Librerías faltantes:

Librería	Línea	Uso		
HVS.h	3456, 3513, 4542 4824	y de donde provienen esos datos.		
	4024	// Calculate Difference to maxvalue (unit 0,1K) if (HVS.stateT1E != HVS_T1E_IS_ON)		
		// offset (island) if (HVS.stateL1E != HVS_L1E_IS_ON)		
		// stop condition for mixture temperature if (HVS.stateT1E != HVS_T1E_IS_ON)		
ENG.h		Necesitamos la estructura de ENG(según feedback enviado corresponde a los datos del motor) para poder mapear variables y tener un entendimiento con el motor que vayamos a implementar.		

Variables o funciones faltantes:

Variables	Línea	Uso
TODO_OLD	3392 3495	#ifdef TODO_OLD
MAIN	2507	if (MAIN.Simulation)
MAIN_CONTROL	N/A	No tenemos MAIN_CONTROL, suponemos que es la función principal que realiza la lógica de cambio de modo de la maquina y demas.
CLIENT_VERSION	4013	#if (CLIENT_VERSION == IET)
io_calculate_AI_R_U_value io_calculate_AI_I_value	4514	io_calculate_AI_R_U_value(RECEIVER_TEMP, MIX.ReceiverTemperature.Raw, PARA[ParRefInd[MIX_OPTION_RECEIV_TEMP_SENSORPARREFIND]].Value, STOPCONDITION_70226, STOPCONDITION_70227);
MIX_P_T_FACTOR_APARREFIND	3371	ParIndex = MIX_P_T_FACTOR_APARREFIND
MIX_P_T_FACTOR_BPARREFIND	3372	ParIndex = MIX_P_T_FACTOR_BPARREFIND
NominalSpeed	4219	/ (TUR.NominalSpeed / 100)
GovernorAnalogOutputInternal	4221	TUR GovernorAnalogOutputInternal
ThrottlePositionPercent	4243	DK.ThrottlePositionPercent
AI_R_U_FUNCT	4511	AI_R_U_FUNCT[RECEIVER_TEMP].Assigned

Observaciones:

1. En el archivo MIX.h nos indica una línea de código que la función MIX_control() debe agregarse a la lista de tareas, pero esa función necesita argumentos de entrada y es llamada por la función Transit(máquina de estados).

```
//MIX.h
* @ void MIX_control() is called from 10Hz control Task
------//MIX.c
static void MIX_Control(const DU8 sig, DU8 mixer)
```