最后我们对于由于被障碍物部分遮挡造成目标残缺的情况进行实验，我们选取Woman序列中的第101、124和178帧作为样本序列。第101帧中，目标正常行走，无遮挡，在第124帧中，目标被汽车遮挡住下半身，造成部分遮挡的情况，第178帧中，目标走出汽车的遮挡范围，重新进入无遮挡的状态。

图1展示了本文算法的效果，当目标正常在街道上行走，无遮挡物遮挡目标的情况下，本文算法可以实现稳定跟踪，在第124帧，目标被车辆遮挡住下半身，本文算法能够自适应地调整跟踪结果的尺寸大小，从而精确地确定目标未被遮挡的部分，实现准确而高效的跟踪，当目标从部分遮挡区域恢复完整后，本文算法也可以通过自适应的尺寸调整来稳定跟踪目标。

图2中展示了对比算法Meanshift的跟踪效果，图2.a中，Meanshift算法可以稳定的跟踪目标。但是在图2.b中，因为Meanshift算法没有采用自适应的跟踪框技术，所以在跟踪的时候只能保持跟踪框的大小尺寸不变，在目标被部分遮挡的情况下跟踪的精度大大降低。而在图2.c中，跟踪框已经脱离目标的范围，说明跟踪已经中断，这是因为目标在被部分遮挡的时候，Meanshift迭代受到太多非目标区域的影响，所以偏离了目标位置造成跟踪漂移。。

图3中展示了Kalman滤波对比算法的跟踪结果。在无遮挡的情况下，Kalman滤波都能实现较精确的稳定跟踪，在目标被遮挡的时候，只要遮挡的过程比较缓慢，Kalman滤波算法一般都能自适应地调整跟踪框地尺寸跟上目标尺寸的变化。

图4中展示了粒子滤波算法的跟踪结果。整体来说，跟踪效果良好，但是在图4.a,b中目标的头部与背景出现了混淆。图4.c中，脱离部分遮挡的状态，下半身重新被纳入跟踪区域，但是头部却一直没有能够恢复成为跟踪区域。粒子滤波的重采样特性会使得目标在被跟踪一段时间后容易出现丢失或者跟踪位置残缺的情况。