```
┌─────────────────────────────┐
│ traccc::kalman_actor         │
│ < algebra_t, vector_t        │
│        >::state              │
├─────────────────────────────┤
│ + m_track_states             │
│ + m_it                       │
├─────────────────────────────┤
│ + state()                    │
│ + state()                    │
│ + operator()()               │
│ + reset()                    │
│ + next()                     │
│ + is_complete()              │
└─────────────────────────────┘
```

```
┌─────────────────────────────┐
│ traccc::fitter_info          │
│ < transform3_type >          │
├─────────────────────────────┤
│ + fit_params                 │
│ + ndf                        │
│ + chi2                       │
├─────────────────────────────┤
│                              │
└─────────────────────────────┘
```

+m_fit_actor_state   +m_fit_info

```
┌─────────────────────────────┐
│ traccc::kalman_fitter        │
│ < stepper_t, navigator       │
│        _t >::state           │
├─────────────────────────────┤
│ + m_aborter_state            │
│ + m_transporter_state        │
│ + m_interactor_state         │
│ + m_resetter_state           │
├─────────────────────────────┤
│ + state()                    │
│ + state()                    │
│ + operator()()               │
└─────────────────────────────┘
```