* Definire Ke nel capitolo 0.1
* Capitolo 0.1: x indica sia la corrente che la posizione. Cambiare i nomi
* Capitolo 0.1: F(t)=cl(t) , manca un 2/D
* Capitolo 0.2: Specificare che i due stati sono posizione e velocità
* Capitolo 0.3: quelli misurabili sono il primo e il secondo stato. Il terzo è la velocità
* Capitolo 0.3 F(t) = γi(t) – 4/D^2Jxpp , xpp=x3p
* Capitolo 0.6: spostare interamente in appendice
* Capitolo 0.7: 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 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 delc capitolo 1.1
* Capitolo 1.1.2: Since damping… Come finisce?
* Capitolo 1.1.3: *ωm−nl* Meglio ωm,nl altrimenti sembra un meno
* Capitolo 1.1.3: dampingif Nella pagina successiva manca un blank
* Capitolo 1.1.4: Eliminare ‘and then released’ The cart was released from a random initial condition *x*0 and then released.
* Capitolo 1.1.4: unmodelld manca E
* Capitolo 1.2.2: Because of noise sensor -> Because of the sensor’s noise