

 P_{GPS}

IMU

 $\mathbf{a}, \boldsymbol{\omega}$

0

 $\mathbf{a}[50ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[50ms]$

1

 $\mathbf{a}[45ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[45ms]$

2

 $\mathbf{a}[40ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[40ms]$

3

 $\mathbf{a}[35ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[35ms]$

4

 $\mathbf{a}[30ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[30ms]$

5

 $P_{GPS}[50ms]$
 $\mathbf{a}[25ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[25ms]$

6

 $\mathbf{a}[20ms]$
 $\boldsymbol{\omega}[20ms]$

EKF

 $\left. \begin{matrix} \mathbf{P} \\ \mathbf{V} \\ \theta \end{matrix} \right\}$ Estados estimados en el
horizonte de tiempo retrasado

50ms