

滤波器初始化

```
graph TD; A([滤波器初始化]) --> B[状态预测]; B --> C[协方差预测]; C --> D[卡尔曼增益计算]; D --> E[状态更新]; E --> F[协方差更新]; F --> G([挂起线程 1ms]);
```

状态预测

协方差预测

卡尔曼增益
计算

状态更新

协方差更新

挂起线程

1ms