```
┌─────────────────┐
│     double      │
├─────────────────┤
│                 │
├─────────────────┤
│                 │
└─────────────────┘
         │
         │ -Q
         │ -A
         │ -R
         │ -B
         │ -C
         │ -x
         │ -x1
         │ -x2
         │ -cov
         ◇
```

it.unibo.torsello.bluetoothpositioning.filters.kalman Filter.KFilter
+ KFilter() + filter() + setMeasurementNoise() + setProcessNoise() - filter() - lastMeasurement()