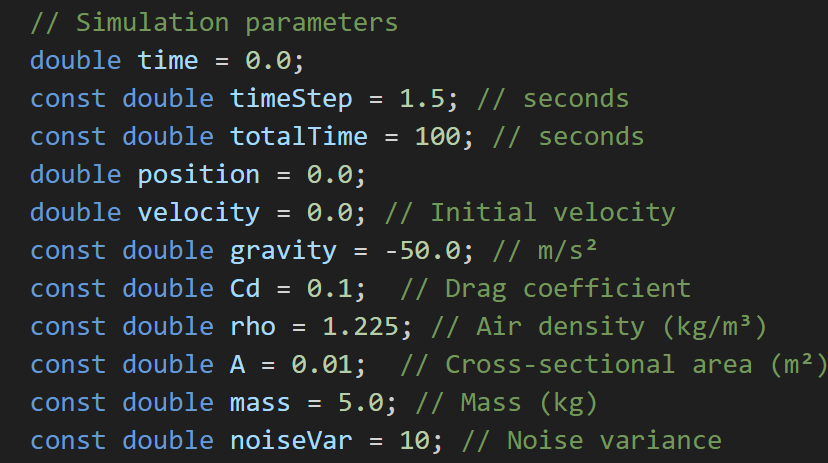
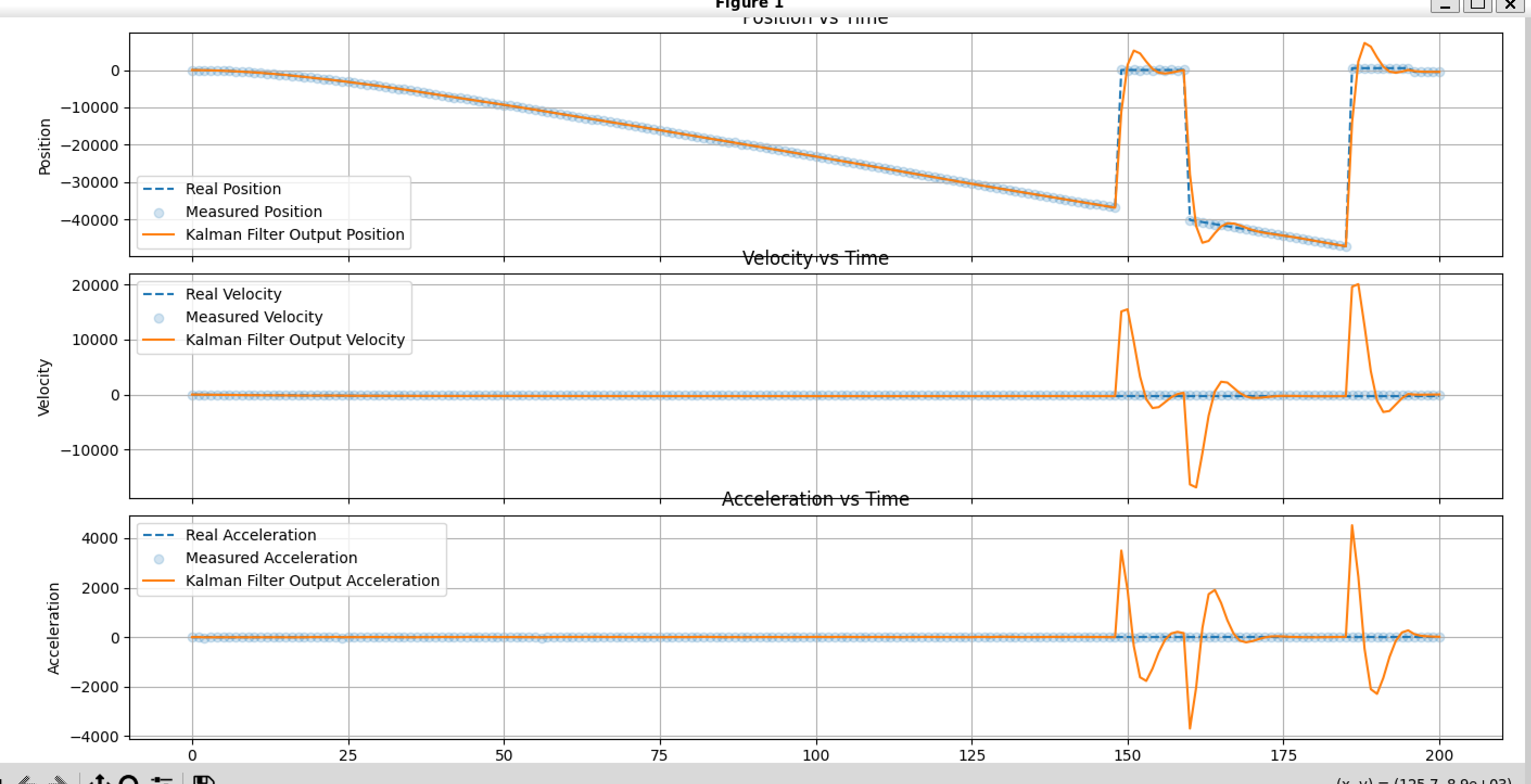
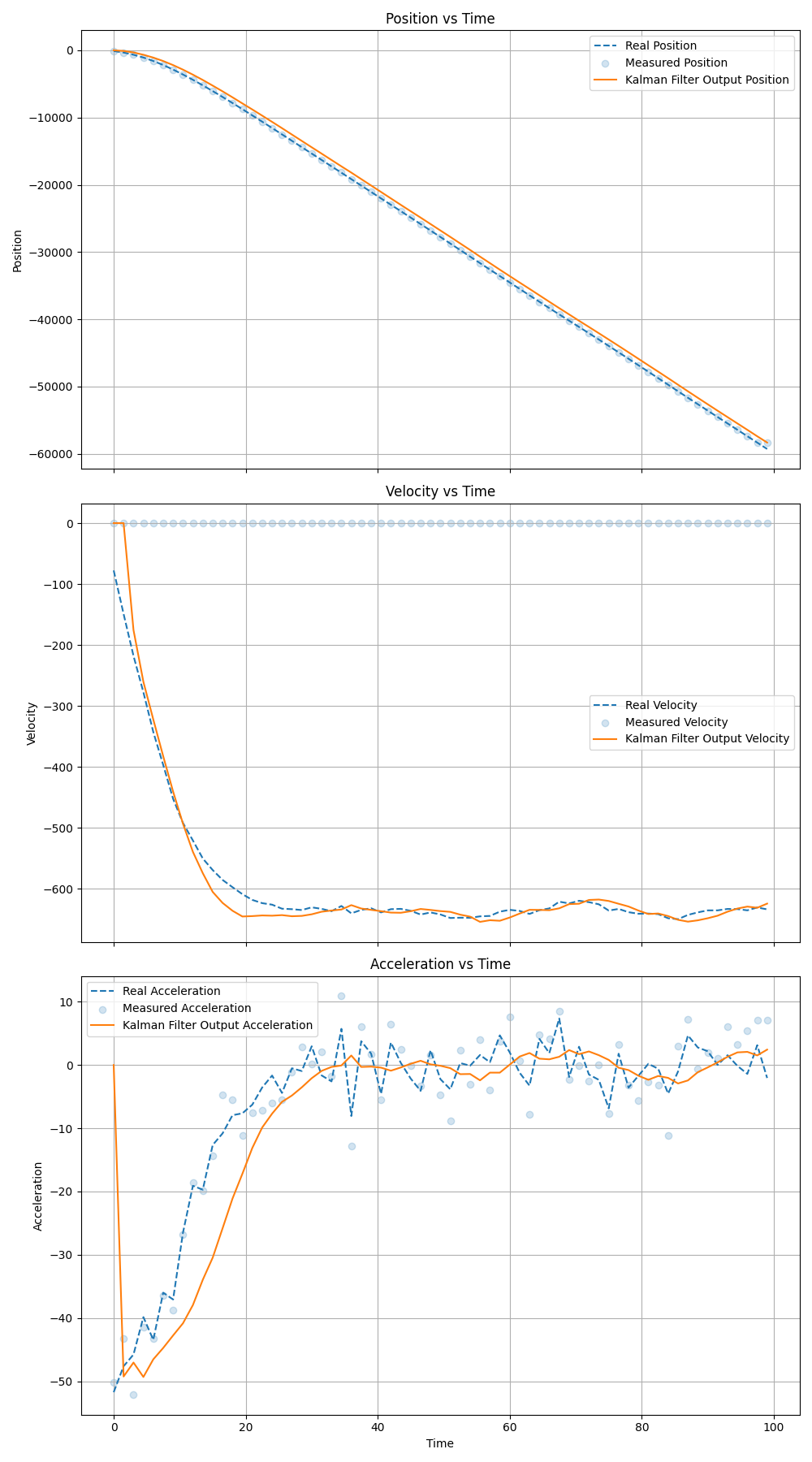
Reporte de análisis.

Simulación: Dragged con los siguientes parámetros  


Con errores de medición inducidos  




Y una matriz P final de A black background with white numbers

Description automatically generated

Que sucede si aumentamos process\_variance de 0.2 a 50.5?

A black background with white numbers

Description automatically generated

Hay mayor incerteza. Y si disminuimos la varianza del sensor a 5.0A black background with white numbers

Description automatically generated

El Filtro cree estar más en lo correcto, cuando realmente:

A graph with a line

Description automatically generated  
  
La posición sigue divergiendo…