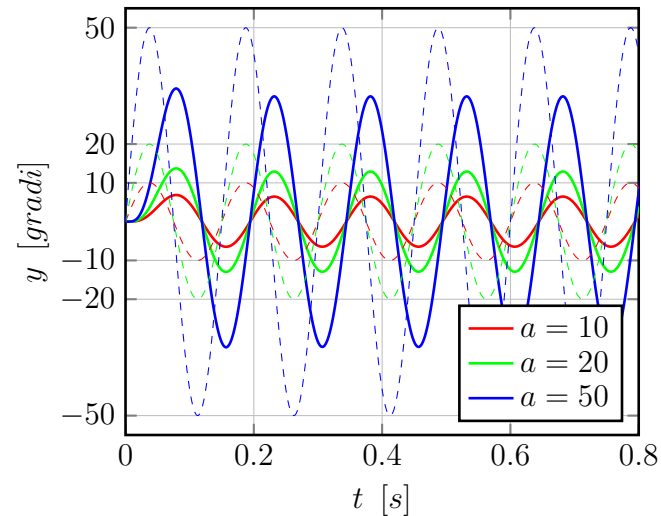


Uscite per $T_0 = 0.15$ [sec] con controllo integrale



Uscite per $T_0 = 0.15$ [sec] con modello interno

