## MicNavStateEstimator

# _curr_time_stamp
# _last_time_stamp
# _data_storer

+ MicNavStateEstimator()
+ ~MicNavStateEstimator()
+ add_imu_data()
+ add_gnss_data()
+ set_nav_state()
+ get_nav_state()
# update()

## MicKFINSEstimator

+ MicKFINSEstimator()
+ ~MicKFINSEstimator()
# update()