<http://ieeexplore.ieee.org/search/searchresult.jsp?newsearch=true&queryText=color+tracking&x=0&y=0>

关于color tracking 的论文

<http://www.sciencedirect.com/science?_ob=ArticleListURL&_method=list&_ArticleListID=-71811321&_sort=r&_st=4&_acct=C000056917&_version=1&_urlVersion=0&_userid=2324825&md5=7ddda75447de75323c0ad31dd9608abf&searchtype=a>

先看看这个领域的先。

先用 tracking objects by color alone….这仅仅是在 颜色空间来找的， 有论文的MCS，加上空间域的，例如纹理texture、、wait，加入距离域（也是图像啊，老师教的，一个矩阵）…

{ For Tracking Objects By Color Alone \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ Only

要非常认真阅读那个abstract，就是概括怎样做的。

Video – real time tracking , computational cost matters… 实时应用，计算量非常重要，复杂度不能太高。

(performing principal component analysis?哪里来的PCA，想骗我啊，靠！)

Blob tracking 块的跟踪，快，但是也有不少issue

？要不要加入 拉普拉斯算子来处理，使用数字图像处理的方法增强，对比下，有什么差别，在什么情况下能带来更好的识别率？

用不用先验的知识，颜色分布。

使用多个tracker 线程，进程？

| -> tracker1 跟踪r \ 同步互斥后

| -> tracker2 跟踪g --🡪 | --可以显示。在多个tracker时候，建立模型来降低计算？

| -> tracker3 跟踪 b /

Object information -> tracker -> keep tracking… 代码就是这样了，先get obj information 然后传递information到tracker，然后就track

初始化时候，要不要subsampling，因为图像很大，piexl很多，所以要14x14来降低计算量？ 应该全部采样，no subsampling？ 实验，实际是怎样，其实subsampling也没差别？

M map 到 0 1 是不是支持这个物体的？基础为点P像素，是否属于目标。

会不会support pixels 个数太少了，所以我们要定义lost，跟踪目标失败，开全地图找啊！所以要有recover 步骤，企图把它找回来。。。。 320x240点太多了，扫描少点应该也是可以的！

更新，这个要求物体一直都在图中，若物体除了图，并且以不同角度出现有问题，找不到目标了，糟糕了，因为更新的之前的信息，忘记目标了。。。而且连续不断地更新，可能导致很慢需要定期更新！！

Xxx 计算中心点时候，引入权重，也就是距离物体颜色越远的，权利越小，对最终的中心点越小？ 异议！有问题，要不要winner winner all…xxX

S, R , T 更新的问题，要不要更新，会不会丢失目标，丢失怎么办？

Xxx 如何去掉一些近似颜色的noise支持点？ 求mean的时候中心，如何把距离中心很远的点去掉后再求中心点，这样能去掉噪声吗？ 如何操作 xxX

在那个找窗口142x142 中，也是subsampling的，步进不可能是1的，注意坐标的变换，真的跟丢了怎么办（要是证明不会跟丢？） 或者加速度大于xx时候，就会跟丢，出现问题？

|| x || 🡪 求长度，求模？

如果收到光照的影响非常严重，如何调节亮度，减少影响？

是否应该更新M,以达到短暂的记忆？ 记录很有特征的 S，R，T ,  来达到长期的记忆？

Color tracking的好处居然是不怎么收到旋转的影响，而空间域的就麻烦点。。。结合fuse嘛

发现直接camera返回的数据受到的光照影响非常严重，使得是否直接使用rgb成了问题，难道要用hsv，但是hsv如何理解？

关键来了，如何计算椭球？？

}