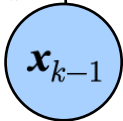


先验因子



$$\mathbf{x}_{k-1} - \bar{\mathbf{x}}_{k-1}$$



运动因子

$$\mathbf{x}_k - \mathbf{f}(\mathbf{x}_{k-1}, \mathbf{u}_k)$$



观测因子



$$\mathbf{z}_k - \mathbf{h}(\mathbf{x}_k)$$

