

بررسی اثر ویژگی‌های راننده و وسیله نقلیه بر ریسک تصادفات عبور از چراغ قرمز

علی توکلی کاشانی^{۱,*}، سعیده امیری فر^۲، علی میرهاشمی^۲

^۱ دانشکده مهندسی عمران، دانشگاه علم و صنعت ایران، تهران، ایران.

^۲ مرکز تحقیقات ایمنی کاربردی حمل و نقل جاده‌ای، دانشگاه علم و صنعت ایران، تهران، ایران.

تاریخچه داوری:

دریافت: ۱۳۹۹/۰۸/۲۳

بازنگری: ۱۳۹۹/۱۰/۱۵

پذیرش: ۱۳۹۹/۱۱/۲۱

ارائه آنلاین: ۱۳۹۹/۱۱/۲۷

کلمات کلیدی:

عبور از چراغ قرمز

مواججه‌ی شبه القایی

رگرسیون لوگستیک

ریسک نسبی

تقاطعات چراغ دار

خلاصه: عبور از چراغ قرمز یکی از شایع ترین انواع تخلفات در تقاطعات چراغ دار است که در آن وسایل نقلیه بدون توجه به چراغ از تقاطع عبور می‌کنند و اینمی خود و سایر کاربران را در معرض خطر قرار می‌دهند. پژوهش حاضر به بررسی ویژگی‌های راننده و وسیله نقلیه که در ریسک وقوع تصادفات عبور از چراغ در کشور ایران مؤثر است می‌پردازد. روش مطالعه بر اساس مفهوم مواججه شبه القایی و مدل رگرسیون لوگستیک برای ۱۰ متغیر مستقل و یک متغیر وابسته‌ی دوگانه‌ی "وضعیت تقصیر راننده" در تصادف می‌باشد. جامعه‌ی آماری مورد استفاده شامل ۱۲۴۴۵ تصادف عبور از چراغ قرمز طی سال‌های ۱۳۹۰ تا ۱۳۹۵ می‌باشد. نتایج نشان داد عوامل نوع وسیله نقلیه، بومی بودن، نوع گواهینامه و تحصیلات راننده بر ریسک مقصر بودن رانندگان در این نوع تصادفات تأثیر می‌گذارد. بر اساس مدل رگرسیون لوگستیک، وسایل نقلیه کامپیون و امدادی، غیربومی بودن رانندگان و گواهینامه‌ی پایه ۲ موجب افزایش ریسک مقصر بودن می‌شود، اما تحصیلات دانشگاهی رانندگان ریسک مقصر بودن آنان را کاهش می‌دهد. در انتها نیز بر اساس نتایج بدست آمده از مطالعه برخی اقدامات پیش‌گیرانه به منظور کاهش ریسک تصادفات عبور از چراغ پیشنهاد شده است.

را تشکیل می‌دهد [۱].

۱- مقدمه

طبق گزارش یونیسف^۱، هرساله تصادفات ترافیکی در ایران جان ۲۸ هزار نفر را می‌گیرد و بیش از ۳۰۰ هزار نفر را معلوم می‌کند [۲]. عبور از چراغ قرمز یکی از مسائل مهم اینمی ترافیک در تقاطعات چراغ دار می‌باشد [۳]. مطالعات انجام شده نشان می‌دهد عوامل مؤثر بر سوانح ترافیکی عمدتاً به چهار گروه تقسیم بندی می‌شوند: انسان، وسیله نقلیه، راه و محیط [۴]. مطالعه و بررسی این عوامل می‌تواند منجر به بهبود سطح اینمی و کنترل تصادفات گردد. عامل راننده و وسیله نقلیه به دلیل نقش مهم و اساسی آنان در وقوع تصادفات عبور از چراغ قرمز تا کنون در کشورهای بسیاری مورد بررسی قرار گرفته است. پژوهش پیش رو در زمینه‌ی بررسی

سوانح ترافیکی و تلفات ناشی از آن یکی از چالش‌های کنونی جوامع بشری است که سلامت انسان‌ها را به خطر انداخته و هزینه‌های زیادی را بر اقتصاد کشورها تحمیل نموده است. طبق آمار سازمان بهداشت جهانی^۱، تعداد تلفات سوانح ترافیکی روند رو به رشدی را در پیش گرفته است و در سال ۲۰۱۶ به ۱/۳۵ میلیون نفر رسیده است. مصدومیت ناشی از سوانح ترافیکی هشتمنی علت مرگ و میر بین گروه‌های سنی مختلف می‌باشد. هم چنین، هزینه‌های اقتصادی-اجتماعی تصادفات در کشورهای اروپایی در حدود ۵۰۰ میلیارد یورو برآورد شده است که ۳٪ تولید ناخالص اروپا

¹ World Health Organization (WHO)

* نویسنده عهده‌دار مکاتبات: alitavakoli@iust.ac.ir

2 United Nations Emergency Children's Fund (UNICEF)

(Creative Commons License) حقوق مؤلفین به نویسنده‌گان و حقوق ناشر به انتشارات دانشگاه امیرکبیر داده شده است. این مقاله تحت لیسانس آفرینندگی مردمی (Creative Commons License) در دسترس شما قرار گرفته است. برای جزئیات این لیسانس، از آدرس <https://www.creativecommons.org/licenses/by-nc/4.0/legalcode> دیدن فرمائید.



هر تصادف عبور از چراغ دو یا سه سناریوی برخورد دسته بندی کردند سپس با استفاده از مفهوم مواجهه‌ی شبه القایی، رگرسیون لوژستیک و درخت تصمیم به مقایسه‌ی ویژگی‌های آنان با یکدیگر پرداختند. نتایج بیان گر آن بود که سرعت، تعداد خطوط و سن راننده بیش از ۵۰ سال نقش بسزایی در مقصربودن هریک از انواع تصادفات عبور از چراغ دارد. طبق نتایج این مطالعه، راهکارهای مهندسی برای کاهش تصادفات عبور از چراغ ضروری می‌باشد. برای طراحی تقاطع یک فاصله‌ی دید مناسب می‌تواند به کاهش زمان عکس العمل رانندگان و شناسایی به موقع چراغ راهنمایی کمک کند. هم‌چنین می‌توان از علائم هشداری برای اطلاع رسانی از وجود چراغ راهنمایی به رانندگان بخصوص در شرایط جوی نامساعد استفاده نمود [۱۰]. شریفیان و نصیری در مقاله خود در سال ۲۰۱۷ به اثرات نامطلوب عبور از چراغ در ایران اشاره کردند. هم‌چنین در این مطالعه، از یک دوربین برای جمع‌آوری داده‌ی مورد نیاز از تقاطعات برای بررسی اثرات نامطلوب عبور از چراغ در شهر اصفهان استفاده شد. آن‌ها یک شبکه‌ی سلولی را به نقاط درگیری وسایل نقلیه در حال گذر از فازهای متوالی اختصاص دادند، زمان رسیدن وسایل نقلیه به این سلول‌ها اندازه‌گیری شد و تأخیرهای اعمال شده به جریان سبز (زمانی که در فاز مقابل چراغ سبز است) اندازه‌گیری شد. نتایج این مطالعه نشان داد رفتار رانندگان در جریان سبز، زمان گذشته از چراغ قرمز و وجود بازه‌ی تمام قرمز فاکتورهایی مهمی هستند که موجب تأخیر ناشی از تخلف عبور از چراغ می‌شوند. علاوه بر این، ملاحظه شد که در صورت عدم وجود بازه‌ی رخ می‌دهد. هم‌چنین نتایج مطالعه نشان داد هنگامی که به متخلف عبور از چراغ اجازه‌ی عبور از تقاطع هنگام چراغ سبز داده نمی‌شود میزان تأخیر افزایش می‌یابد [۱۱]. بررسی مرور ادبیات نشان می‌دهد تاکنون مطالعات بسیاری برای تحلیل عوامل مؤثر بر تخلفات عبور از چراغ قرمز در کشورهای مختلف انجام شده است که نتایج مختلفی در هریک از آن‌ها بدست آمده است. پژوهش حاضر به منظور پر کردن خلا موجود در زمینه مطالعه عامل راننده و وسیله نقلیه بر ریسک تخلف عبور از چراغ قرمز در کشور ایران انجام شده است. زیرا مطالعات پیشین صورت گرفته در این زمینه در کشورمان بر روی تأثیرات کاربری زمین، هندسه‌ی تقاطعات و زمان بندی چراغ راهنمایی انجام شده است. از مدل رگرسیون لوژستیک و مفهوم مواجهه‌ی شبه القایی نیز برای

این دو عامل (راننده و وسیله نقلیه) در ایران ساماندهی شده است. شناسایی عوامل مؤثر بر ریسک وقوع تصادفات می‌تواند در تعیین اقدامات مناسب برای کاهش تعداد تصادفات مفید باشد. در این پژوهش با استفاده از داده‌های تصادفات به وقوع پیوسته در ایران، اثر ویژگی‌های راننده و وسیله نقلیه بر ریسک مقصربودن در تصادفات عبور از چراغ قرمز مورد مطالعه قرار می‌گیرد.

از نظر روش تحلیل، تاکنون روش‌های گوناگونی جهت مدل سازی و تجزیه و تحلیل تصادفات عبور از چراغ قرمز به کار رفته است. به عنوان مثال، جنسوپاکرن و کینت پونگ^۱ با استفاده از مدل رگرسیون لوژستیک دوگانه^۲ فاکتورهای تأثیرگذاری که منجر به افزایش ریسک رفتار عبور از چراغ می‌گردد را شناسایی کردند. این فاکتورها شامل ویژگی‌های انسانی، شرایط فیزیکی تقاطع، عملکرد چراغ راهنمایی و شرایط ترافیکی بودند [۵]. هم‌چنین، یان و همکاران^۳ از مدل رگرسیون لوژستیک چند گانه^۴ و ونگ و همکاران^۵ از مدل پروبیت دوگانه^۶ استفاده نمودند. بعضی از مطالعات مانند المیتینی و همکاران^۷ دو مدل را با یکدیگر مقایسه کرده‌اند. برخی دیگر نیز از روش‌هایی مانند معادلات ساختاری تعمیم یافته^۸ یا حداقل مربعات ماشین بردار^۹ برای تحلیل تصادفات عبور از چراغ و مدل سازی این نوع از تصادفات استفاده کرده‌اند. مانند مطالعات لی و همکاران^{۱۰} و پارک و پاگ^{۱۱} که به بررسی تأثیر تلفن همراه بر ریسک تصادفات عبور از چراغ پرداختند و اثرات طول مدت چراغ زرد، سرعت نزدیک شدن وسایل نقلیه، بیش ترین نرخ شتاب، عرض تقاطع، طول متوسط وسیله نقلیه و زمان عکس العمل راننده را نیز بر وقوع این نوع تصادفات بررسی کردند. در انتها نویسنده‌گان پیشنهاد دادند مهندسان ترافیک یک سیستم هشداردهنده پیش از وقوع تصادف یا قبل از رسیدن به تقاطع برای سهولت تصمیم گیری رانندگان ابداع نمایند [۹]. ژنگ و همکاران^{۱۲} در مطالعه‌ی خود در سال ۲۰۱۸ بوسیله‌ی پایگاه داده‌ی GES سه نوع عمدۀ از تصادفات عبور از چراغ را شناسایی و برای

۱ Jensupakarn, and Kanitpong

۲ Binomial Logistic Regression Model

۳ Yan et al.

۴ Multiple logistic regression model

۵ Wang et al.

۶ Binary probit model

۷ Elminity et al.

۸ Generalized estimating equations

۹ Least squares support vector machines

۱۰ Li et al.

۱۱ Park and pugh

۱۲ Zhang et al.

اند. مفهوم مواجهه شبه القایی یکی از روش‌هایی است که در مطالعات مربوط به حوزه‌ی اینمنی مورد استفاده قرار گرفته است. مواجهه شبه القایی بر پایه دو فرض اساسی استوار است: ۱- در تصادفات دو وسیله‌ای همواره یکی از رانندگان مقصو و دیگر غیرمقصر است؛ ۲- راننده غیرمقصر در تصادف دو وسیله‌ای نمونه تصادفی از کل وسائل نقلیه و رانندگان حاضر در راه در زمان وقوع تصادف است. اولین فرض بیان گر لزوم استفاده از تصادفات دو وسیله‌ای با یک راننده مقصو ویک راننده غیرمقصر می‌باشد و فرض دوم نیز بیان می‌کند معیار مواجهه در این روش رانندگان غیرمقصر می‌باشد. لازم به ذکر است رانندگان مقصو کسانی هستند که بیش ترین تقصیر را در وقوع تصادفات دارند و رانندگان غیرمقصر آسیب دیدگان تصادفات هستند. بنابراین، مزیت عمدۀ روش مواجهه شبه القایی توانایی آن برای برآورده مواجهه برای گروه خاصی از رانندگان و وسائل نقلیه است که این امکان در دیگر روش‌ها مانند وسیله کیلومتر پیموده شده به سادگی امکان‌پذیر نیست. بنابراین می‌توان با تقسیم درصد رانندگان مقصو در یک زیرگروه به درصد رانندگان غیرمقصر در همان زیرگروه، ریسک درگیری نسبی^۳ (ریسک نسبی) را به عنوان معیاری برای علت وقوع تصادفات بدست آورد.

$$IR_j = \frac{F_j}{NF_j} \quad (1)$$

که در آن، F_j و NF_j به ترتیب، فراوانی افراد مقصو و غیرمقصر درگیر در تصادف در دسته j است. از آن جایی که ریسک نسبی بدست آمده برای متغیرهای مؤثر در روش مواجهه شبه القایی را نمی‌توان از نظر سطح معناداری آماری آزمود، جهت نشان دادن معناداری متغیرها، نیاز به آزمودن آن با روش‌های آماری مانند یک مدل آماری (مانند رگرسیون لوچستیک) است. مدل آماری علاوه بر اینکه درستی نتایج را بررسی می‌کند، داده‌ها را نیز خلاصه کرده و اثر هر متغیر بر دیگر متغیرها را نشان می‌دهد.

۲-۲- مدل رگرسیون لوچستیک

همان طور که اشاره شد، مدل‌های رگرسیون لوچستیک جهت بررسی معناداری متغیرهایی استفاده می‌شوند که در روش مواجهه

دستیابی به هدف تحقیق استفاده خواهد شد.

در ادامه، به مروری بر مفهوم مواجهه‌ی شبه القایی و مدل رگرسیون لوچستیک پرداخته خواهد شد سپس به روش جمع آوری داده و ساخت مدل اشاره خواهد شد و در نهایت متغیرهای معنادار تعیین و بحث خواهد شد.

۲- روش تحقیق

در این مطالعه از مفهوم مواجهه‌ی شبه القایی و مدل رگرسیون لوچستیک به منظور بررسی داده‌های تصادفات و تحلیل ریسک عوامل مؤثر استفاده شده است که به تفصیل توضیح داده خواهد شد:

۱-۲- مواجهه‌ی شبه القایی

برای رسیدن به هدف این مطالعه که بررسی اثر عوامل مختلف بر ریسک تصادفات ناشی از عبور از چراغ قرمز است، باید تعداد تصادفات و شاخص مواجهه^۱ در شرایط مختلف و به تفکیک مشخصات رانندگان موجود باشد. مواجهه مفهومی است که تا کنون استفاده‌ی فراوانی در مطالعات اینمنی ترافیک داشته است. برخی مواجهه را تکرار رخدادهای ترافیکی تعریف کرده اند که منجر به وقوع تصادف می‌شود. برخی نیز مواجهه را عنوان معیاری برای شرایط وقوع تصادف بیان نموده اند [۱۲]. بر اساس تعاریف، ارائه شده، می‌توان نتیجه گرفت که بطور کلی، مواجهه شماری از مکان‌ها و زمان‌های مستعد برای رخ دادن نوع خاصی از تصادفات است. ریسک تصادف نسبتی از تعداد تصادفات به شاخصی از مواجهه است [۱۳]. داده‌های تعداد تصادفات در گزارشات پلیس موجود می‌باشد، اما مشکل عمدۀ در بررسی ریسک تصادفات تعیین شاخص مواجهه است. این مشکل به خصوص زمانی که قصد داشته باشیم ریسک تصادف را برای گروه خاصی از رانندگان و یا شرایط محیطی خاصی تعیین کنیم، بیشتر نمایان می‌شود. به عنوان مثال اگر از شاخص وسیله کیلومتر پیموده شده^۲ جهت بررسی اثر سن راننده در وقوع تصادف استفاده کنیم، باید علاوه بر اطلاعات حجم ترافیک، اطلاعات مسافت پیموده شده برای گروه‌های مختلف سنی رانندگان نیز در اختیار داشته باشیم، که در عمل دسترسی به چنین داده‌هایی بسیار مشکل خواهد بود. به این جهت محققان همواره سعی در شناسایی راه حل‌هایی جهت رفع این مشکل داشته

¹ Exposure

² Vehicle Kilometers Traveled

اساس فرمول (۵) و از طریق تقسیم دو بخت بر همدیگر محاسبه می‌شود:

$$OR = \frac{\frac{1}{P_1}}{\frac{1}{P_0}} = \frac{P_0}{P_1} \quad (5)$$

که در آن P_1 برابر احتمال وقوع یک پیامد با فرض عضویت در گروه اول و P_0 احتمال وقوع یک پیامد با فرض عضویت در گروه دوم است. در مدل‌های رگرسیون لوجستیک نسبت بخت‌ها برای هر متغیر برابر $Exp(\beta_i)$ است. پس از محاسبه نسبت بخت‌ها سه حالت مختلف ممکن است رخ دهد:

- ۱ هرگاه نسبت بخت‌ها بزرگ‌تر از عدد ۱ باشد، تغییر متغیرهای مستقل و وابسته مثبت و هم‌جهت است. یعنی با افزایش مقدار متغیر مستقل، مقدار متغیر وابسته نیز افزایش می‌یابد.
- ۲ هرگاه نسبت بخت‌ها کوچک‌تر از عدد ۱ باشد، تغییر متغیرهای مستقل و وابسته منفی و در جهت خلاف هم است. یعنی با افزایش مقدار متغیر مستقل، مقدار متغیر وابسته کاهش می‌یابد.
- ۳ هر گاه نسبت بخت‌ها برابر ۱ باشد، متغیر مستقل تأثیر معناداری بر متغیر وابسته ندارد.

در مدل رگرسیون لوجستیک از روش حداکثر درست نمایی^۲ (ML) جهت برآورد تابعی که بیش ترین توانایی در پیش‌بینی احتمال متغیر وابسته بر اساس متغیرهای مستقل را داشته باشد، استفاده می‌شود. هم چنین، از ضرایب تعیین پژودو جهت نشان دادن این که متغیرهای مستقل تا چه میزان توانسته‌اند واریانس متغیر وابسته را تبیین کنند، استفاده می‌شود. تعداد ضرایب تعیین پژودو بسیار زیاد است، اما دو ضریب شناخته شده‌تر از بین آن‌ها ضریب تعیین کاکس و نل^۳ و ضریب تعیین نیجل کرک^۴ می‌باشند. ضریب کاکس و نل مطابق رابطه (۶) محاسبه می‌شود:

$$R_{C\&C}^2 = 1 - EXP\left(-\frac{2}{N}(LL(B) - LL(0))\right) \quad (6)$$

که در این رابطه N برابر حجم نمونه، $LL(B)$ برابر لگاریتم حداکثر درست نمایی برای مدل و $LL(0)$ برابر لگاریتم درست نمایی

شبیه القایی مؤثر شناخته شده‌اند. این مدل زمانی قابل استفاده می‌باشد که متغیر وابسته دارای مقادیر گسسته باشد. احتمال رخداد یکی از حالات‌ها در صورتی که متغیر وابسته تنها دو حالت داشته باشد مطابق معادله (۲) بدست می‌آید.

$$prob(event) = \frac{1}{1 + e^{-z}} \quad (2)$$

که در این حالت z ترکیب خطی می‌باشد از متغیرهای مورد بررسی مطابق معادله (۳) است.

$$Z = B_0 + B_1 X_1 + B_2 X_2 + \dots + B_N X_N \quad (3)$$

که در آن B_N ضرایب مدل که از روش حداکثر درست نمایی^۱ بدست می‌آیند و X_N متغیرهای مستقل مورد استفاده در مدل هستند. در مدل‌های رگرسیون لوجستیک، آماره والد معنی‌دار بودن حضور هر متغیر مستقل در معادله را نشان می‌دهد. مقدار آماره والد از فرمول (۴) محاسبه می‌شود:

$$wald(x_i) = \left[\frac{\beta_i}{S.E. \beta_i} \right]^2 \quad (4)$$

که در آن β_i ضریب متغیر x_i و $S.E.$ خطای استاندارد آن است. در واقع آماره والد، فرضیه صفر مبنی بر صفر بودن ضرایب رگرسیون (β_i) برای یک متغیر مستقل در مدل را می‌آزماید. در صورت رد این فرض در سطح اطمینان مورد نظر ($0.05 > sig$) می‌توان گفت حضور متغیر مستقل مورد نظر در مدل معنادار است. هم چنین، در رگرسیون لوجستیک، جهت تعیین میزان تأثیر هر متغیر مستقل بر متغیر وابسته، از آماره‌ای به نام نسبت شانس (OR) استفاده می‌شود. نسبت شانس، در واقع نسبت دو بخت به یک دیگر است و به معنای نسبت احتمال وقوع یک پیامد با فرض عضویت در گروه اول به احتمال وقوع آن پیامد با فرض عضویت در گروه دوم می‌باشد. به عبارتی، نسبت شانس نشان‌دهنده یک واحد تغییر در بخت‌های وقوع یک پیامد به ازای یک واحد تغییر در متغیر مستقل است. از این‌رو، نسبت شانس را می‌توان معادل β در رگرسیون خطی دانست که بر

² Maximum Likelihood (ML)

³ Cox & Snell R Square

⁴ Nagelkerke R Square

¹ Maximum-likelihood method

جدول ۱. ارزیابی طبقه‌بندی مدل
Table 1. Classification table of the model

مشاهده شده	پیش‌بینی شده	
	منبیت	منفی
منبیت	TP	FP
منفی	FN	TN

(۸) و (۹) بدست می‌آیند. مساحت زیر منحنی ROC که همواره مقداری بین ۰/۵ و ۱ دارد، معیاری مناسب جهت ارزیابی مدل در طبقه‌بندی نمونه‌ها است.

$$TPR = \frac{TP}{P} \quad (8)$$

$$FPR = \frac{FP}{N} \quad (9)$$

در مطالعه‌ی حاضر، با توجه به اینکه متغیر وابسته دوگانه و اسمی می‌باشد (نوع تقصیر راننده)، از مدل رگرسیون لوجستیک برای بررسی معناداری متغیرهای مؤثر استفاده شده است. متغیرهای مستقل نیز عبارتند از سن راننده، جنسیت، بومی بودن، استفاده از کمربند ایمنی، میزان تحصیلات، شغل، میزان تجربه رانندگی، نوع گواهینامه، نوع وسیله نقلیه و سن وسیله نقلیه.

۳- داده‌های تصادفات

داده‌های این مطالعه مربوط به گزارشات تصادفات ترافیکی ۵ ساله، از سال ۱۳۹۰ تا ۱۳۹۵ در ایران می‌باشد. داده‌ها از فرم گزارشات پلیس ایران که با نام کام ۱۱۴ شناخته می‌شود استخراج شده است. این فرم دارای اطلاعات کاملی از تصادفات شامل مشخصات راننده و وسیله نقلیه مانند سن، جنسیت، نوع گواهینامه، نوع تقصیر و نوع کاربری وسیله نقلیه، مشخصات تصادف مانند زمان تصادف و نوع برخورد، مشخصات سرنشینان مصدوم و متوفی مانند جنسیت، سن، محل صدمه دیده و وضعیت کمربند ایمنی و مشخصات عابرین پیاده حاضر در تصادفات مانند جنسیت، سن، تحصیلات و شغل است. داده‌ها در چهار جدول جداگانه با نامهای مشخصات راننده-وسیله نقلیه، مشخصات تصادف، مشخصات سرنشین و تصادف با عابر است. به منظور کاهش خطا در داده‌ها جهت انتخاب تصادفات دو

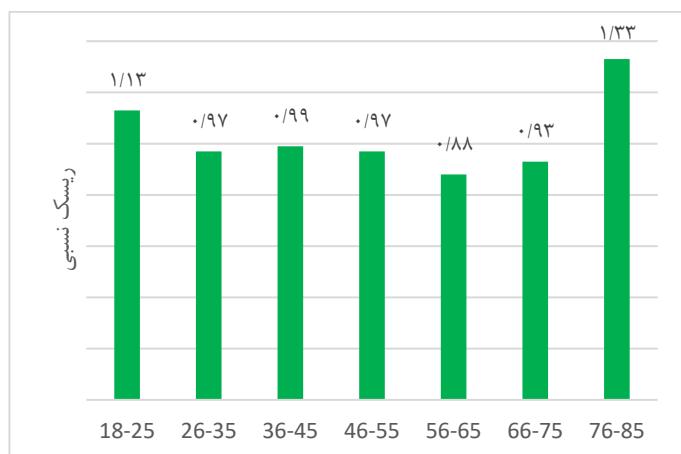
در حالت فرض صفر (همه ضرایب مدل برابر صفر) می‌باشد. حداقل ضریب این ضریب کوچکتر از یک است و قضاوت قطعی با توجه به این ضریب نمی‌توان انجام داد. به این جهت ضریب تعیین نیجل کرک معرفی شد، که در واقع اصلاح شده این ضریب بوده و مقدار آن بین صفر و یک تغییر می‌کند.

ضریب تعیین نیجل کرک مطابقه رابطه (7) می‌باشد که مقادیر آن بین صفر و یک تغییر می‌کند:

$$R_N^2 = \frac{R_{C\&S}^2}{1 - EXP(2(N^{-1})LL(0))} \quad (7)$$

که در این رابطه $R_{C\&C}^2$ ضریب کاکس و نل، N برابر حجم نمونه و $LL(0)$ برابر لگاریتم درست نمایی در حالت فرض صفر (همه ضرایب مدل برابر صفر) می‌باشد.

یکی از معتبرترین روش‌های ارزیابی مدل رگرسیون لوجستیک استفاده از منحنی ROC می‌باشد. در صورتی که هدف مدل تقسیم‌بندی متغیر وابسته در دو سطح به طور مثال مثبت و منفی باشد، مدل بر اساس احتمال پیش‌بینی شده برای هر نمونه و نقطه برش تعیین شده، نمونه‌ها را در این دو گروه طبقه‌بندی می‌کند. در این حالت ممکن است چهار وضعیت پیش‌آید که در جدول ۱ نشان داده شده‌اند. در جدول TP برابر تعداد نمونه‌های مثبت و TN برابر تعداد نمونه‌های منفی است که توسط مدل به درستی پیش‌بینی شده‌اند، FP برابر تعداد نمونه‌های مثبت و FN برابر تعداد نمونه‌های منفی است که به اشتباه طبقه‌بندی شده‌اند. نمودار ROC نموداری دو بعدی است که در آن محور افقی برابر FPR (نسبت نمونه‌های مثبت اشتباه طبقه‌بندی شده) و محور عمودی برابر TPR (نسبت نمونه‌های مثبت درست طبقه‌بندی شده) می‌باشد و مطابق روابط



شکل ۱، ریسک نسبی تصادف بر اساس گروه سنی رانندگان
Fig. 1. Relative risk of accidents based on drivers' age group

نتایج مطالعات نشان می‌دهد ریسک نسبی گروه‌های سنی رانندگان بصورت U شکل تغییر می‌کند. بطوری که رانندگان با سن کم و زیاد بیشترین ریسک را دارند. مطالعه‌ی استاتاماتیادیس بیان می‌کند که ریسک نسبی U شکل گروه سنی رانندگان بیان گرایمنی نسبی رانندگان میان سال می‌باشد. رانندگان جوان به دلیل عواملی از قبیل تجربه‌ی رانندگی کم، ریسک پذیری بالا و سایر عوامل شناختی و نوع رانندگی آنان بخصوص در شب عملکرد ضعیفی دارند. رانندگان مسن نیز به علت ضعف فیزیکی و شناختی و پرهیز از رانندگی در شرایط نیازمند عملکرد بالا نسبت به رانندگان میان سال عملکرد ضعیفی دارند [۱۵]. مطالعات هوانگ و ژنگ نیز با تایید نتایج فوق بیان نمودند کم بودن ریسک رانندگان میان سال می‌تواند به علت شرایط فیزیکی بهتر آنان، تجربه‌ی رانندگی و آشنایی بیشتر با عملکردهای ترافیکی در تقاطعات چراغ دار باشد. هم چنین، رانندگان مسن شرایط فیزیکی ضعیفی دارند و توانایی درک و عکس العمل شان پایین تر است [۱۶] و [۱۰]. بنابراین، ریسک عبور از چراغ قرمز در گروه‌های مختلف متفاوت است و نتایج بدست آمده با مطالعات پیشین سازگار است.

ویژگی مهم دیگری از رانندگان که بر رفتار رانندگی و تصادفات ناشی از آن تأثیرگذار است متغیر جنسیت است. با توجه به شکل ۲ ریسک نسبی رانندگان مرد بیشتر از زنان می‌باشد.

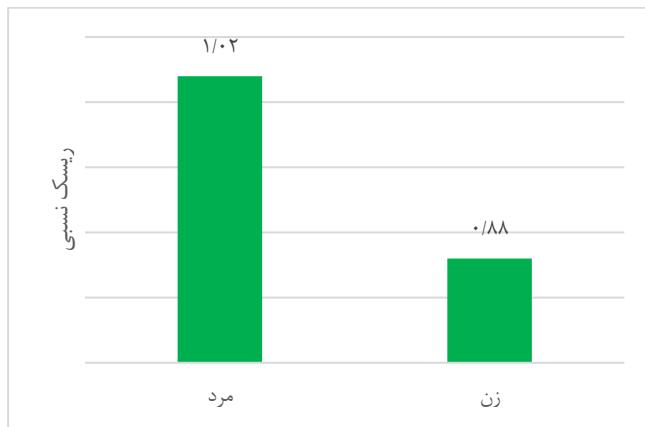
بررسی متغیر جنسیت در مطالعات مختلف نیز نشان می‌دهد رانندگان مرد بیشتر از زنان مرتکب تخلفات عبور از چراغ قرمز می‌شوند. یکی از دلایل محتمل می‌تواند به علت آن باشد که رانندگان مرد در مقایسه با رانندگان زن مقدار کیلومتر از بیشتر

وسیله‌ای ابتدا از جدول مشخصات تصادف تنها تصادفاتی که علت تامه‌ی آن‌ها عبور از چراغ قرمز (نقض ماده ۱۰۱ آئین نامه راهور) بوده است، انتخاب شده سپس بعد از مرتبه کردن این جدول با جدول مشخصات راننده‌وسیله نقلیه، جهت بکارگیری روش مواجهه شبه القایی تنها تصادفاتی که در آن مشخصات دو راننده غیر میکسان ثبت شده است، انتخاب گردید. جهت اصلاح سن راننده‌ها، سنین بین ۱۸ تا ۸۵ سال انتخاب شدند و بقیه سنین به دلیل غیرموجه بودن حذف گردیدند. هم چنین، تقسیم بندی سنین رانندگان بر اساس مطالعات پیشین صورت گرفت [۱۴]. تصادفاتی که در آن‌ها یکی از رانندگان از مشروبات الکلی استفاده کرده بود نیز از تحلیل حذف شدند. در نهایت، با انجام تمام اصلاحات بر روی داده‌ها تعداد ۲۴۸۹۰ وسیله نقلیه درگیر در تصادف جهت تحلیل انتخاب شده‌اند. لازم به ذکر است که در این مطالعه متغیر واپسیه وضعیت تقصیر رانندگان می‌باشد. رانندگانی که عبور از چراغ آن‌ها منجر به حادثه شده است "مقصر" و در غیر این صورت "غیرمقصر" شناخته شده‌اند.

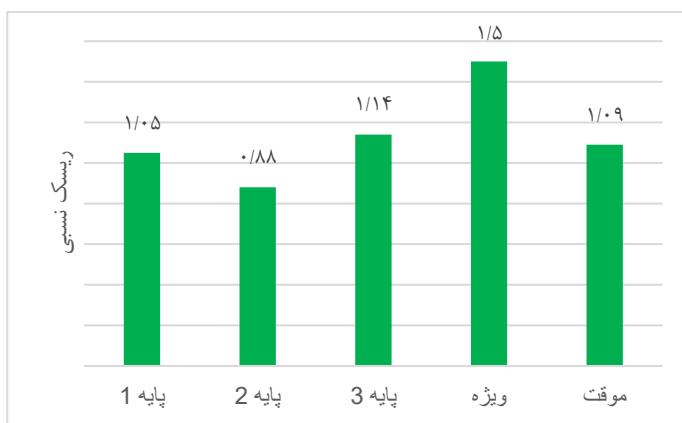
۴- نتایج و بحث

در این بخش، ابتدا نمودارهای ریسک بدست آمده از روش مواجهه شبه القایی برای دسته‌های هر متغیر آورده شده است که با نتایج مطالعات پیشین مقایسه شده‌اند. سپس، نتایج مدل رگرسیون لوچستیک ارائه شده است.

براساس شکل ۱، در تصادفات عبور از چراغ قرمز، رانندگان ۲۵-۱۸ سال و سپس رانندگان ۸۵-۷۶ مقدار ریسک بالایی دارند.



شکل ۲. ریسک نسبی تصادف بر اساس جنسیت رانندگان
Fig. 2. Relative risk of accidents based on drivers' gender



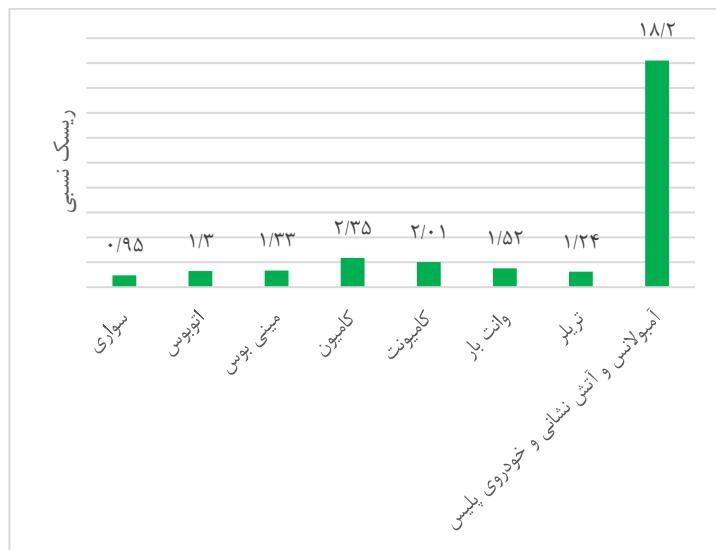
شکل ۳. ریسک نسبی تصادف بر اساس نوع گواهینامه رانندگان
Fig. 3. Relative risk of accidents based on drivers' license type

کم ترین میزان ریسک را دارند. بعد از گواهینامه‌ی ویژه، بالاترین ریسک مربوط به دارندگان گواهینامه پایه ۳ می‌باشد که اغلب رانندگان خودروهای سواری هستند. سپس دارندگان گواهینامه موقعت بیش ترین ریسک را دارند. گواهینامه موقعت مربوط به رانندگانی است که به تازگی گواهینامه اخذ نموده اند و تجربه و مهارت کافی در رانندگی را ندارند.

با توجه به شکل ۴، ریسک نسبی وسایل نقلیه آمبولانس و آتش نشانی بسیار بیشتر از سایر گروه‌ها است. این می‌تواند به دلیل شرایط عملکرد اضطراری و عدم توقف آنان در تقاطعات باشد. پس از آن نیز کامیون و کامیونت بیش ترین ریسک را دارند. هم چنین مقدار ریسک نسبی خودروهای سواری کمتر از تمامی وسایل نقلیه می‌باشد. مطالعه‌ی عمری^۱ بیان کرد رانندگان کامیون بیش ترین ریسک

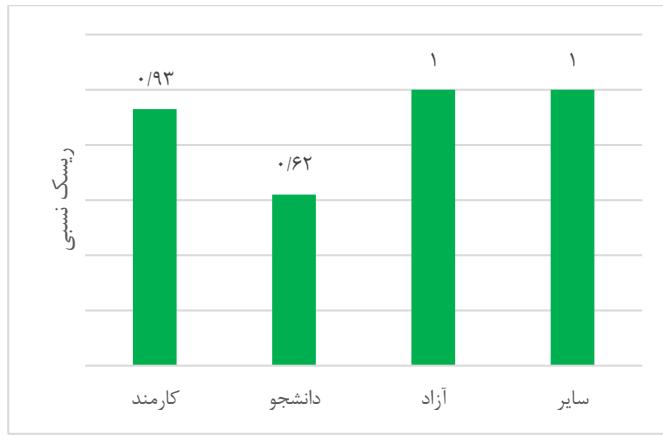
رانندگی می‌کنند [۱۰]. هم چنین، رفتار رانندگی مردان و زنان به وضوح متفاوت از هم می‌باشد. عکس العمل ناگهانی مردان هنگام قوع رخداد، عصبانیت آنان و تمایل شان برای ثابت نمودن مهارت در رانندگی منجر به وقوع چنین تصادفاتی می‌شود. بطوری که مقدار جریمه شدن رانندگان مرد و تمایل آنان به تخلفات ترافیکی بیش از زنان می‌باشد. بنظر می‌رسد این نتیجه به علت رفتار رانندگی پرخطر در مردان می‌باشد [۱۷]. نتایج پژوهش هوانگ و چین بیان کرد ۹۳/۵ درصد از مواجهه‌ی تصادفات در تقاطعات مربوط به رانندگان مرد می‌باشد که این ممکن است به دلیل رانندگی بیشتر مردان در مقایسه با زنان باشد [۱۶].

در شکل ۳، افراد دارای گواهینامه از نوع ویژه که مربوط به رانندگی با ادوات کشاورزی، عمرانی و کارگاهی می‌باشد بالاترین ریسک را به خود اختصاص داده اند و دارندگان گواهینامه پایه ۲



شکل ۴. ریسک نسبی تصادف بر اساس وسیله نقلیه

Fig. 4. Relative risk of accidents based on drivers' vehicle type



شکل ۵. ریسک نسبی تصادف بر اساس شغل راننده

Fig. 5. Relative risk of accidents based on drivers' occupation

که بالا بودن ریسک کامیون و کامیونت‌ها ممکن است به دلیل حمل بار سنگین، توانایی ترمزگیری ضعیف و فشارکاری آنان باشد [۲۰]. در شکل ۵، ریسک نسبی رانندگان به تفکیک شغل نشان داده شده است. همان‌طور که ملاحظه می‌شود، ریسک نسبی رانندگان با شغل آزاد و سایر با یکدیگر برابر و بیش از سایر مشاغل می‌باشد. هم‌چنین، رانندگانی که دانشجو هستند کم ترین مقدار ریسک نسبی را دارند. نکته قابل توجه آن است که شغل رانندگان می‌تواند با میزان کیلومتراز طی شده توسط آنان مرتبط باشد. بطوری که رانندگان با مشاغل آزاد و کارمند عموماً نسبت به افرادی که دانشجو هستند روزانه کیلومتراز بیشتری را در سفرهای کاری طی می‌کنند که می‌تواند در ریسک نسبی آنان تأثیرگذار باشد.

تخلف عبور از چراغ را داشته‌اند (۱۸/۲٪) و پس از آن خودروهای شخصی (۱۲/۹٪) و اتوبوس (۶/۹٪) قرار دارند [۱۸]. ژنگ^۱ در مطالعه‌ی خود وسائل نقلیه را به چهار دسته‌ی سواری، خودروی سبک، خودروی سنگین و سایر طبقه‌بندی نمود و اذعان کرد وسائل نقلیه‌ی سنگین به علت ساختار پیچیده و نیاز به عملکرد سریع معمولاً نیاز به فاصله‌ی توقف طولانی تری دارند که می‌تواند منجر به ترغیب راننده به عبور از چراغ بجای توقف شود [۱۰]. به علاوه، نیاز به زمان طولانی وسائل سنگین به شتاب گرفتن پس از توقف نیز می‌تواند منجر به عبور از چراغ این دسته شود [۱۹]. مطالعه‌ی واشبورن نیز در بررسی عوامل مؤثر بر تصادفات عبور از چراغ بیان کرد

¹ Zhang



شکل ۶. ریسک نسبی تصادف بر اساس بومی بودن رانندگان
Fig. 6. Relative risk of accidents based on drivers' residence

و [۲۸] بیان کردند رانندگان آشنا به مسیر و بومی کم تر مستعد تخلفات ترافیکی هستند و رانندگان غیربومی بیش تر مرتکب تخلفات خواهند بود. یان و همکاران^۲ در مطالعه‌ی خود برای بررسی تصادفات عبور از چراغ قرمز بومی بودن رانندگان را نیز در نظر گرفتند و نتایج نشان داد با کاهش میزان آشنایی رانندگان با محیط، احتمال مرتکب شدن آنان به تخلف عبور از چراغ افزایش می‌یابد [۲۹].

مقایسه‌ی ریسک نسبی رانندگان با توجه به تجربه‌ی رانندگی آنان در شکل ۷ نشان می‌دهد با کاهش تجربه‌ی رانندگی ریسک تخلف رانندگان افزایش می‌یابد. این نتیجه می‌تواند به دلیل آن باشد که رانندگان کم تجربه‌تر معمولاً با سرعت بالاتری رانندگی می‌کنند و اغلب از گوشی همراه در حین رانندگی استفاده می‌کنند. شواهد نشان می‌دهد بطور کلی، رانندگان با تجربه در موقعیت یکسان با رانندگان کم تجربه، محتاط‌تر عمل می‌کنند. مطالعاتی مانند مطالعه‌ی لیو و همکاران^۳ بیان کرده‌اند رانندگان با تجربه بیش تر مستعد مرتکب شدن به تخلفات ترافیکی از قبیل عبور از چراغ قرمز یا تندرانی هستند [۱۷]. در مقابل، مطالعاتی مانند مطالعه‌ی مارتینز روپیزا و همکاران^۴ نتیجه گرفتند که تجربه‌ی رانندگی دارای رابطه‌ی معکوس با ریسک تصادف می‌باشد. که به دلیل عدم آشنایی کافی با قوانین ترافیکی و عدم درک کافی از ریسک تصادف می‌باشد [۳۰].

شکل ۸ به بررسی ریسک نسبی تصادفات عبور از چراغ قرمز با درنظر گرفتن متغیر کمربند یمنی می‌پردازد

نتایج پژوهش جنسوپاکارن نشان داد رانندگانی که شغل شان کارمند یا آزاد است نسبت به سایر مشاغل تمایل بیش تری به عبور از چراغ قرمز دارند [۵]. ژنگ و همکاران در مطالعه‌ی خود مشاغل رانندگان را در ۵ دسته‌ی "کشاورز"، "کارمند"، "کارگران مهاجر"، "مدیر" و "سایر" طبقه‌بندی نمودند و نتایج نشان داد شغل راننده در عبور از چراغ قرمز موتورسیکلت سواران تأثیر معناداری دارد، بطوری که کارگران مهاجر و کارمندان بیش ترین ریسک عبور از چراغ را داشتند [۴].

شکل ۶ تأثیر بومی بودن راننده را بر عبور از چراغ قرمز نشان می‌دهد. مطابق این شکل، رانندگان غیربومی بیش از رانندگان بومی دچار تخلف عبور از چراغ قرمز می‌شوند و ریسک بالاتری دارند. رانندگان بومی با محیط آشنا هستند. آشنا بودن رانندگان بومی به توجه کم تری دارد (مسیر یابی مکان‌های آشنا). نآشنا بودن نیز با هوشیاری راننده در ارتباط است که نیازمند توجه بسیار به یافتن مکان‌های نآشنا دارد (رانندگی برای اولین بار، جهت یابی در محیط‌های نآشنا یا انجام مانورهای نادرست). این تفاوت بین رانندگان بومی و غیربومی "فرآیند آشنایی"^۱ نامیده می‌شود که طی آن رانندگان نآشنا با محیط آشنا می‌شوند [۲۱]. رابطه‌ی بین بومی بودن و تأثیر آن بر ایمنی ترافیک در مطالعات پیشین بررسی شده است. نتایج بدست آمده از مطالعات در دو دسته قرار می‌گیرند. برخی مطالعات مانند [۲۲]، [۲۳] و [۲۴] دریافتند بومی بودن رانندگان منجر به افزایش رفتارهای پرخطر آنان و افزایش ریسک وقوع تصادفات می‌شود. از طرفی، مطالعاتی مانند [۲۵]، [۲۶]، [۲۷]

² Yan et al.

³ Liew et al.

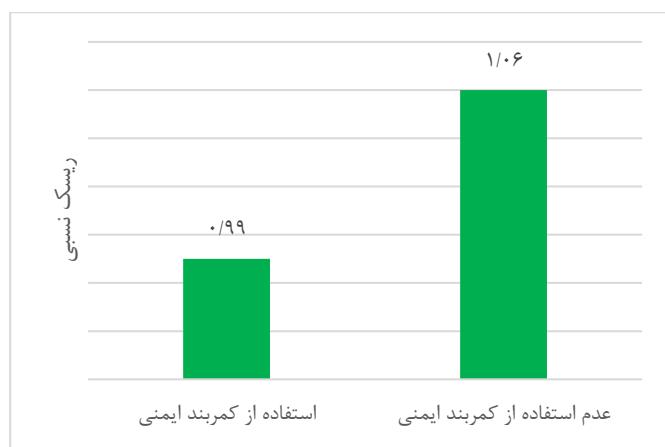
⁴ Martinez-Ruiza et al.

1 Habituation process



شکل ۷. ریسک نسبی تصادف بر اساس تجربه‌ی رانندگی

Fig. 7. Relative risk of accidents based on drivers' experience



شکل ۸. ریسک نسبی تصادف بر اساس استفاده از کمربند ایمنی

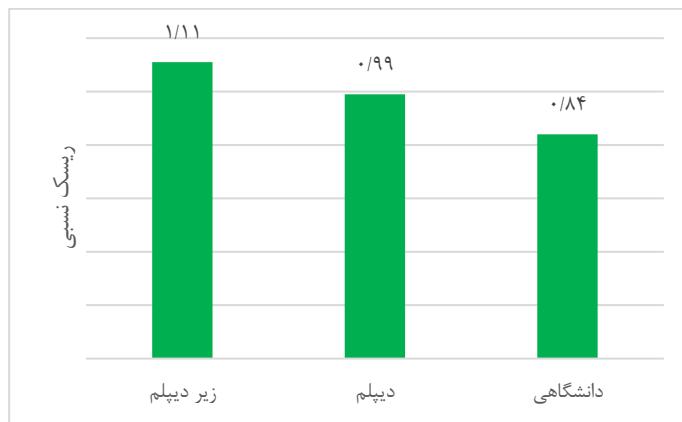
Fig. 8. Relative risk of accidents based on using seatbelt

مطابق شکل ۹، با افزایش تحصیلات رانندگان، میزان ریسک آنان کاهش می‌یابد. این نتیجه با مطالعه‌ی انجام شده توسط حیدری و خسروی مطابقت دارد که بیان می‌کند تحصیلات، شغل، طبقه‌ی اجتماعی و بسیاری موارد دیگر می‌توانند نشان دهنده‌ی موقعیت اجتماعی افراد باشد. افرادی که دارای موقعیت اجتماعی بالاتری هستند، احساس هم نوایی بیشتری نسبت به قوانین اجتماعی جامعه دارند و در واقع رانندگی را هم بخشی از زندگی خود دانسته، به طوری که رعایت حقوق اجتماعی را نیز در هنگام رانندگی یا هر فعالیتی در حوزه‌ی ترافیک ترسی می‌دهند و با چنین نگرشی کم‌تر دچار ناهمجارتی رفتاری از جمله نادیده گرفتن قوانین و مقررات راهنمایی و رانندگی می‌شوند [۳۲]. سازمان بهداشت جهانی نیز در گزارش خود بیان می‌کند طبق شواهد، هرچه سطح تحصیلات راننده کاهش یابد شناس درگیری در تصادفات ترافیکی افزایش می‌یابد [۳۳].

که مطابق با آن رانندگانی که از کمربند ایمنی استفاده نمی‌کنند ریسک تصادف بیشتری دارند. استفاده از کمربند ایمنی توسط رانندگان می‌تواند معیاری از رعایت قوانین رانندگی باشد. این متغیر در مطالعات پیشین عبور از چراغ قرمز نیز بررسی شده است. برای مثال جنسوپاکارن و همکاران در سال ۲۰۱۸ نتیجه گرفتند رانندگانی که از کمربند ایمنی استفاده می‌کنند کم‌تر محتمل تخلف عبور از چراغ قرمز هستند [۵]. هم‌چنان، پژوهش و وزانیک و همکاران^۱ بیان نمود کمیته‌ی مجامع اروپایی^۲ عبور از چراغ قرمز، سرعت بالا و عدم استفاده از کمربند ایمنی را به عنوان مسائلی مهم در ایمنی راه‌ها معرفی کرده است [۳۱].

¹ Vujanic et al.

² The commission of European communities



شکل ۹. ریسک نسبی تصادف بر اساس میزان تحصیلات راننده
Fig. 9. Relative risk of accidents based on drivers' education



شکل ۱۰. ریسک نسبی تصادف بر اساس سن وسیله نقلیه
Fig. 10. Relative risk of accidents based on vehicle's age

نقطه برش بهینه برای گروه‌بندی سطوح متغیر وابسته محاسبه شده و در نهایت مدل نهایی با استفاده از متغیرهای شناسایی شده و نقطه برش بهینه، با روش هم زمان به داده‌ها برازش داده می‌شود. مدل نهایی جهت پیش‌بینی احتمال مقصربودن رانندگان در تصادفات ناشی از عبور از چراغ با توجه به جدول ۲ مطابق رابطه (10) می‌باشد؛

شکل ۱۰ ریسک نسبی وسایل نقلیه را بر اساس سن آن‌ها نشان می‌دهد. مشاهده می‌شود که با افزایش سن وسیله نقلیه ریسک عبور از چراغ آن‌ها نیز افزایش می‌یابد. این نتیجه می‌تواند به دلیل ضعف در عملکرد سیستم ترمز وسایل نقلیه‌ی مستهلك هنگام ترمز در تقاطعات چراغ دار باشد. پژوهش مارتینز رویزا و همکاران نیز نتیجه‌ی فوق را تأیید می‌کند [۳۰].

$$\begin{aligned} \text{LN}(P) = & [(\text{رانندگان غیربومی}) \times -0/137] + [0/386 \times \\ & [(\text{رانندگان با تحصیلات دانشگاهی}) \times -0/179] \\ & + [(\text{گواهینامه پایه ۲}) \times -0/242] \\ & + [(\text{آمبولانس، آتش نشانی، خودروی پلیس}) \times 2/740] \text{ یا } (\text{کامیون}) \times 0/721 \end{aligned} \quad (10)$$

با توجه به جدول ۲، متغیر بومی بودن راننده معنادار شده است و نسبت بخت رانندگان غیربومی ۴۷ درصد بیش از رانندگان بومی

۲-۴- مدل رگرسیون لجستیک

جهت مدل سازی (برای ۷۰ درصد داده‌ها) ابتدا با استفاده از روش هم زمان^۱ تمام متغیرهای مربوط در مدل لحاظ می‌شوند. در روش هم زمان ورود متغیرها به تحلیل در یک مرحله انجام می‌شود. هم چنین با رسم منحنی ROC برای احتمالات پیش‌بینی شده اولیه،

جدول ۲. مدل رگرسیون لوجستیک برای تصادفات عبور از چراغ قرمز
Table 2. Logistic regression model for red light running crashes

متغیر	دسته‌بندی	B	S.E	Wald	df	sig	EXP(B) (Odds ratio)	95% CI for Exp(B) Upper lower
جنسیت	مرد(مرجع)				۱			
زن	زن	-۰/۰۶۳	۰/۰۳۹	۲/۶۵۹	۱	۰/۱۰۳	۰/۹۳۹	۰/۸۷۰ -۱/۰۱۳
سن	۲۵-۱۸	-۰/۰۵۲	۰/۱۰۰	۰/۲۷۱	۱	۰/۶۰۳	۰/۹۴۹	۰/۷۸۱ -۱/۱۵۵
	۳۵-۲۶	-۰/۱۱۵	۰/۰۹۵	۱/۴۴۴	۱	۰/۲۳۰	۰/۸۹۲	۰/۷۴۰ -۱/۰۷۵
	۴۵-۳۶	-۰/۰۵۸	۰/۰۹۶	۰/۳۵۹	۱	۰/۵۴۹	۰/۹۴۴	۰/۷۸۲ -۱/۱۴۰
	۵۵-۴۶	-۰/۰۴۴	۰/۰۹۸	۰/۲۰۱	۱	۰/۶۵۴	۰/۹۵۷	۰/۷۹۰ -۱/۱۶۰
	۶۵-۵۶	-۰/۰۹۹	۰/۱۰۵	۰/۸۹۰	۱	۰/۳۴۵	۰/۹۰۶	۰/۷۳۷ -۱/۱۱۲
	۷۵-۶۶	(مرجع)				۱		
بومی بودن	بومی(مرجع)	۰/۳۶۷	۰/۲۱۸	۲/۸۲۴	۱	۰/۰۹۳	۱/۴۴۳	۰/۹۴۱ -۲/۲۱۳
کمربند ایمنی	استفاده(مرجع)					۱		
عدم استفاده		۰/۰۱۸	۰/۰۳۸	۰/۲۱۹	۱	۰/۶۴۰	۱/۰۱۸	۰/۹۴۴ -۱/۰۹۷
تحصیلات	دیپلم(مرجع)					۱		
دیپلم		-۰/۰۵۶	۰/۰۳۳	۲/۸۳۳	۱	۰/۰۹۲	۰/۹۴۶	۰/۸۸۶ -۱/۰۰۹
دانشگاهی		-۰/۱۷۹	۰/۰۶۱	۸/۶۰۷	۱	۰/۰۰۳	۰/۸۳۶	۰/۷۴۲ -۰/۹۴۲
شغل	کارمند	-۰/۶۳۳	۰/۳۸۷	۲/۶۷۳	۱	۰/۱۰۲	۱/۸۸۴	۰/۸۸۲ -۰/۰۲۵
	آزاد	-۰/۵۸۶	۰/۳۸۵	۲/۳۱۹	۱	۰/۱۲۸	۱/۷۹۷	۰/۸۴۵ -۳/۸۲۰
	دانشجو(مرجع)					۱		
سایر		-۰/۵۵۲	۰/۳۸۵	۲/۰۵۴	۱	۰/۱۵۲	۱/۷۳۷	۰/۸۱۶ -۳/۶۹۸
تجربه رانندگی	۰ تا ۵ سال	-۰/۰۱۳	۰/۰۳۱	۰/۱۷۱	۱	۰/۸۷۹	۰/۹۸۷	۰/۹۲۹ -۱/۰۴۹
	بیش از ۵ سال(مرجع)					۱		
نوع گواهینامه	پایه ۱	-۰/۳۳۵	۰/۰۷۲	۰/۳۷۵	۱	۰/۰۴۰	۱/۰۴۳	۰/۳۸۵ -۶/۱۸۶
	پایه ۲	-۰/۲۴۲	۰/۰۴۳	۳۱/۵۷۶	۱	۰/۰۰۰	۰/۷۸۵	۰/۷۲۲ -۰/۸۵۴
	پایه ۳	-۰/۰۵۵	۰/۰۴۰	۱/۸۶۱	۱	۰/۱۷۲	۰/۰۵۶	۰/۹۶۷ -۱/۱۴۲
	ویژه	-۰/۴۳۴	۰/۷۰۸	۰/۳۷۵	۱	۰/۰۴۰	۱/۰۴۳	۰/۳۸۵ -۱/۱۸۶
	موقعت(مرجع)					۱		

ادامه جدول ۲. مدل رگرسیون لوچستیک برای تصادفات عبور از چراغ قرمز
Continued Table 2. Logistic regression model for red light running crashes

متغیر	دسته‌بندی	B	S.E	Wald	df	sig	EXP(B) (Odds ratio)	95% CI for Exp(B) Upper lower
نوع وسیله نقلیه	سواری	-۰/۳۲۳	۰/۳۰۲	۱/۱۴۲	۱	۰/۲۸۵	۰/۷۲۴	۰/۴۰۱ ۱/۳۰۹
اتوبوس		۰/۱۸۵	۰/۳۲۵	۰/۳۲۵	۱	۰/۵۶۹	۱/۲۰۴	۰/۶۳۶ ۲/۲۷۷
مینی‌بوس		۰/۱۲۰	۰/۳۵۵	۰/۱۱۴	۱	۰/۷۳۶	۱/۱۲۷	۰/۵۶۲ ۲/۲۵۹
کامیون		۰/۷۲۱	۰/۳۲۰	۵/۰۹۴	۱	۰/۰۲۴	۲/۰۵۷	۱/۱۰۰ ۳/۸۴۸
کامیونت		۰/۴۸۱	۰/۳۳۳	۲/۰۸۴	۱	۰/۱۴۹	۱/۶۱۸	۰/۸۴۲ ۳/۱۰۹
وانتبار		۰/۱۵۳	۰/۳۰۷	۰/۲۴۸	۱	۰/۶۱۹	۱/۱۶۵	۰/۶۳۹ ۲/۱۲۵
تریلر(مرجع)						۱		
آمبولانس و آتش‌نشانی و خودروی پلیس		۲/۷۴۰	۰/۵۴۹	۲۴/۸۷۲	۱	۰/۰۰۰	۱۵/۴۹۴	۵/۲۷۷ ۴۵/۴۸۷
سن وسیله نقلیه	کمتر از ۵ سال(مرجع)					۱		
بین ۵ تا ۱۰ سال		۰/۰۲۹	۰/۰۳۰	۰/۹۷۴	۱	۰/۳۲۴	۱/۰۳۰	۰/۹۷۲ ۱/۰۹۱
بیش از ۱۰ سال		۰/۰۲۷	۰/۰۳۶	۰/۵۶۴	۱	۰/۴۵۳	۱/۰۲۷	۰/۹۵۸ ۱/۱۰۲
ثابت		-۰/۱۳۷	۰/۵۰۲	۰/۰۷۴	۱	۰/۰۰۰	۰/۰۸	

برابر می‌باشد. ضرایب سایر متغیرها در مدل مقدار P_{value} بیش تر از ۰/۰۵ داشتند و از لحاظ آماری معنادار نشدند.

۳-۴- ارزیابی و اعتبارسنجی مدل رگرسیون لوچستیک
نتایج ارزیابی مدل در جداول ۳ تا ۶ نشان داده شده است. مطابق جدول ۳ مدل نهایی (برای ۷۰ درصد داده‌ها) ۷۳/۲ درصد از رانندگان غیرمقرر و ۶۸/۴ درصد از رانندگان مقرر و در مجموع ۷۰/۸ درصد از کل رانندگان را درست طبقه‌بندی کرده است. هم چنین مطابق این جدول دقت طبقه‌بندی برای داده‌های تست (نژدیک به ۳۰ درصد داده‌ها) تفاوت اندکی با داده‌های آزمایشی دارد، از این‌رو می‌توان نتیجه گرفت مدل از اعتبار لازم جهت پیش‌بینی برخوردار است. مطابق جدول ۴، مساحت زیر نمودار ROC برای مدل نهایی با ۰/۵ تفاوت

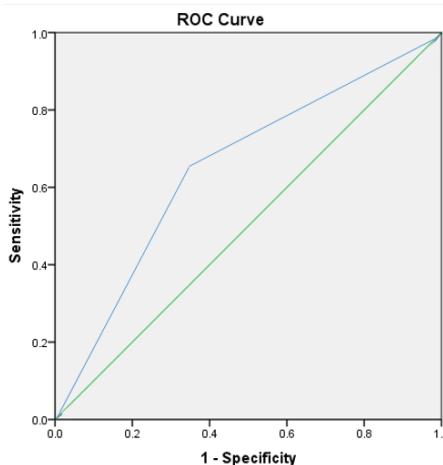
می‌باشد. به بیان دیگر، احتمال مقرر بودن رانندگان غیربومی نسبت به رانندگان بومی ۴۷ درصد بیش تر است.

در متغیر تحصیلات راننده، تنها سطح تحصیلات دانشگاهی معنادار شده است و با مرجع قرار دادن تحصیلات زیردیپلم، احتمال مقرر بودن رانندگان با تحصیلات دانشگاهی حدود ۲۰ درصد کاهش می‌یابد. متغیر بعدی معنادار شده نوع گواهینامه می‌باشد که تنها نوع گواهینامه‌ی پایه ۲ معنادار شده است و با مرجع قرار دادن گواهینامه‌ی موقت نسبت بخت آن ۰/۷۸ می‌باشد یعنی احتمال مقرر بودنشان حدود ۳۰ درصد کم‌تر است. در متغیر نوع وسیله نقلیه، کامیون، آمبولانس و آتش‌نشانی و خودروی پلیس معنادار شدند که با مرجع قرار دادن تریلر، احتمال مقرر بودن کامیون ۲ برابر و احتمال مقرر بودن آمبولانس و آتش‌نشانی و خودروی پلیس ۱۵

جدول ۳. طبقه‌بندی داده‌ها برای مدل آزمایشی و تست در مدل رگرسیون لجستیک

Table 3. Data classification results in logistic regression model

درصد پیش- بینی	داده‌های نوع تقصیر		
	غیر مقصص	نوع تقصیر	درصد داده‌ها
۷۳/۲			۷۰
۶۸/۴	مقصر		
۷۰/۸	مجموع کلی		
۷۲/۹	غیر مقصص	نوع تقصیر	۳۰
۶۸/۲	مقصر		
۷۰/۵۵	مجموع کلی		



شکل ۱۱. منحنی COR حاصل از مدل رگرسیون لجستیک

Fig. 11. ROC curve of logistic regression model

جدول ۴. مساحت زیر نمودار و انحراف استاندارد آن برای مدل نهایی رگرسیون لجستیک

Table 4. Area under curve and standard error for logistic regression model

95% Confidence Interval		Asymptotic Sig.	Std. Error	Area	درصد داده‌ها
Upper	Lower				
۰/۶۹۷	۰/۶۸۸	۰/۰۰۰	۰/۰۰۲	۰/۶۹۴	۷۰

در مدل می‌شوند. جدول ۶ مربوط به خلاصه مدل است که شامل سه آماره است. آماره loglikelihood -2 میزان ضعف پیش‌گویی مدل را می‌سنجد و برای مقایسه‌ی دو مدل استفاده می‌گردد. با توجه به این که روش مدل سازی بصورت هم زمان بوده است، مقدار این آماره در مدل حاضر نسبت به مدل ابتدایی بهبود یافته است. بنابراین افزودن متغیرهای مستقل موجب بهبود پیش‌بینی مدل شده‌اند. دو آماره دیگر جدول یعنی ضریب تعیین کاکس و نل و ضریب تعیین

معناداری دارد، بنابراین می‌توان نتیجه گرفت طبقه‌بندی رانندگان با استفاده از مدل با شناس تفاوت معناداری دارد. منحنی ROC در شکل ۱۱ نشان داده شده است. جدول ۵ مربوط به آزمون کلی نگر می‌باشد و فرض معنادار بودن متغیرهای مستقلی که وارد مدل می‌شوند را می‌آزماید. مطابق این جدول، در سطح معناداری ۰/۰۵ فرض صفر رد می‌شود و می‌پذیریم متغیرهای مستقل افزوده شده به مدل از نظر آماری تأثیرگذار بوده و موجب بهبود مقادیر پیش‌بینی

جدول ۵. آزمون Omnibus ضرایب مدل

Table 5. Omnibus test results

		Chi-square	df	Sig.
Step 1	Step	۱۱۹۳۸/۰۴	۲۹	.۰۰۰
	Block	۱۱۹۳۸/۰۴	۲۹	.۰۰۰
	Model	۱۱۹۳۸/۰۴	۲۹	.۰۰۰

جدول ۶. خلاصه مدل

Table 6. Model summary

-2 Log likelihood	Cox & Snell R Square	Nagelkerke R Square
۱۰۱۷۶/۱۳۸	.۰/۱۳۱	.۰/۰۹۶

سیستم ترمز آن ها و نصب دوربین در تقاطعات چراغ دار می تواند از جمله راه کارهای عملی مؤثر در جهت پیش گیری از وقوع تخلف عبور از چراغ قرمز باشد. پیشنهادات زیر برای تحقیقات آتی ارائه می گردد:

- تهیه و توزیع پرسشنامه در میان رانندگان برای بررسی متغیرهای رفتارشناسی رانندگان (DBQ)
- استفاده از سایر روش ها برای اندازه گیری مواجهه مانند وسیله کیلومتر طی شده
- بررسی اثر سرنوشتین در افزایش یا کاهش وقوع تخلف عبور از چراغ قرمز

مراجع

- [1] I.R.a.T.A. Database”, International Road and Traffic Accident Database (IRTAD), Road safety annual report, .2018
- [2]Road Traffic Injuries in Iran and their Prevention, A Worrying Picture, in.
- [3]FHWA, in, federal highway administration, .2017
- [4]G .Zhang, Y. Tan, R.-C. Jou, Factors influencing traffic signal violations by car drivers, cyclists, and pedestrians: A case study from Guangdong, China, Transportation research part F: traffic psychology and behaviour, 42 .216-205 (2016)
- [5]A. Jensupakarn ,K. Kanitpong, Influences of motorcycle rider and driver characteristics and road environment on red light running behavior at signalized intersection,

نیجل کرک نیز میزان تغییرپذیری مدل در رابطه با متغیرهای مستقل را محاسبه می کنند.

۵- نتیجه گیری

این مطالعه به شناسایی ویژگی های رانندگان و وسائل نقلیه مقصود را رسک تصادفات عبور از چراغ قرمز با استفاده از مفهوم مواجهه ای شبه القایی و مدل رگرسیون لوگوستیک می پردازد. متغیرهای مورد بررسی در این مطالعه بر اساس داده های موجود انتخاب شده و شامل ویژگی های رانندگان و وسائل نقلیه است. مطابق نتایج، بومی بودن راننده، میزان تحصیلات، نوع گواهینامه و نوع وسیله نقلیه در مقصود بودن رانندگان در تصادفات عبور از چراغ قرمز نقش بسزایی دارد. به طوری که رسک نسبی مردان بیش تر از زنان است و گروه سنی ۷۶-۸۵ سال، گواهینامه ای نوع ویژه، وسائل نقلیه ای آمبولانس و آتش نشانی و خودروی پلیس، سطح تحصیلات زیر دیپلم، تجربه ای رانندگی کم تر از ۵ سال، سن وسیله ای نقلیه بیش از ده سال و شغل آزاد بیش ترین میزان رسک نسبی را به خود اختصاص داده اند. با توجه به نتایج فوق و در راستای پیش گیری و کاهش این نوع تخلفات، اقداماتی مانند افزایش آگاهی رانندگان مرد، برگزاری کلاس های آموزشی به تفکیک سطح تحصیلات رانندگان با تأکید بیش تر بر تخلفات رانندگی در سطوح تحصیلات پایین تر، ایجاد تمهیداتی ویژه برای وسائل نقلیه ای امدادی که در شرایط اضطرار قادر به توقف در تقاطعات چراغ دار نیستند، تأکید بر معاینه ای فنی وسائل نقلیه ای با سن بیش از ده سال در بازه های زمانی کوتاه تر برای بررسی وضعیت

- on Red Light Running Crashes Using Quasi-Induced Exposure Method, *Journal of transportation engineering* .(2009)
- [17]S. Liew, R. Hamidun, N.F.M. Soid, Differences of driving experience and gender on traffic offences among Malaysian motorists, in: *MATEC Web of Conferences*, EDP Sciences, 2017, pp. .08016
- [18]B.H. Al-Omari, H.R. Al-Masaeid, Red light violations at rural and suburban signalized intersections in Jordan, *Traffic injury prevention*, .172-169 (2003) (2)4
- [19]Z.R. Doerzaph, R. Bhagavathula, Identification of factors related to violation propensity: mining the data of the Franklin intersections, *Virginia Tech Transportation Institute: Blacksburg*.(2011) ,
- [20]S.S. Washburn ,K.G. Courage, Investigation of Red Light Running Factors, *Southeast Transportation Center The University of Tennessee Knoxville, Tennessee, Department of Civil and Coastal Engineering University of Florida*, .2004
- [21]P. Intini, P. Colonna, E.O. Ryeng ,Route familiarity in road safety: A literature review and an identification proposal, *Transportation research part F: traffic psychology and behaviour*, .671-651 (2019) 62
- [22]P. Intini, N. Berloco, P. Colonna, V. Ranieri, E. Ryeng, Exploring the relationships between drivers' familiarity and two-lane rural road accidents. A multi-level study, *Accident Analysis & Prevention*, .296-280 (2018) 111
- [23]J. Wu, H. Xu, The influence of road familiarity on distracted driving activities and driving operation using naturalistic driving study data, *Transportation research part F: traffic psychology and behaviour*, -75 (2018) 52 .85
- [24]C. Liu, T.J. Ye, Run-off-road crashes: An on-scene perspective, .2011
- [25]G. Yannis, J. Golias, E. Papadimitriou, Accident risk of foreign drivers in various road environments, *Journal of safety research*, .480-471 (2007) (4)38
- [26]K. Yoh, T. Okamoto, H. Inoi, K. Doi, Comparative study on foreign drivers' characteristics using traffic violation and accident statistics in Japan, *IATSS research*, (2)41 Accident Analysis and Prevention.(2018) ,
- [6]J. Wang, H. Huang, P. Xu, S. Xie, S. Wong, Random parameter probit models to analyze pedestrian red-light violations and injury severity in pedestrian–motor vehicle crashes at signalized crossings, *Journal of Transportation Safety & Security*, (.20-1 (2019
- [7]N. Elmitiny, X. Yan, E. Radwan, C. Russo, D. Nashar, Classification analysis of driver's stop/go decision and red-light running violation, *Accident Analysis and Prevention*, .(2009)
- [8]M. Li, X. Chen, X. Lin, D. Xu, Y. Wang, Connected vehicle-based red-light running prediction for adaptive signalized intersections, *Journal of Intelligent Transportation Systems*, .243-229 (2018) (3)22
- [9]H. Park, N. Pugh, Generalized Estimating Equation Model Based Recursive Partitioning: Application to Distracted Driving, *Journal of Advanced Transportation*, 2018 .(2018)
- [10]Y. Zhang, X. Yan, X. Li, J.W. 3, V.V. Dixit, Red-Light-Running Crashes' Classification, Comparison, and Risk Analysis Based on General Estimates System (GES) Crash Databas, *Invironmental research and public health*.(2018) ,
- [11]V. Sharifianjazi, H .Nassiri, Adverse effect of red light violation (RLV) in urban signalized intersections in Iran, *International Journal of Civil Engineering*, (2017) (8)15 .1116-1107
- [12]A.C. Wolfe, The concept of exposure to the risk of a road traffic accident and an overview of exposure data collection methods, *Accident Analysis & Prevention*, .(1982) (5)14
- [13]D.J.T.R.R. Lord, Application of accident prediction models for computation of accident risk on transportation networks, .26-17 (2002) (1)1784
- [14]N. Stamatiadis ,J. Deacon, Quasi induced exposure:Methodology and insight, *Accident Analysis and Prevention* .(1996) 29
- [15]N. Stamatiadis, J.A. Deacon, Trends in highway safety: effects of an aging population on accident propensity, *Accident Analysis & Prevention*, .459-443 (1995) (4)27
- [16]H. Huang, H.C. Chin, Disaggregate Propensity Study

- [30]V. Martínez-Ruiza, P. Lardelli-Clareta, E. Jiménez-Mejíasa, C. Amezcuá-Prietoa, J.J. Jiménez-Moleóna, J.d.D.L.d. Castillo, Risk factors for causing road crashes involving cyclists: An application of a quasi-induced exposure method, *Accident Analysis and Prevention*, .(2012)
- [31]M. Vujanić, D. Pešić, B. Antić, N. Marković, selection and assessment of the relevant data for reducing the number of red-light running.(2016) ,
- [32]H. heydari, M. khosravi, Investigating the relationship between socioeconomic status and respect for traffic rules, *Rahvar*, .155-129 (1395) (35)13
- [33]Global status report on road safety, world health organization, World Health Organization, .2018
- .105-94 (2017)
- [27]A.H. Young, A.K. Mackenzie, R.L. Davies, D. Crundall, Familiarity breeds contempt for the road ahead: The real-world effects of route repetition on visual attention in an expert driver, *Transportation research part F :traffic psychology and behaviour*, .9-4 (2018) 57
- [28]W. Jin, Y. Deng, H. Jiang, Q. Xie, W. Shen, W. Han, Latent class analysis of accident risks in usage-based insurance: Evidence from Beijing, *Accident Analysis & Prevention*, .88-79 (2018) 115
- [29]X. Yan, E. Radwan, E. Birriel, Analysis of Red Light Running Crashes Based on Quasi-Induced Exposure and Multiple Logistic Regression Method, *Transportation Research Board*.(2005) ,

چگونه به این مقاله ارجاع دهیم

A. Tavakoli Kashani, S. Amirifar, A. Mirhashemi, *Investigating the Impact of Driver and Vehicle Characteristics on the Risk of Red-Light Running Crashes*, Amirkabir J. Civil Eng., 53(1) (2021) 89-106.

DOI: [10.22060/ceej.2021.19246.7113](https://doi.org/10.22060/ceej.2021.19246.7113)



