

Índice de contenidos

| | |
|---|-----------|
| Índice de contenidos | ii |
| Índice de figuras | iii |
| Índice de tablas | v |
| Resumen | vi |
| Abstract | vii |
| 1. Filtros Kalman | 4 |
| 1.1. Desarrollo matemático tradicional | 5 |
| 1.2. Desarrollo en términos de densidades de probabilidad | 10 |
| 1.3. Tratamiento de los vínculos | 13 |
| 1.3.1. Método de las <i>mediciones perfectas</i> | 15 |
| 1.3.2. Método de la <i>proyección</i> | 17 |
| 1.3.3. Pensando directamente en la densidad de probabilidad | 18 |
| 1.4. ¿Qué es y qué no es un filtro? | 22 |
| 2. Perdiendo el foco del modelo | 25 |
| 2.0.1. Péndulo en coordenadas cartesianas | 28 |
| 2.0.2. Dinámicas no analíticas | 36 |
| 3. La rotonda de Pioneros | 42 |
| 4. Comparación de modelos | 53 |
| 4.0.1. Aplicación al problema del péndulo | 60 |
| A. Proyección de las ecuaciones sobre la condición de vínculo | 68 |