* Cercare !!! ed aggiustare
* Manca la figura della varianza vera e interpolata
* Capitolo 1.1.1: From simple tests
* Table 1.1: My caption?
* Capitolo 1.1.2: ; dopo modulus
* Manca tavola encoder 1.1.3
* Capitolo: 1.2 sostituire con la parte nuova
* Capitolo 2.1: Definire Ke
* Capitolo 2.3: state of the motor scrivere current
* Capitolo 3.2: since the back-emf is proportinal to the velocity and opposed to motion, it behaves as the damping and it can be represented as gamma\*s.
* Capitolo 4.1.2: Since damping… Come finisce?
* Capitolo 4.1.3:
  + In the table below -> average values invece di mean (anche 4.3.1)
  + If we ‘had’ considered (valutare se spacificare che abbiamo fatto la prova)
  + Dampingif
  + Perché c diventa C? (c piccolo era la coppia usare sempre C e anche K)
* Capitolo 4.1.4: Eliminare ‘and then released’ The cart was released from a random initial condition *x*0 and then released.
* Capitolo 4.1.4: unmodelld manca E
* Capitolo: 4.2: Dire che si parla di Ke in overall identification
* Capitolo 4.2.2: Because of noise sensor -> Because of the sensor’s noise
* Capitolo 4.2.3:
  + From the experiments,
  + From figura 4.8 that -> sostituire con where
* Capitolo 4.2.4: spiegare meglio la frase iniziale
* Capitolo 4.3: those two sections are not presented -> The information presented in those two sections are not repeated
* Capitolo 6.1:
  + This was not seem as a problem
  + Poles of the motor ‘are’ not changing
  + M(s): chi è?
  + And ‘we’ used
  + Alfa beta e gamma, delta no?
* Capitolo 6.2:
  + Il primo paragrafo sembra contraddire il secondo
  + When the input voltage |v(t)|<c,
  + Perchè il displacement non è una sinusoide?
  + Margine di tolleranza 1% (specificare che è alfa, se lo è)
* Capitolo 6.3:
  + , dopo cm
  + Si muove fuori la risoluzione dell’encoder spiegare meglio
  + Plot g(v),v è in realtà plot di corrente??
* Capitolo 7:
  + Il punto 3 (state feedback) è una motivazione non un problema
  + The kalman filter chosen… che vuol dire? (is chosen L-optimally?)
  + Both ‘filters’ were tested
  + With the arduino board when the continuous model was used?
  + Punti 2 e 3 delle stime sono scritti in modo diverso
  + Regarding the first test (senza s)
  + 0.16 (test numero 2), 0.03 (test numero 3)
* Capitolo 8.2:
  + prima frase scritta male
  + Although (invece di though)
  + Figure 8.6: descrizione sbagliata
  + Figura 8.7: che c’entra LQG???
* Capitolo 8.3:
  + Manca la figura con il terzo ordine (gian: non l’ho messa perchè si sovrappongono perfettamente)
* Captiolo 8.4:
  + Equazione 8.3: mancano le parentesi
  + A-BK: il K è Kx?
* Capitolo 9.2:

Vecchia formattazione (parti non più ritrovate)

Parte 2

* Capitolo 1.1.1: To accurately identify the mass of the cart and the stiffness/damping of the spring  
  ,the motor was detached from the cart, in order to reduce influence of friction due to the pinion and rack. Eliminare il periodo perchè uguale a quello del capitolo 1.1
* Capitolo 1.1.3: *ωm−nl* Meglio ωm,nl altrimenti sembra un meno

*Alberto Ficicchia*: BSc degree in Electronics Engineering, enrolled at the M.Sci. degree in Automation and Control Engineering at Politecnico di Milano. His thesis will focus on Stochastic Model Predictive Control, comparing analytical and scenario approaches.