Analise do Controlador Sinal de Controle u[k]Estado observado $\hat{x}[k]$ 1.5 0.1 0.08 $\frac{30.00}{x}$ 0.04 0.5 0.02 0 Iteração [k] Iteração [k] Erro e[k]Saida y[k]മവ 600 Contínuo ZOH Tustin Euler 400 600 ₹400 200 0 200 -200 Iteração [k] Iteração [k]