

tracking 模块

耗时（帧率）：

测试视频大小768 × 576，一共794帧，初始化boundingBox为(500, 160, 525, 235)，取平均帧率：

算法	帧率/FPS	备注
TrackerBoosting	54.540891	与CSRT差不多
TrackerCSRT	38.112262	与Boosting差不多
TrackerKCF	369.234893	与MedianFlow差不多
TrackerMedianFlow	165.631738	与KCF差不多
TrackerMIL	13.997373	\
TrackerMOSSE	4036.727679	\
TrackerTLD	24.032678	\

说明：

上述时间具有参考价值。实际运行时间与boundingBox选取有关，与跟踪效果有关（有些跟踪器不能一直跟踪到目标）。

在同样视频不同boundingBox的另外一些测试中，Boosting与CSRT在耗时表现上差不多，并且基本能保证>30FPS；KCF与MedianFlow方法在耗时表现上也相差无几，并且基本能保证>100FPS，上表KCF达到300多帧率是因为大部分帧KCF没有找到目标。

跟踪效果：

算法	效果
TrackerBoosting	目标被遮挡时会将遮挡物当做目标；目标快速移动时容易跟错目标；boundingBox会一直存在。
TrackerCSRT	可以解决一些目标被遮挡的问题；但是容易跟错目标；跟踪过程中，boundingBox大小可以自动变化。
TrackerKCF	速度快；但是很容易丢失目标，且目标丢失后算法基本失效。
TrackerMedianFlow	目标被遮挡时会将遮挡物当做目标；boundingBox比目标大很多时算法基本失效；跟踪过程中，boundingBox大小可以自动变化；boundingBox会一直存在。
TrackerMIL	速度慢；目标被遮挡时会将遮挡物当做目标；boundingBox会一直存在。
TrackerMOSSE	速度很快；但是容易丢失目标，且目标丢失后算法基本失效。
TrackerTLD	容易跟错目标；跟踪过程中，boundingBox大小可以自动变化；boundingBox比目标大很多时算法基本失效；boundingBox会一直存在。

说明：

不同场景下同一算法的表现也有一定的差异。在满足时间要求的情况下，不同场景需要用不同的算法测试，因地制宜。