**1. 模块介绍**

本模块的功能是根据已经检测到的车辆位置信息，不断检测出车辆在下一帧中的相应位置，然后将此车辆在每一帧中的位置存储到数据库以及内存中，供车牌识别和违规检测模块使用。TLD算法跟普通的跟踪算法比，增加了检测和学习过程，提高了跟踪效果。

**2. 关键技术**

TLD跟踪系统最大的特点就在于能对锁定的目标进行不断的学习，以获取目标最新的外观特征，从而及时完善跟踪，以达到最佳的状态。也就是说，开始时只提供一帧静止的目标图像，但随着目标的不断运动，系统能持续不断地进行探测，获知目标在角度、距离、景深等方面的改变，并实时识别，经过一段时间的学习之后，目标就再也无法躲过。TLD技术有三部分组成，即跟踪器、学习过程和检测器。TLD技术采用跟踪和检测相结合的策略，是一种自适应的、可靠的跟踪技术。TLD技术中，跟踪器和检测器并行运行，二者所产生的结果都参与学习过程，学习后的模型又反作用于跟踪器和检测器，对其进行实时更新，从而保证了即使在目标外观发生变化的情况下，也能够被持续跟踪，这些特点决定了TLD算法在跟踪方面具有很好的效果。

**3. 模块流程图**

