## Comparação entre sistema e observador (ZOH) Saída: y vs # Estado: x# vs x## 800 0.1 x# real y real # estimado x## estimado 600 Estado Saída 400 0.05 200 0 2 Tempo (s) Tempo (s) Erro de rastreamento: e = r - y Erro de estimação: ê# = x# - x#

