Analise do observador Saida estimada: $\hat{y}[k]$ Estado estimado: $\hat{x}[k]$ 800 0.1 600 0.08 0.06 ₹ 400 0.04 200 0.02 Iteração [k] Iteração [k] Errolde estimativa: $\hat{e}[k] = x[k] - \hat{x}[k]$ Erro de rastreamento: e[k] = r[k] - y[k]600 10 400 $\hat{e}[k]$ 200 0 Iteração [k] - ZOH Tustin Euler -200 3 Iteração [k]