

RESEARCH ON MOVING OBJECT TRACKING TECHNIQUE AND APPLICATION IN ROAD TRAFFIC MANAGEMENT

nan

Abstract: Today, computer vision systems are increasingly being used in daily life, bringing very practical benefits to humans. Computer vision applications aim to replace monotonous tasks performed by humans, or to work in hazardous, dangerous environments that require high processing speeds, or to access and utilize large information databases, such as in traffic management.

Keywords: MOVING OBJECT TRACKING TECHNIQUE, APPLICATION, ROAD TRAFFIC MANAGEMENT

References

- [1] /2003, tr. 242-251. Nguyễn Thanh Hải, Nguyễn Công Định (2004), “Nghiên cứu xây dựng thư viện chuyên dụng trên LabView phục vụ thiết kế các hệ bám mục tiêu chuyển động”, Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật - Học viện KTQS, số 97 (IV-2004), tr. 38- Nguyễn Thanh Hải, Nguyễn Công Định (2006), “Xây dựng hệ bám mục tiêu chuyển động kết hợp kỹ thuật nhận dạng ảnh và ứng dụng trong giám sát và quản lý giao thông”, Tạp chí Khoa học và Kỹ thuật - Học viện KTQS, số 117 (IV-2006), tr.61-70. Tieng Anh Broggi, P. Cerri, and S. Ghidoni, “A Correlation-Based Approach to Recognition and Localization of the Preceding Vehicle in Highway Environments”, ICIAP 2005, LNCS 3617, pp. 1166–1173, 2005, Springer-Verlag Berlin Heidelberg 2005. D. M. Gavrilla and L. S. Davis, “Fast correlation matching in large (edge) image databases”, In Proc. of the 23rd AIPR Workshop, August 1994. E. Atkociunas, R. Blake, A. Juozapavicius, M. Kazimianec (2005), “Image Processing in Road Traffic Analysis”, Nonlinear Analysis: Modelling and Control, 2005, Vol. 10, No. 4, p.315–332. Sebastien Wong, “Advanced Correlation Tracking of Objects in Cluttered Imagery”, The Proceedings of SPIE: Acquisition, Tracking and Pointing XIX, Orlando USA, 2005, pp. 5810-21. T. Horprasert, D. Harwood, and L.S. Davis, “A statistical approach for realtime robust background subtraction and shadow detection”, In Proc. of IEEE Frame Rate Workshop, pages 1–19, Kerkyra, Greece, 1999. Walker, E.L. Okuma, K., “Automatic extraction of invariant features for object recognition”, Fuzzy Information Processing Society, 2000. NAFIPS. 19th International Conference of the North American, pp. 163-167, Atlanta, GA, USA