Analise do observador Saida estimada: $\hat{y}[k]$ Estado estimado: $\hat{x}[k]$ 0.1 600 0.08 400 0.06 0.04 200 0.02 0 Iteração [k] Iteração [k] Erro de rastreamento: e[k] = r[k] - y[k]Erro de estimativa: $\hat{e}[k] = x[k] - \hat{x}[k]$ 600 0.04 Euler 0.03 400 0.02 0.01 200 0 -0.01 Iteração [k] Iteração [k]