

## Детектор Движения

Используем **OpenCV**  
по разнице кадров  
строим маски  
для движущихся  
Объектов.

Маски делаем  
Квадратными:  
Меньший размер  
равняем  
по большему

Вырезаем  
полученные объекты  
и масштабируем  
под классификатор

## Классификатор

Легкая сверточная сеть  
создаем AutoKeras

## Трекер

Используем **SORT**  
На выходе:  
Начальные и конечные  
точки треков

## Кластеризация

Определяем куда  
распоределились ковры  
и уточняем класс  
группы объектов

