1. 图片按Section10，SectionBig, SectionMedium, SectionLittle分类后；
2. 对当前图片P，如果定义为Section10，SectionBig,则不处理，如果定义为SectionMedium和SectionLittle，则统计实体截面积 （现有基牙约，可设置为100，开放该参数）的实体的数量；
3. 进一步，如果(可先设定为20，开放该参数) ，则对第2步中实体截面积的实体识别外接矩形轮廓长和宽；
4. 接着对下一张图片P+1以第2步和第3步方式处理，输出图片P与图片P+1中已进行外接矩形轮廓识别的所有对应实体轮廓长差值和轮廓宽差值
5. 若图片P与图片P+1中已进行外接矩形轮廓识别的对应实体轮廓长差值和轮廓宽差值在 或者 ()，此时给图片P的前后 (先设置为5，开放该参数) 张图片打上标签(SectionJump = True，默认为False)
6. 根据工艺包中的配置参数SectionJumpVcompensation = xxx，在打印过程中当前切片层识别到SectionJump = True时，对当前工艺包段中的运动速度使用SectionJumpVcompensation = xxx降速