## Saída: y vs # Estado: x# vs x## 800 x# real v real 600 # estimado = x## estimado Estado Saída 400 0.05 200 0 2 Tempo (s) Tempo (s) Erro de estimação: ê# = x# - x# Erro de rastreamento: e = r - y 600

Comparação entre sistema e observador (Tustin)

