



後続データ取得後
補間ににより \tilde{H}_{t+3} を算出

モデル更新時入力
 $\tilde{H}_{t+3}, H_{t+4}, H_{t+5}$

モデル更新時出力
 H_{t+6}

t ... 時刻, H_t ... 推定値, \tilde{H}_t ... 補間値, \hat{H}_{t+3} ... 予測値