1. 使用二值化方法提取图像中的蓝色物体；
2. 你合成最小包围矩形；
3. 循环判断每个矩形是否满足条件：

保留满足条件的矩形；

1. 找出留存矩形的中心点；
2. 使矩形两两配对，判断是否满足条件：

满足条件者匹配为一对，不再参与后续配对；

1. 取成功配对的两矩形，取中心点连线之中点的坐标。该坐标为装甲板中心的坐标；
2. 若存在复数的装甲板，则保留最靠近图像中央的点；
3. PID控制云台完成瞄准。