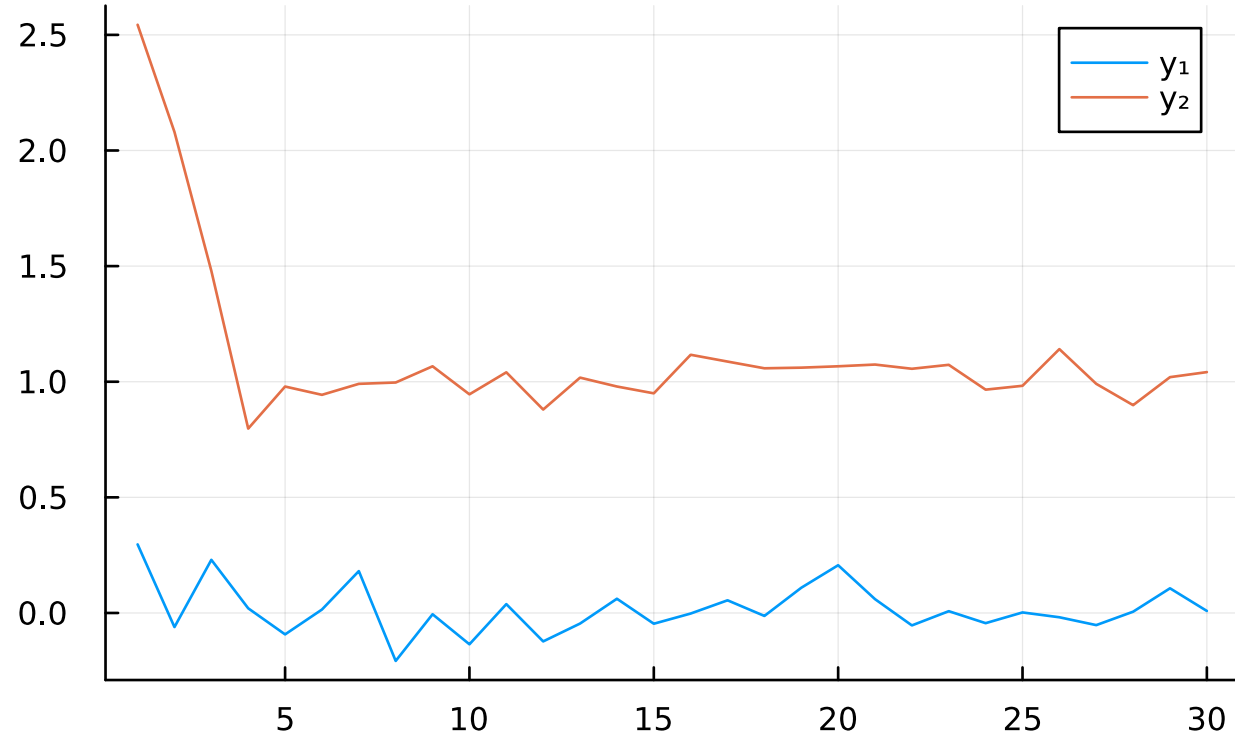


Ruido de dinámica con $\sigma = 0.01$

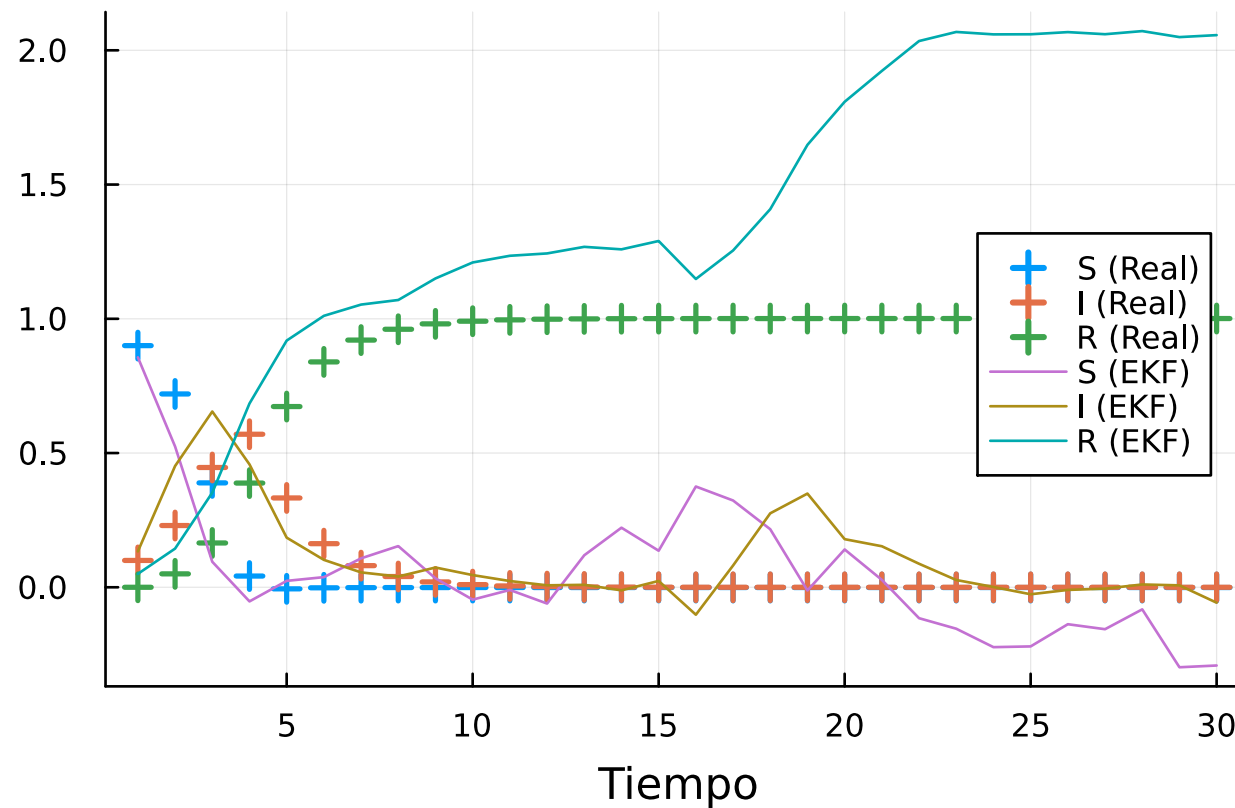
Observaciones no lineales ruidosas

Observaciones



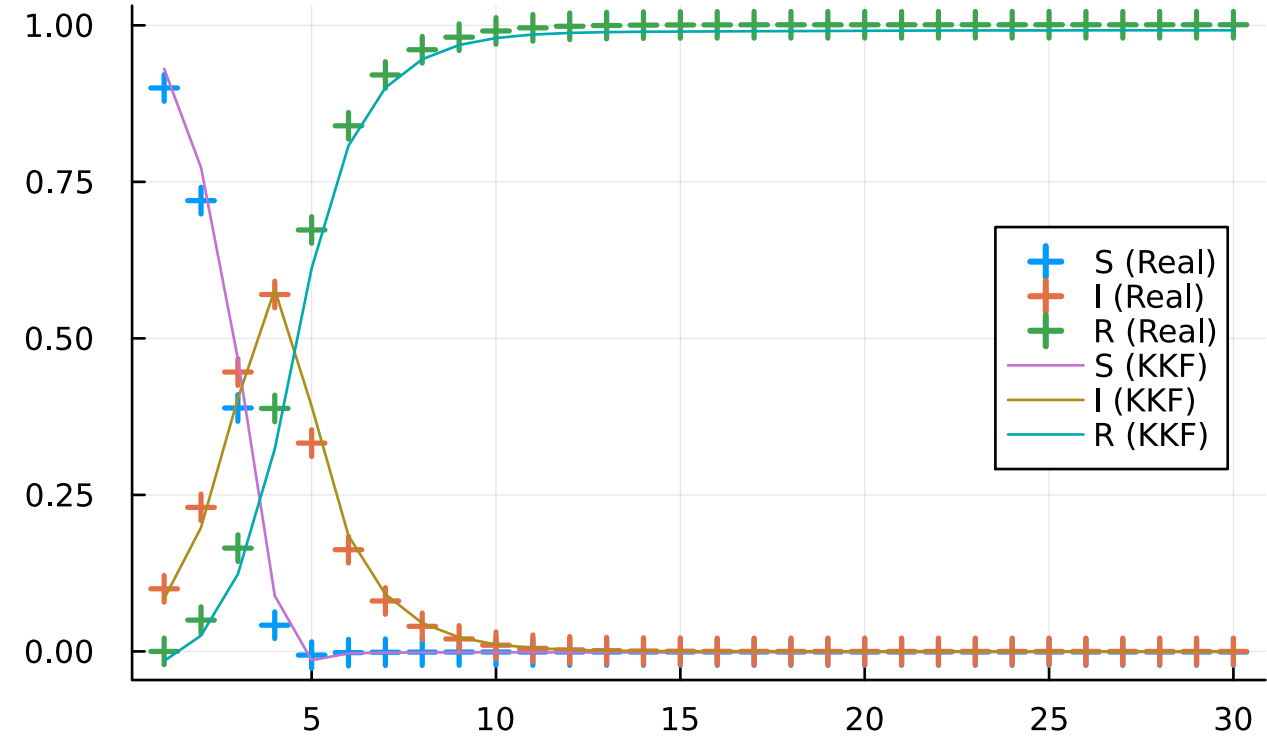
EKF

Estados



KKF

Estados



UKF

Estados

