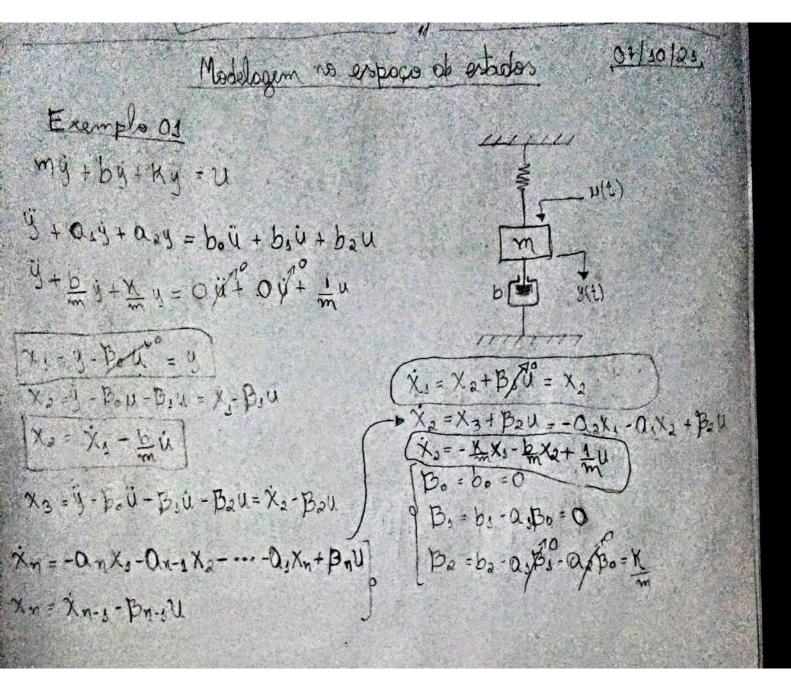
Alune: Joge Cost Disciplina: Sistema de Controle Professora: Dra Leslye



Achar noviaires de estado e suas derivados:

$$\begin{array}{lll} x_{3} = y_{3} - y_{3} - y_{3} - y_{3} \\ x_{4} = x_{3} - y_{3} - y_{3} - y_{3} - y_{3} \\ x_{5} = x_{5} + y_{5} u = x_{5} - y_{5} u \\ x_{5} = x_{5} + y_{5} u = x_{5} + y_{5} u \\ x_{5} = x_{5} - x_{5} - x_{5} + y_{5} u = x_{5} + y_{5} + y_{5} - y_{5} \\ x_{5} = x_{5} - x_{5} - x_{5} + x_{5} + y_{5} u \\ x_{5} = x_{5} - x_{5} - x_{5} - x_{5} + x_{5} + y_{5} u \\ x_{5} = x_{5} - x_{5} - x_{5} - x_{5} + x_{5} + y_{5} u \\ x_{5} = x_{5} - x_{5}$$