

Predicción

1. Predecir el estado siguiente.
2. Predecir el error de covarianza siguiente.

Actualización

1. Realizar observación.
2. Calcular ganancia de Kalman.
3. Actualizar estimación con la medición.
4. Actualizar error de covarianza.

Medida real

```
graph LR; P[Predicción] --> A[Actualización]; A --> P; MR[Medida real] --> A;
```

The diagram illustrates the Kalman filter cycle. It consists of two main rectangular boxes: 'Predicción' on the left and 'Actualización' on the right. A curved arrow points from the top of the 'Predicción' box to the top of the 'Actualización' box. Another curved arrow points from the bottom of the 'Actualización' box back to the bottom of the 'Predicción' box, forming a continuous loop. A straight vertical arrow points upwards from the text 'Medida real' to the bottom of the 'Actualización' box, indicating the input of a real measurement into the update step.