Comparação entre sistema e observador (Tustin) Saída: y vs # Estado: x# vs x## 800 y real x# real # estimado x## estimad 600 Estado Saída 400 0.5 200 0 2 3 Tempo (s) Tempo (s) Erro de estimação: ê# = x# - x# Erro de rastreamento: e = r - y600

