Comparação entre sistema e observador (Tustin) Saída: y vs # Estado: x# vs x## 1000 0.08 x# real y real # estimado 📙 x## estimado -0.06 Estado 500 0.04 0.02 2 3 Tempo (s) Tempo (s) Erro de estimação: ê# = x# - x# Erro de rastreamento: e = r - y0 600 Erro de estimação 400 -2 200 -3 0 -4 3 2 Tempo (s) Tempo (s)