交通的流量预测，通过G-P算法，对相空间中任意两点间的欧氏距离利用筛选法得到备选点的欧氏距离，加快计算效率，让2min内的交通预测实现变成了可能。贾显超、陈旭梅等在采用混沌理论的方法上对短时交通流量进行了多步预测，首先是对交通流量时间序列采用最大Lyapunov指数判别法来分析其混沌特征，进而相空间重构交通流量数据时间序列，然后再进一步利用加权一阶局域方法来构建出基于混沌理论的多步交通流量预测模型。Yangyan Xu、Qing-Jie Kong等人利用分类和回归树进行搭建模型预测，提出了一种新的基于非参数模型的短期交通量预测方法，应用的非参数模型是分类和回归树（CART）模型。在应用程序中，CART模型首先将历史交通状态分类为丰富的类别。之后，建立对应于每个交通状态模式的线性回归模型。最后，该模型通过将当前状态向量聚类为最适合的历史模式和回归模型来预测短时交通。Haikun Hong、Wenhao Huang等人提出了一种基于KNN的新型三阶段框架来处理短期交通流量预测的上述问题。第一阶段，从整个交通网络中发现目标任务的相关起源站点和目标站点。然后，对于每个目标任务，在第二阶段中学习特定的距离度量。最后，在第三阶段建立一个扩展的多度量k-最近邻回归模型。现实世界交通数据集的实验结果表明，带有Lasso的多度量KNN模型优于传统的KNN模型，特征构造方法是有效的。Bin Sun、Wei Cheng等人通过同时调整关于动态交通特性的所有参数来提高KNN预测精度。提出加权参数元组（WPT）根据流量动态计算加权平均值。对一年的实际数据进行全面的实验。结果表明，流动感知WPT KNN比手动调整的KNN以及极端梯度提升（XGB）和季节自回归综合移动平均（SARIMA）等基准方法表现更好。

（3）智能算法相关模型

智能算法模型主要是基于支持向量机和神经网络搭建的预测模型。2004年，华冬冬等人通过将神经网络和系统相空间重构参数进行组合，以此来选取最优的神经网络输入模式。对遗传算法利用隔离小生境手段进行了优化，根据BP网络的特性，采用隔离小生境遗传算法来将神经网络结构进行了优化，从而可以得出最好的神经网络隐层结构，最终构建相对合理的关于神经网络的预测模型。徐启华、了兆奎等人在对使用的预测模型中是采用了动态递归神经网络的算法模型，因为递归神经网络算法在动态记忆能力这个特征上比静态神经网络适用性具有绝对优势，所以最终对短时交通的预测结果还是比较精确的。张玉梅、曲仕茹等提出来基于RBF网络和混沌算法的短时交通预测模型，先是在一小部分小数据集Lyapunav指数方法判断出交通流存在混沌的条件下，相空间重构一下交通流数据，建立RBF网络模型进行了仿真研究。姚智胜、邵春福等人在短时交通流量预测上是采用主成分分析和支持向量机的方法，将两者结合，首先是对已有的诸多断面的交通数据进行一个主成分分析，得到需要的主成分数据序列而后以此即可来通过训练集训练支持向量机同时采用遗传算法进行参数的优化；最终提供给支持向量机输入数据得到主成分预测结果，并将其转换成断面的交通数据，即可预测短时交通流量。罗向龙、牛国宏等人采用交通流量经验模态分解与神经网络的方法对短时交通进行预测，他们是利用EMD分解对交通流量进行分解得到不同的模态，然后使用神经网络将分解之后的流量分量在进行预测，把预测的值加到最后的预测结果，结果表明方法具有较高的预测效果。赵亚萍、张和生等利用基于最小二乘支持向量机的方法进行短时交通模型搭建，根据实际的交通流量数据考虑了星期数、时段数、天气等多个影响因素从时间和空间角度出发，模型适用性较好。于振洋等使用了小波消噪的神经网络短时交通预测模型，开始先将获得到的交通数据利用小波进行去噪处理，BP神经网络的输入个数采用关联维数方法来确定，最终仿真表明经过小波去噪的预测效果明显得到提高。Ziwen Leng、Junwei Gao等人利用广义回归神经网络（GRNN）建立了基于GRNN的交通流量短时预测模型。 GRNN模型选择交叉验证算法对网络进行训练，以预测误差的均方根为网络评价准则确定平滑因子，并采用滚动预测的方法预测交通流量。与RBF和BP神经网络预测模型相比，GRNN具有更强的逼近能力和更高的预测精度。Yongxue Tian、Li Pan等人提出了一种称为长时间记忆递归神经网络（LSTM RNN）的模型，该模型利用存储器块中的三个乘法单元动态地确定最佳时间滞后。使用Caltrans Performance Measurement System（PeMS）的数据集来构建模型，并将LSTM RNN与几种众所周知的模型（例如随机游走（RW），支持向量机（SVM），单层前馈神经网络（FFNN） ）和堆叠自动编码器（SAE）。结果表明，所提出的预测模型具有较高的精度和一般性。Wenbin Hu、Liping Yan等人提出了一种混合的PSO-SVR预测方法，以获得较低的学习时间精度;该方法利用粒子群优化(PSO)搜索最优SVR参数。并找到一个更合适的SVR参数搜索算法,提出了三种策略来处理颗粒流出搜索空间,根据比较,其中一个策略可以使算法得到最优参数更迅速,称之为算法使用此策略算法的速度一样快。此外，为了处理原始数据中噪声对精度的影响，提出了一种基于历史短期流数据相似性的混合PSO-SVR方法。大量对比实验的预测结果表明，所提出的模型比其他最先进的算法能得到更精确的预测结果;而当包含噪声的数据时，具有历史动量的方法仍然值得精确的预测。Denwen Xia、Binfeng Wang等人在Hadoop平台的分布式建模的通用MapReduce框架中提出了一个名为STW-KNN的时空加权K-最近邻模型，以提高短时交通流量预测的准确性和效率。更具体地说，STW-KNN通过趋势调整特征来考虑交通流的时空相关性和权重，以优化包含状态向量，接近度量，预测函数和K选择的搜索机制。此外，STW-KNN在广泛采用的具有MapReduce并行处理范例的Hadoop分布式计算平台上实现，用于实时并行预测交通流量。Carl Goves、Robin North等人介绍了应用人工智能的结果，特别是人工神经网络（ANN），根据当前和历史交通信息，估计未来15分钟的交通状况。对于这项研究，英国高速公路事件检测和自动信号（MIDAS）系统的数据用于约20公里的英国曼彻斯特附近的M60，M62和M602高速公路建立短期预测模型。为了减少问题的复杂性，使用自动编码器成功地减少了模型的输入维数，最终模型显示出非常好的预测能力。Dong Wang、Jie Xiong等人采用简化的单层前馈网络（SLFN）结构，提出了一种新型的短时交通流量预测方法 - 集合实时序贯极限学习机（ERS-ELM）建议。通过对历史数据进行快速训练，并利用新到达的数据逐步更新模型。Cheng Anyu、Jiangxiao和Li Yongfu等人利用支持向量机和混沌理论思想建立了多源交通流预测方法。先对交通数据进行去噪处理，接下来将一维交通流信息重构到了更高维空间中去，可以得到更多的有价值的交通数据信息。然后利用支持向量回归模型对短时交通流进行预测。实验表明对SVM进行相空间重构得到的模型对短时交通流预测的准确性和及时性都得到了提升。

（4）组合模型

考虑到单一的预测算法模型总是难以迎合交通流的复杂特征，于是很多交通研究学者期望通过组合多种模型取长补短来提高预测的效果。王建、邓卫等采用基于贝叶斯网络多方法组合的算法模型，首先是搭建2中以上基本的预测交通模型，将这些模型预测的结果和实际结果进行离散处理，之后用贝叶斯来学习；进行联合推理得出基本模型预测结果组合后可能组合的预测结果的后验概率，将最大的作为预测值。芮兰兰、李钦明等人建立了一种将极限学习机和交通流量序列分割的组合模型，模型首先利用K-means对交通流数据进行了时间序列分割再利用极限学习机对各序列搭建模型进行预测。Guojiang Shen、Yun Zhu等人将Kalman滤波和RBF神经网络进行结合，解决了在单一使用两个模型时的稳态性和准确率问题，并引入了惯性因子使得模型有了更好的稳定性。

1.3 存在的不足

通过以上对短时交通流预测模型的分析发现，对于统计学理论的模型通过严谨的数学原理进行预测然而实际在预测时此类模型考虑的特征比较单一，对交通流非线性的特点处理效果不佳；对于非线性的理论模型确实更容易适合复杂的交通环境，但是会有搜索和参数优化效率低等问题；对于组合模型如若结合的不当，使得模型结构变得纷繁复杂，其预测效果和精度反而可能会适得其反。而且这些方法模型很多都是需要大量交通数据不说，对实际交通中的实时性及突发性都不能有着很好地处理效果。

根据以上介绍，对短时交通流量预测的模型和方法研究可以概括为三个方面：其一是对获得交通的原始数据进行处理分析，重点是数据的特征提取加上对缺失数据的处理；一种是在通过大量的交通数据基础上，还需要其他相关方面的一些数据信息，像天气情况、温湿度等甚至突发事件等数据，实际情形下这些数据不容易能够拿到；另外一种就是将流行的神经网络和智能算法进行结合以期能够提高算法模型的预测效果。

1.3论文主要内容及章节简介

本文内容共分六章，每章内容如下：

第一章 绪论。这章主要介绍了短时交通流预测的背景、意义也阐述了短时交通这个课题在国内外的研究状况，最后介绍了本文研究的内容和章节安排。

第二章 交通流数据分析与预处理。这一章首先交代了交通流的一些基本理论，紧接着介绍了在交通流中所需要用到的三个最基本的衡量参数即流量、速度和占有率；然后交代了本文实验所用到的交通数据源的情况介绍数据的数据特征；最后是针对本文所有的交通数据所要用到的预处理方法。

第三章 基于支持向量回归机的短时交通流预测。在这章首先介绍了一些统计学的原理知识，在此基础上阐述了关于支持向量机和支持向量回归机的原理，进而建立了支持向量回归机的短时交通预测模型，表明利用SVR进行短时交通预测的可行性。

第四章 基于改进的PSO-SVR短时交通预测模型。在前文分析SVR的基础上，这一章首先介绍了粒子群的思想并用其来选择SVR算法的参数，在此基础上又对PSO进行了改进，然后搭建改进后的PSO-SVR模型进行仿真并与传统的PSO-SVR及网格搜索的SVR比较，表明改进后模型的可行性。

第五章 基于时空关联性的改进PSO-SVR算法预测模型。仅仅依靠待测路口的历史数据进行预测，其精度难以提高，特别是在某些突发事件的情况下，预测精度会大打折扣。因此本文在改进PSO-SVR模型的基础上，考虑相邻路口周边的时空关联性，通过BP网络的特性，得到一个可以在线实时不断迭代修正的预测模型，提高模型预测效果，更加具有实用性！

**第2章 智能交通系统概述**

2.1智能交通系统简介

近几十年来，中国经济得到飞速发展，同时交通问题也日益凸显，交通事故、交通拥堵、环境污染等给大家的日常生活都带来了很多困扰。传统的交通技术手段很多时候也是束手无策。智能交通系统即ITS最早在上世纪90年代美国智能交通协会提出来的，并逐渐得到世界各国的广泛重视。所谓的ITS包含了很多先进的科学技术手段，例如:信息技术，计算机技术，数据通信技术，传感器技术以及大数据和人工智能等，将这些技术手段结合形成的这样一套智能的实时、准确、高效的综合性的交通运输管理系统。

2.2 ITS的发展状况

“ITS”这一概念是在1992年美国率先提出，在此之后，ITS得到广泛青睐，ITS系统也逐步得以发展。在欧洲、日本等发达国家都在智能交通系统这一块进行了不同方向的研究也取得很多成绩使得ITS被成功应用于交通系统之中。中国相对于来说对这方面起步晚，也紧跟其后进行了大量的投入研究，国内ITS也在逐步完善在大范围进行实施利用。

美国在1994年正式将“IVHS America”改为“ITS America”。1995年，其交通部出台了一个明确规定ITS的7大范围的“国家智能交通系统项目规划”。1996年，亚特兰大市的交通局在26届奥运会上利用自主研发的智能交通的技术手段开发了Olympic智能交通系统。2001年，美国召开了由智能交通领域260名专家以及相关人员进行参加的一次关于智能交通的全国的高层研讨会，制定了相关智能交通的发展规划。目前美国的ITS体系主要分为：出行和交通管理、出行需求管理、公共交通运管、商用车辆运营、车辆控制和安全、应急管理及电子收费系统七个系统。

在欧洲大部分的国家国土面积不是很大，他们对ITS的分析研究使用的是一体化的政策。在2005-2009年之间，英国为了迎接伦敦奥运会，其伦敦的交通局在公共交通基础设施投资规划和ITS的研究使用投入了总额100亿英镑。集出租、公交、地铁、轻轨及火车等一体的立体化交通网络，当前伦敦已经拥有了先进的智能交通系统。

日本是一个面积少但居住人口多的国家，每天都会有上亿的机动车在路面上行驶。在80年代日本开始使用了先进的机动车交通信息及通信系统和道路-汽车通信系统。在2007年，为了能够让路面基础设施等方面得到发展，日本实行SmartWay计划。2009年，又定下“i-Japan战略2015”，致力发展信息化、电子化的智能交通。

我国对于ITS的研究在1995年以后也日益频繁，除了长期从事ITS的研究机构外许多高校、企业如清华大学、北京大学、中兴通讯、中国普天等也相继投入到这个领域。国家也将ITS列入“九五”、“十五”等科技发展规划。

2.3大数据在ITS中的应用

大数据是在物联网、云计算之后在IT产业的又一次技术性革命。而城市交通来说，每天都会产生海量的数据，信息量非常之大。利用大数据对采集到的交通数据对交通状态做出实时的评估就可以用于短时预测，而相关单位可以基于此发布出交通诱导信息。也可以通过大数据来对历史数据进行分析，分析路面的车流规律结合交警的日常信息和路口信号灯时间信息进行信号灯调控，减少道路拥堵提高通行能力。

城市机动车辆急剧增加，事故多发；在城市交通中，人车之间安全系数截然不同；道路上的状况和天气变化都会对交通出行带来很大困扰。而大数据也可以在这些方面给出一定的解决方法，利用对海量数据的分析判断，对潜在的交通警情及时预警，进而减少或者避免事故的发生。

交通的服务管理也是很重要的一方面，也属于是公共交通的一个部分。利用大数据技术对资源进行合理安排和利用，观察乘客流量变化，同时让出行者利用各种移动终端设备自己及早及时了解相关公共设施情况，如此可以合理配置公共资源，也可以让居民有舒适感。

2.4本章小结