Analise do controlador $\times 10^3$ Sinal de Controle u[k] $\times 10^{3}$ stado observado $\hat{x}[k]$ 0 10 -2 -4 $\hat{x}[k]$ -6 -8 -10 0 1.5 1.5 0.5 0.5 0 Iteração [k] Iteração [k] 6 × 10³⁰⁷ ×10³⁰⁷ Erro e[k]Saida y[k]-2 Continuo Euler <u>/</u>[K] e[k]-4 0 -6 0 0.5 1.5 0 2 Iteração [k] Iteração [k]