指示头转动（发给设备）

计算出滤波后的值

找运动物体中心点

图像压缩到经验值（400\*300）

高斯混合模型提取运动物体

形态学先开后闭

找到运动物体所有轮廓

对矩形面积在经验范围（200 - 30000）的所有轮廓填充空洞

将图像压缩到X轴维度

找到X轴方向运动，像素数量在经验范围（30 - 280）、间断不超过经验值（15）的起、终点

最长目标的起终点，存在则显示

找到最近经验值（5）个坐标中值，计算最近经验值（3）个均值{2个之前均值跟当前值均值}

长度在经验范围（30 - 200），认为是有效新坐标

最新值跟上次的值变化超过经验值（2）时，计算弧度作为目标

根据当前位置和目标位置，在经验值（1s）时间计算出移动速度

循环进行移动并显示，移动到目标相差一个速度单位的距离停止

相机取像