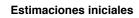
Actualización del modelado (predicción)

Predicción del estado siguiente

 $\hat{x}_k^- = A\hat{x}_{k-1} + Bu_{k-1}$

Predicción del error de covarianza

$$P_k^- = A P_{k-1} A^T + Q$$



$$\hat{x}_{k-1}, P_{k-1}$$

Actualización en la medición (corrección)

Cálculo de la ganancia K

$$K_k = P_k^- H^T (H P_k^- H^T + R)^{-1}$$

Actualizacón de la estimación con la medición z

$$\hat{x}_k = \hat{x}_k^- + K_k(z_k - H\hat{x}_K^-)$$

Actualización del error de covarianza

$$P_k = (I - K_k H) P_k^-$$