**Формально-алгоритмическое обеспечение распознавания и слежения за динамическими**

**объектами.**

**Name scientific work.**

**Довнар С.С.1**

**Гурский Н.Н.**

**Скудняков Ю.А. 1**

1 Белоруский государственный университет информатики и радиоэлектроники

**Аннотация:** В данной работе исследуются возможности использования компьютерного зрения для распознавания и слеже- ния за динамическими объектами. В работе проверяется возможность распознавания объектов на основе SIFT-дескрипторов и гомографии, а также слежение за динамическими объектами с использованием алгоритма Лукаса-Канаде.

**Abstract.** This paper investigates the possibility of using computer vision for recognition and tracking of dynamic objects. The work veryfied the possibility of object recognition based on SIFT-descriptors and golografii and tracking of dynamic objects with using of the algorithm Lucas-Canada.

**Ключевые слова:** формально-алгоритмическое обеспечение, динамические обьекты, компьютерное зрение, гомография, SIFT-дескрипторы.

**Keywords:** formal-algorithmic support, dynamic objects, computer vision, homography, the SIFT-descriptors.