

```
开始
通过标定数据获取雷达坐标系原点的经纬度信息
;
将全体雷达数据按记录的时间划分为n_Gap帧
初始化一些参数与用于记录追踪情况的向量tracer_buffer;
while(当前处理的帧cnt < n_Gap?) {
    从雷达数据中提取帧cnt的全体数据curFrameAllData;
    创建OKIndex
    if (数据位置在四车道内 && RCS > RCSMin?) {
        将对应下标push到OKIndex中
    }
    对curFrameAllDat中的下标在OKIndex中的数据,
    按照速度,纵向距离,横向距离,RCS升序排序,得到curFrameData
    while(在tracer_buffer中有目标未被处理?) {
        if (在curFrameData找到能与目标相匹配的数据?) {
            在curFrameData中拿走对应数据点
            在进行卡夫曼滤波后记录结果
        }
        else {
            在对应的变量上的连续追踪失败次数+1
        }
        if (连续追踪失败次数>maxFailTime?) {
            将目标从追踪队列内移除
        }
        else {
            保留目标在追踪队列内
            连续追踪失败次数+1
        }
    }
    处理目标数+1
}
while (在得到curFrameData中有数据未被处理?) {
    if (数据的速度不等于0?) {
        if (在剩余的数据中,能找到多个速度相近,且位置接近的数据?) {
            在curFrameData中拿走对应数据点
            用这些数据构成一个追踪目标
            在进行卡夫曼滤波后记录结果
        }
    }
}
处理数据数+1
}
}
while (有结果未输出?) {
    if (该结果对应的车辆被记录追踪的次数>1?) {
        逐条输出结果
    }
}
结束
```

