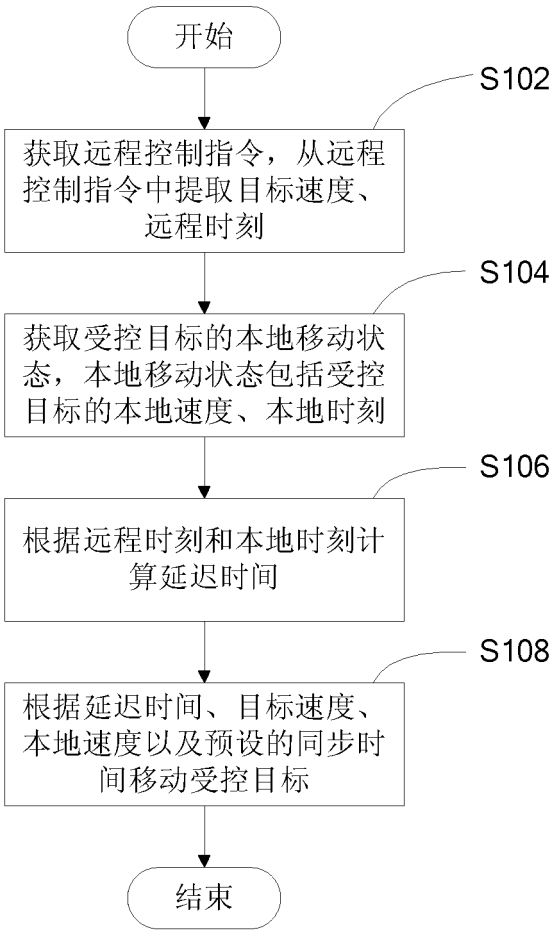
开始
S102
获取远程控制指令，从远程控制指令中提取目标速度、远程时刻
S104
获取受控目标的本地移动状态，本地移动状态包括受控目标的本地速度、本地时刻
S106
根据远程时刻和本地时刻计算延迟时间
S108
根据延迟时间、目标速度、本地速度以及预设的同步时间移动受控目标
结束

图 1

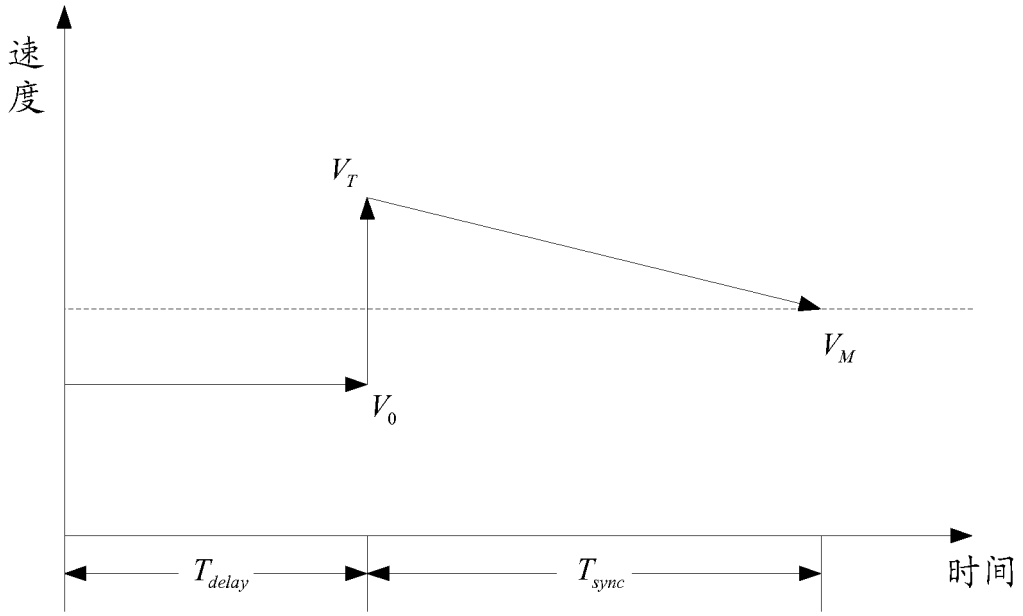

图 2

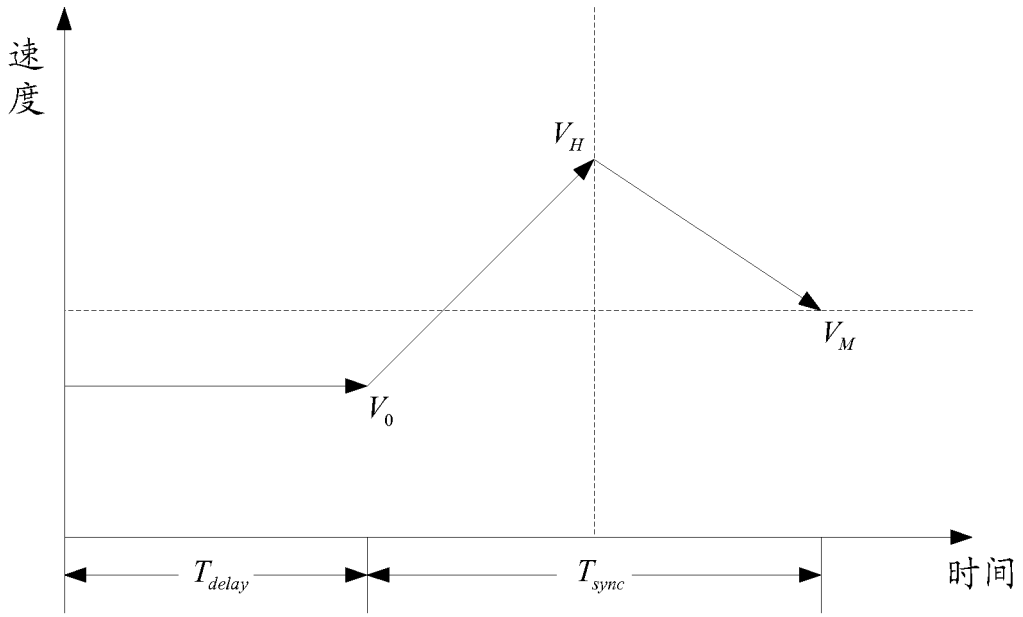

图 3

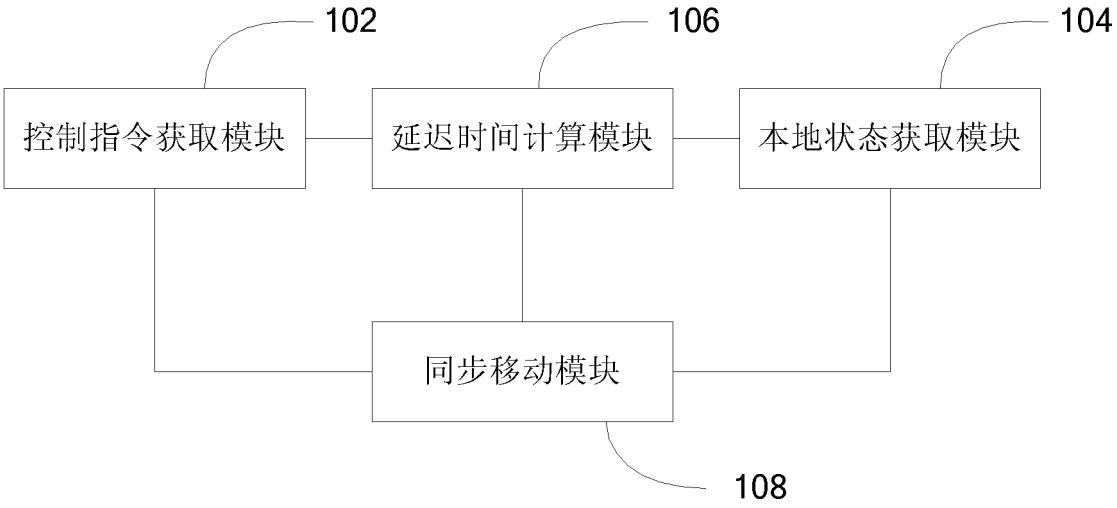

图 4