

ABSTRAK

Learning pada TLD adalah salah satu proses yang membedakan TLD dengan metode *tracking* objek lainnya. Proses *Learning* terjadi apabila objek yang diamati dalam suatu video terjadi *out-of-view* atau terjadi oklusi, saat objek tersebut akan muncul kembali maka akan terdeteksi kembali sebagai objek yang sedang diamati karena *learning* bertugas mengestimasi kesalahan deteksi dan terdapat *training example* untuk menghindari kesalahan. Untuk merepresentasikan objek yang diamati digunakan bentuk geometrik, seperti *bounding box*.

Sistem TLD diberikan input berupa *image sequences* dan diberikan nilai parameter skala dan parameter pergeseran yang sudah ditentukan. Selanjutnya dilakukan inisialisasi pada sebuah objek yang direpresentasikan dalam *bounding box* pada *frame* pertama. Setelah sistem TLD sudah selesai dijalankan, maka didapatkan output berbentuk *image sequences* yang sudah terdapat *bounding box*, dan nilai titik *bounding box*.

Hasil dari tugas akhir ini direpresentasikan dalam bentuk grafik *one-pass evaluation* (OPE) yang menunjukkan hasil parameter performansi, yaitu *success plot* dan *precision plot*. Masing-masing parameter performansi juga menampilkan grafik berdasarkan sebelas *challenge problem*. Secara keseluruhan, nilai *success plot* dan *precision plot* terbaik didapat pada nilai parameter skala 0.5 dan nilai parameter pergeseran 10 yang berarti, semakin kecil nilai parameter skala dan nilai parameter pergeseran maka semakin bagus performansinya.

Kata kunci: *Bounding box*, *groundtruth*, Skala, *Tracking-learning-detection* (TLD), *Frame*, pergeseran, atribut, *one-pass evaluation* (OPE).