



図14：WaymoOpenデータセットのテストセットの定性的結果。QD-3DTは、観測されたすべてのオブジェクトを正確に追跡し、3Dでそれらを特定します。予測された3DバウンディングボックスとトラッキングIDで色付けされた軌道を示します。色によるより良い視覚化。

## R 参照

- [1] L.ウエン, D. デュ, Z. カイ, Z. レイ, M.-C. Chang, H. Qi, J. Lim, M.-H. Yang, S. Lyu, 「Ua-detrack: マルチオブジェクトの検出と追跡のための新しいベンチマークとプロトコル」 *ArXiv: 1511.04136*, 2015年。
- [2] A. Milan, L. Leal-Taixé, J. Reid, S. Roth, およびK. Schindler, 「Mot16: マルチオブジェクト追跡のベンチマーク」 *ArXiv: 1603.0831*, 2016年。
- [3] A.ガイガー, P. レンツ, R. ウルタスン, 「私たちは自動運転の準備ができていますか? キティビジョンベンチマークスイート」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2012年。
- [4] H.-N. 胡, Q.-Z. Cai, D. Wang, J. Lin, M. Sun, P. Krähenbühl, T. Darrell, およびF. Yu, 「共同単眼3D車両の検出と追跡」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [5] J. Pang, L. Qiu, X. Li, H. Chen, Q. Li, T. Darrell, およびF. Yu, 「複数オブジェクト追跡のための準密度類似性学習」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2021年。
- [6] R. Girshick, J. Donahue, T. Darrell, およびJ. Malik, 「正確なオブジェクト検出とセマンティックセグメンテーションのための豊富な機能階層」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2014年。
- [7] R. Girshick, 「Fast r-cnn」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2015年。
- [8] S. Ren, K. He, R. Girshick, およびJ. Sun, 「より高速なr-cnn: 領域提案ネットワークを使用したリアルタイムのオブジェクト検出に向けて」 *ニューラル情報処理システム (NeurIPS) の進歩*, 2015年。
- [9] W. Liu, D. Anguelov, D. Erhan, C. Szegedy, S. Reed, C.-Y. Fu, A. C. Berg, 「Ssd: シングルショットマルチボックス検出器」, *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*, 2016年。
- [10] J. Redmon およびA. Farhadi, 「Yolo9000: より良く、より速く、より強く」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2017年。
- [11] T.-Y. Lin, P. Goyal, R. Girshick, K. He, およびP. Dollár, 「高密度オブジェクト検出のための焦点損失」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2017年。
- [12] X. Zhou, D. Wang, およびP. Krähenbühl, 「ポイントとしてのオブジェクト」 *ArXiv: 1904.07850*, 2019年。
- [13] H. Law およびJ. Deng, 「Corners: ペアのキーポイントとしてのオブジェクトの検出」, *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*, 2018年。
- [14] Z. Tian, C. Shen, H. Chen, T. He, 「FCos: 完全量込み1ステージオブジェクト検出」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [15] X. Chen, K. Kundu, Y. Zhu, A. Berneshawi, H. Ma, S. Fidler, およびR. Urtasun, 「正確なオブジェクトクラス検出のための3Dオブジェクト提案」 *ニューラル情報処理システム (NeurIPS) の進歩*, 2015年。
- [16] X. Chen, K. Kundu, Z. Zhang, H. Ma, S. Fidler, R. Urtasun, 「自動運転のための単眼3Dオブジェクト検出」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2016年。
- [17] A. Mousavian, D. Anguelov, J. Flynn, およびJ. Košček, 「深層学習と幾何学を使用した3Dバウンディングボックス推定」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2017年。
- [18] G. ブラジルとX. Liu, 「M3D-RPN: オブジェクト検出のための単眼3D領域提案ネットワーク」 *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [19] A. Simonelli, S. R. Buló, L. Porzi, M. López-Antequera, およびP. Kontschieder, 「単眼3Dオブジェクト検出のもつれを解く」 *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [20] Y. Wang, W.-L. Chao, D. Garg, B. Hariharan, M. Campbell, およびK. Q. Weinberger, 「視覚深度推定からの疑似LiDAR: 自動運転のための3Dオブジェクト検出のギャップを埋める」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2019年。
- [21] X. Ma, Z. Wang, H. Li, P. Zhang, W. Ouyang, X. Fan, 「自動運転のためのカラー埋め込み3D再構成による正確な単眼3Dオブジェクト検出」 *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [22] A. Kundu, Y. Li, およびJ. M. Rehg, 「3D-RCNN: レンダリングと比較によるインスタンスレベルの3Dオブジェクトの再構築」, *コンピュータビジョンとパターン認識 (CVPR) に関するIEEE会議*, 2018年。
- [23] F. Chabot, M. Chaouach, J. Rabarisoa, C. Teuliere, T. Chateau, 「Deep MANTA: 単眼画像からの2Dおよび3D車両の共同分析のための、粗いものから細かいものまでの多タスクネットワーク」 *IEEE*
- コンピュータビジョンとパターン認識 (CVPR) に関する会議, 2017年。
- [24] Y. Zhou およびO. Tuzel, 「Voxelnet: ポイントクラウドベースの3Dオブジェクト検出のためのエンドツーエンドの学習」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2018年。
- [25] S. Shi, X. Wang, およびH. Li, 「PointRCNN: 3Dオブジェクト提案の生成とポイントクラウドからの検出」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2019年。
- [26] A. H. Lang, S. Vora, H. Caesar, L. Zhou, J. Yang, およびO. Beijbom, 「PointPillars: 点群からのオブジェクト検出用の高速エンコーダ」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2019年。
- [27] X. Chen, H. Ma, J. Wan, B. Li, T. Xia, 「自動運転のためのマルチビュー3Dオブジェクト検出ネットワーク」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2017年。
- [28] A. Yilmaz, O. Javed, およびM. Shah, 「オブジェクトトラッキング: 調査」 *ACMコンピュータングサーベイ (CSUR)*, 2006年。
- [29] S. Salti, A. Cavallaro, およびL. Di Stefano, 「ビデオトラッキングのための適応型外観モデリング: 調査と評価」 *画像処理に関するIEEEトランザクション (TIP)*, 2012年。
- [30] A. W. Smeulders, D. M. Chu, R. Cucchiara, S. Calderara, A. Dehghan, およびM. Shah, 「視覚追跡: 実験的調査」 *パターン分析とマシンインテリジェンス (TPAMI) に関するIEEEトランザクション*, 2014年。
- [31] D. S. Bolme, J. R. Beveridge, B. A. Draper, およびY. M. Lui, 「適応相関フィルタを使用した視覚オブジェクト追跡」, *コンピュータビジョンとパターン認識 (CVPR) に関するIEEE会議*, 2010年。
- [32] A. Gaidon, Q. Wang, Y. Cabon, およびE. Vig, 「マルチオブジェクトトラッキング分析のプロキシとしての仮想世界」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2016年。
- [33] M. Kristan, J. Matas, A. Leonardis, M. Felsberg, L. Cehovin, G. Fernández, T. Vojir, G. Hager, G. Nebehay, R. Pflugfelder, 「ビジュアルオブジェクトトラッキングvot2015チャレンジ結果」 *コンピュータビジョンワークショップに関するIEEE国際会議 (ICCVワークショップ)*, 2015年。
- [34] S. Hare, S. Golodetz, A. Saffari, V. Vineet, M.-M. Cheng, S. L. Hicks, およびP. H. Torr, 「Struck: カーネルを使用した構造化された出力追跡」 *パターン分析とマシンインテリジェンスに関するIEEEトランザクション (TPAMI)*, 2016年。
- [35] B. バベンコ, M.-H. ヤン, S. ベロンジー, 「オンライン複数インスタンス学習による視覚追跡」, *IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR)*, 2009年。
- [36] Z. Kalal, K. Mikolajczyk, およびJ. Matas, 「追跡-学習-検出」 *パターン分析とマシンインテリジェンス (TPAMI) に関するIEEEトランザクション*, 2012年。
- [37] W. Luo, J. Xing, A. Milan, X. Zhang, W. Liu, X. Zhao, およびT.-K. Kim, 「複数のオブジェクトの追跡: 文献レビュー」 *Arxiv: 1409.7618*, 2017年。
- [38] R. Tao, E. Gavves, およびA. W. Smeulders, 「追跡のためのシャムインスタンス検索」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2016年。
- [39] L. Bertinetto, J. Valmadre, J. F. Henriques, A. Vedaldi, およびP. H. Torr, 「オブジェクトトラッキングのための完全量込みシャムネットワーク」 *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*, 2016年。
- [40] C. Feichtenhofer, A. Pinz, およびA. Zisserman, 「検出して追跡し、追跡して検出する」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2017年。
- [41] P. Bergmann, T. Meinhardt, およびL. Leal-Taixé, 「ベルやホイッスルなしの追跡」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [42] D. Mykheievskiy, D. Borysenko, およびV. Porokhonsky, 「複数のオブジェクトを追跡するためのローカル機能記述子の学習」, *コンピュータビジョンに関するアジア会議 (ACCV)*, 2020年。
- [43] W. Zhang, H. Zhou, S. Sun, Z. Wang, J. Shi, およびC. C. Loy, 「ロバストなマルチモダリティマルチオブジェクトトラッキング」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2019年。
- [44] L. Zhang, Y. Li, およびR. Nevatia, 「ネットワークフローを使用したマルチオブジェクト追跡のためのグローバルデータアソシエーション」, *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*, 2008年。
- [45] W. Choi, 「集約されたローカルフロー記述子を使用したほぼオンラインのマルチターゲット追跡」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2015年。
- [46] C. Kim, F. Li, A. Ciptadi, およびJ. M. Rehg, 「複数の仮説追跡の再検討」, *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*, 2015年。

- [47] A. Ess, B. Leibe, K. Schindler, L. VanGool, 「堅牢な複数人追跡のためのモバイルビジョンシステム」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2008年。
- [48] S. Scheidegger, J. Benjaminsson, E. Rosenberg, A. Krishnan, および K. Granstrom, 「ディープラーニング検出とpmbmフィルタリングを使用したモノカメラ3Dマルチオブジェクトトラッキング」、*IEEEインテリジェントビークルシンポジウム (IV)*、2018年。
- [49] P. Voigtlaender, M. Krause, A. Osep, J. Luiten, BBG Sekar, A.ガイガーとB.レイベ, 「モット: マルチオブジェクト追跡とセグメンテーション」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議の議事録*、2019年、7942~7951ページ。
- [50] S. Sharma, JA Ansari, J. KrishnaMurthy, およびK. Madhava Kr-ishna, 「ピクセルを超えて: オンラインマルチオブジェクトトラッキングのためのジオメトリと形状の手がかりの活用」、*IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*、2018年。
- [51] J. Luiten, T. Fischer, およびB. Leibe, 「追跡して再構築し、再構築して追跡する」 *IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L)*、2020年。
- [52] P. Li, T. Qin, およびa. シェン, 「自動運転のための立体視ベースのセマンティック3Dオブジェクトとエゴモーショントラッキング」、*コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*、2018年。
- [53] A. Osep, W. Mehner, M. Mathias, およびB. Leibe, 「交通シーンにおける画像と世界空間の組み合わせ追跡」、*IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*、2017年。
- [54] X. Weng, J. Wang, D. Held, およびK. Kitani, 「3Dマルチオブジェクトトラッキング: ベースラインと新しい評価指標」、*IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*、2020年。
- [55] Z. Lu, V. Rathod, R. Votel, およびJ. Huang, 「Retinatrack: オンラインシングルステージジョイント検出および追跡」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2020年。
- [56] T. Yin, X. Zhou, およびP. Krä`henbüh`hl, 「センターベースの3Dオブジェクト検出および追跡」 *ArXiv: 2006.11275*、2020年。
- [57] X. Zhou, V. Koltun, およびP. Krä`henbüh`hl, 「オブジェクトをポイントとして追跡する」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2020年。
- [58] M.コルツ, M. オムラン, S. ラモス, T. レーフエルド, M. エンツヴァイラー, R. Benenson, U. Franke, S. Roth, およびB. Schiele, 「セマンティックな都市シーンの理解のための都市景観データセット」、*コンピュータビジョンとパターン認識 (CVPR)*、2016年。
- [59] W. Maddern, G. Pascoe, C. Linegar, およびP. Newman, 「1年、1000 km: オックスフォードロボットカーデータセット」 *International Journal of Robotics Research (IJRR)*、2017年。
- [60] F. Yu, H. Chen, X. Wang, W. Xian, Y. Chen, F. Liu, V. Madhavan, T. Darrell, 「Bdd100k: 異種マルチタスク学習のための多様な運転データセット」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2020年6月。
- [61] K. Caesar, V. Bankiti, A. Lang, S. Vora, V. Liong, Q. Xu, A.クリシュナ, Y. パン, G. バルダン, O. ベイボム, 「nusenes: 自動運転のためのマルチモーダルデータセット」 *ArXiv: 1903.11027*、2019年。
- [62] M.-F. Chang, J. Lambert, P. Sangkloy, J. Singh, S. Bak, A. Hartnett, D. Wang, P. Carr, S. Lucey, D. Ramanan, およびJ. Hays, 「Argoverse: リッチマップを使用した3D追跡および予測」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2019年。
- [63] P. Sun, H. Kretschmar, X. Dotiwalla, A. Chouard, V. Patnaik, P. Tsui, J. Guo, Y. Zhou, Y. Chai, B. Caine, V. Vasudevan, W. Han, J. Ngiam, H. Zhao, A. Timofeev, S. Ettinger, M. Krivokon, A. Gao, A. Joshi, Y. Zhang, J. Shlens, Z. Chen, およびD. Anguelov, 「自動運転の知覚におけるスケラビリティ: Waymoオープンデータセット」 *ArXiv: 1912.04838*、2019年。
- [64] G. Ros, L. Sellart, J. Materzynska, D. Vazquez, およびAM Lopez, 「シンシアデータセット: 都市シーンのセマンティックセグメンテーションのための合成画像の大規模なコレクション」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2016年。
- [65] SR Richter, V. Vineet, S. Roth, およびV. Koltun, 「データの再生: コンピュータゲームからのグラウンドトゥールズ」、*コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*、2016年。
- [66] SR Richter, Z. Hayder, およびV. Koltun, 「ベンチマークのためにプレーする」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2017年。
- [67] A. Dosovitskiy, G. Ros, F. Codevilla, A. Lopez, V. Koltun, 「Carla: オープンアーバンドライビングシミュレーター」 *ロボット学習に関する会議 (CoRL)*、2017年。
- [68] P. Krä`henbüh`hl, 「ビデオゲームからの無料監督」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2018年。
- [69] K. He, G. Gkioxari, P. Dollár, およびR. Girshick, 「Mask r-cnn」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2017年。
- [70] PJ Huber, 「位置パラメータのロバスト推定」 *数学的統計の年報*、1964年。
- [71] A. Hermans, L. Beyer, およびB. Leibe, 「人の再識別のための三重項損失を擁護するために」 *ArXiv: 1703.07737*、2017年。
- [72] J. Valmadre, L. Bertinetto, J. Henriques, A. Vedaldi, およびPHS Torr, 「相関フィルタベースの追跡のためのエンドツーエンドの表現学習」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2017年。
- [73] Z. Wu, Y. Xiong, XY Stella, およびD. Lin, 「ノンパラメトリックインスタンス識別による教師なし特徴学習」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2018年。
- [74] A.ケンダルとY.ギャル, 「コンピュータビジョンのベイジアンディープラーニングにはどのような不確実性が必要ですか?」に *ニューラル情報処理システム (NeurIPS)* の進歩、2017年。
- [75] G.ブラジル, G. Pons-Moll, X. Liu, B. Schiele, 「単眼ビデオでのキネマティック3Dオブジェクト検出」 *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*、バーチャル、2020年。
- [76] F. Yu, W. Li, Q. Li, Y. Liu, X. Shi, およびJ. Yan, 「Poi: 高性能検出および外観機能を備えた複数オブジェクト追跡」 *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*、2016年。
- [77] HWクーン, 「割り当て問題のためのハンガリーの方法」、*四半期ごとの海軍研究ロジスティクス*、1955年。
- [78] N. Wojke, A. Bewley, およびD. Paulus, 「深い関連性の指標を使用したシンブルなオンラインおよびリアルタイムの追跡」 *画像処理に関するIEEE国際会議 (ICIP)*、2017年。
- [79] Y. Xiang, A. Alahi, およびS. Savarese, 「追跡の学習: 意思決定によるオンラインマルチオブジェクト追跡」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2015年。
- [80] A. Sadeghian, A. Alahi, およびS. Savarese, 「追跡不可能なものの追跡: 長期的な依存関係を持つ複数の手がかりを追跡することを学ぶ」 *コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2017年。
- [81] O. Russakovsky, J. Deng, H. Su, J. Krause, S. Satheesh, S. Ma, Z. Huang, A. Karpathy, A. Khosla, M. Bernstein *et al.*, 「Imagenetの大規模な視覚認識の課題」 *コンピュータビジョンの国際ジャーナル (IJCV)*、2015年。
- [82] A. Paszke, S. Gross, F. Massa, A. Lerer, J. Bradbury, G. Chanan, T.キリン, Z. リン, N. ギメルシェイン, L. アンティガ, A. デスメゾン, A. Kopf, E. Yang, Z. DeVito, M. Raison, A. Tejan, S. Chilamkurthy, B. Steiner, L. Fang, J. Bai, S. Chintala, 「Pytorch: 必須のスタイル、高性能ディープラーニングライブラリ」 *ニューラル情報処理システム (NeurIPS)* の進歩、2019年。
- [83] F. Yu, D. Wang, E. Shelhamer, およびT. Darrell, 「Deep layer aggregation」 *コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2018年。
- [84] K. He, X. Zhang, S. Ren, およびJ. Sun, 「画像認識のための深い残余学習」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2016年。
- [85] H.ロビンズとS.モンロ, 「確率的近似法」 *アン. 数学. 国家主義者*、巻22、いいえ。3、pp. 400-407、091951。
- [86] T.-Y.リン, M. メア, S. ベロンジー, J. ヘイズ, P. ベローナ, D. ラマナン, P. Dollár, およびCL Zitnick, 「Microsoft coco: コンテキスト内の一般的なオブジェクト」 *コンピュータビジョンに関する欧州会議 (ECCV)*、2014年。
- [87] M. Everingham, L. VanGool, CKI Williams, J. Winn, およびA. Zisserman, 「パスカルビジュアルオブジェクトクラス (voc) チャレンジ」 *コンピュータビジョンの国際ジャーナル (IJCV)*、巻88、2010。
- [88] K. Bernardin およびR. Stiefel, 「複数のオブジェクトの追跡パフォーマンスの評価: 明確なmotメトリック」 *EURASIP Journal on Image and Video Processing (JIVP)*、2008年。
- [89] Y. Li, C. Huang, およびR. Nevatia, 「関連付けることを学ぶ: 混雑したシーンのためのハイブリッドブーストされたマルチターゲットトラッカー」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2009年。
- [90] RE Kalman, 「線形フィルタリングおよび予測問題への新しいアプローチ」 *基礎工学学ジャーナル*、1960年。
- [91] B. Zhu, Z. Jiang, X. Zhou, Z. Li, およびG. Yu, 「点群3Dオブジェクト検出のためのクラスバランスのとれたグループ化とサンプリング」 *ArXiv: 1908.09492*、2019年。
- [92] Y. Wang, S. Chen, L. Huang, R. Ge, Y. Hu, Z. Ding, J. Liao, 「waymoオープンデータセットの課題に対する1位のソリューション-2Dおよび3Dトラッキング」 *Arxiv: 2006.15506*、2020年。
- [93] ODチーム, 「Openpcdet: ポイントクラウドからの3Dオブジェクト検出用のオープンソースツールボックス」、<https://github.com/open-mmlab/OpenPCDet>、2020年。

- [94] S. Hwang, J. Park, N. Kim, Y. Choi, および S. Kweon, 「マルチスペクトル歩行者検出：ベンチマークデータセットとベースライン」  
*統合コンピュータ支援エンジニアリング (ICAE)*、2013年。
- [95] L. Leal-Taixé, A. Milan, I. Reid, S. Roth, および K. Schindler, 「MOTChallenge 2015：マルチターゲット追跡のベンチマークに向けて」 *ArXiv : 1504.01942*、2015年。
- [96] A. Shenoi, M. Patel, J. Gwak, P. Goebel, A. Sadeghian, H. Rezatofighi, R. Martin-Martin, および S. Savarese, 「Jrmot：リアルタイム3Dマルチオブジェクトトラッカーと新しい大規模データセット」、*IEEE / RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*、2020年。
- [97] H. Karunasekera, H. Wang, H. Zhang, 「外観、構造、動き、サイズに注意を払った複数のオブジェクトの追跡」 *IEEEアクセス*、2019年。
- [98] G. Gündüzoğlu および T. Acarman, 「軽量のオンライン複数オブジェクト車両追跡方法」、*IEEEインテリジェントビークルシンポジウム (IV)*、2018年。
- [99] B. Lee, E. Erdenee, S. Jin, M. Y. Nam, Y. G. Jung, および P. Rhee, 「変化点検出を使用したマルチクラスマルチオブジェクト追跡」、*コンピュータビジョンワークショップに関する欧州会議 (ECCVワークショップ)*、2016年。
- [100] W. Choi, 「集約されたローカルフロー記述子を使用したほぼオンラインのマルチターゲット追跡」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2015年。
- [101] D. Frossard および R. Urtasun, 「検出によるマルチセンサー3Dトラッキングのエンドツーエンド学習」、*IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*、2018年。
- [102] J. Honnig, C.-R. Li, M.-H. Yan, K.-J. Yoon, 「構造的制約イベント集約によるオンラインマルチオブジェクト追跡」、*コンピュータビジョンとパターン認識に関するIEEE会議 (CVPR)*、2016年。
- [103] P. Lenz, A. Geiger, および R. Urtasun, 「フォローム：制限されたメモリと計算を使用した効率的なオンライン最小コストフロー追跡」、*コンピュータビジョンに関するIEEE国際会議 (ICCV)*、2015年。