**NEXT STEP**

1. Control of all the C code instruction by instruction and compatibility with Simulink controller
2. Set-up of the PID gain to reduce sovra-elongation and time of response
3. Hardware in the LOOP -> Try to introduce the non-idealises of Teensy (example with serial)
4. Try to use C coder

**DOMANDE EXTRA**

1. DISCRETIZZAZIONE: basta mettere il dt come tempo di esecuzione del blocco Ccaller? Decidere il dt migliore

2. ATTENZIONE ALLE VARIABILI IN MEMORIA QUANDO RUNNIAMO LA FUNZIONE, Simulink le salva? Meglio mettere variabili globali nel Ccaller

3. Varibili messe in double per uniformità con Simulink MA HA DAVVERO SENSO, è SOLO COMPUTAZIONE SPPRECATA visto anche la precisione dei sensori. Meglio float 32bit