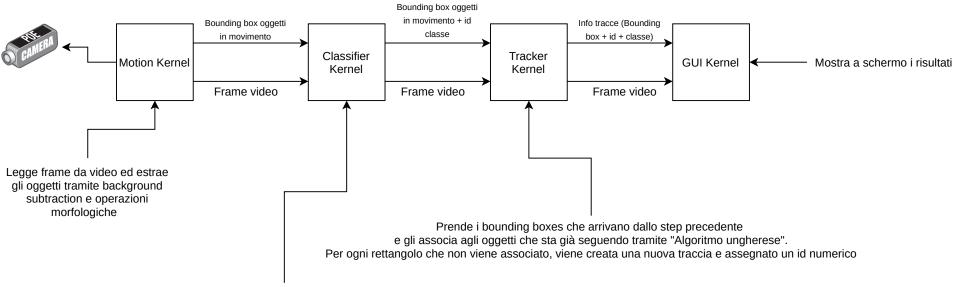
## Versione sequenziale



Tramite una rete neurale fa object detection e classification sul frame.

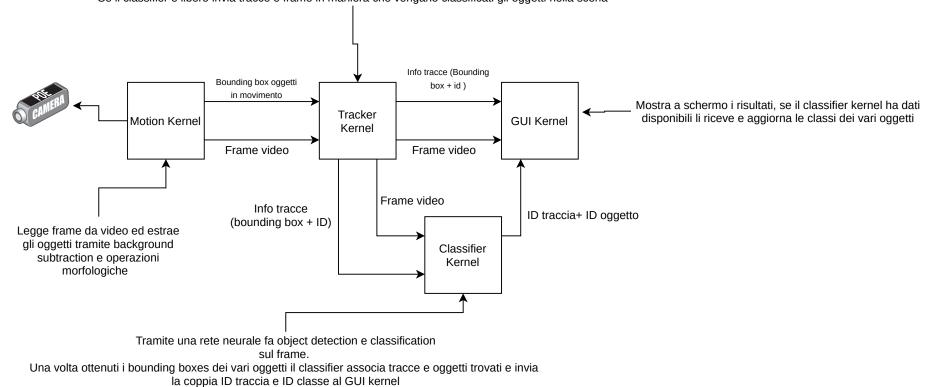
Una volta ottenuti i bounding boxes dei vari oggetti il classifier controlla quali siano in movimento e gli passa al tracker kernel

PRO Molto precisa e buone performance in situazioni di occlusione

CONTRO 1000/1500ms di latenza

## **Versione Parallela**

Prende i bounding boxes che arrivano dallo step precedente e gli associa agli oggetti che sta già seguendo tramite "Algoritmo ungherese". Per ogni rettangolo che non viene associato, viene creata una nuova traccia e assegnato un id numerico. Se il classifier è libero invia tracce e frame in maniera che vengano classificati gli oggetti nella scena



PRO 20/40ms di latenza

CONTRO

Problemi nel riconoscimento e nel tracking quando più oggetti si sovrappongono