Analise do controlador (sem observador) Sinal de Controle u[k]Estado: x[k]6 0.1 0.08 30.06 <u>%</u> 0.04 0.02 Iteração [k] Iteração [k] Estado: $x_n[k]$ Saida y[k]15 800 600 10 Continuo — — ZOH Euler 5 200

Iteração [k]

Iteração [k]