Analise do controlador Sinal de Controle u[k]Estado observado $\hat{x}[k]$ 5 0.1 0.08 4 0.06 0.04 2 0.02 0 Iteração [k] Iteração [k] Erro e[k]Saida y[k]600 600 400 400 Continuo Euler 200 200

