# Подготовка данных

## Вычистить «артефакты»

## Нормализовать по «пороговому расстоянию» между точками (проредить)

# Построение навигационного каркаса

## Кластеризовать (большие сегменты, по расстоянию)

## Каждый новый кластер преобразовать в некоторое кол-во опорных отрезков

## Кластеризовать (меньшие сегменты, по излому между опорными отрезками)

## Каждый новый кластер преобразовать в один опорный отрезок

# Вычисление

## Совместить по отрезкам данные с двух соседних кадров

## Сохранить получившиеся смещение и поворот

# Применение результата

## Применить обратные смещение и поворот к результирующей карте

## Объединить данные с текущего кадра с результирующей картой