1. **STEP 1:**
   1. Edo lancia la simulazione utilizzando:
      1. Algoritmo unconstrained
      2. Simulazione senza cruise control
      3. Cost function: deltasum
   2. Otteniamo “u\_opt\_20190528”
2. **STEP 2:**
   1. Edo lancia la simulazione utilizzando:
      1. Algoritmo unconstrained
      2. Simulazione con cruise control
      3. X\_0 = u\_opt\_20190528, da 62 in poi 0.5/15
      4. Cost function:
   2. Otteniamo “310819\_uopt.mat”
3. **STEP 3:**
   1. Lanciamo una simulazione usando:
      1. Algoritmo constrained
      2. Simulazione con cruise control
      3. X\_0 = 310819\_uopt.mat
      4. Cost function: cost\_function\_gamma
      5. Constraints:
         1. Sulla pista
         2. Sulla velocità
         3. Sulla x finale
         4. Sulla y finale
      6. 50 iterazioni
   2. Otteniamo “310819\_uopt\_2.mat”

**sta dentro la pista ma non chiude.**

1. **STEP 4:**
   1. Lanciamo una simulazione usando:
      1. Algoritmo constrained
      2. Simulazione con cruise control
      3. X\_0 = 310819\_uopt\_2.mat
      4. Cost function: cost\_function\_gamma
      5. Constraints:
         1. Sulla pista
         2. Sulla velocità
         3. Sulla x finale
         4. Sulla y finale
      6. 500 iterazioni