

- [admin](#)
 - [How to Run a Pool Test](#)
- [Computer Science](#)
 - [AI](#)
 - [Cameras](#)
 - [Coding Conventions](#)
 - [Control System](#)
 - [Controllers](#)
 - [Coordinate System](#)
 - [Dynamic DNS Server Setup](#)
 - [Firmware](#)
 - [Fusion](#)
 - [Getting Started](#)
 - [Foxy Prerequisite Software Setup](#)
 - [Git](#)
 - [Gitlab CI](#)
 - [Hydrophones](#)
 - [Multilateration](#)
 - [Pinger Bearing](#)
 - [Trilateration](#)
 - [Trilateration Setup](#)
 - [localization](#)
 - [kalman](#)
 - [Kalman Filter Algorithm](#)
 - [Kalman Filter Introduction](#)
 - [3D Rotation](#)
 - [Sensors](#)
 - [Logging](#)
 - [Networking](#)
 - [Profiling](#)
 - [ROS](#)
 - [ROS Cheat Sheet](#)
 - [Errors and Known Solutions](#)
 - [Networking](#)
 - [Using ROS Bag](#)
 - [Using ROS Console](#)
 - [Using ROS CLI File Commands](#)
 - [Using ROS Launch](#)
 - [Using ROS Node](#)
 - [Using ROS Param](#)
 - [Using ROS Topic](#)
 - [ROS Tutorials](#)
 - [Roscore Daemon](#)
 - [Simulator](#)
 - [Simulator Bridge](#)
 - [Running Gazebo Simulator](#)
 - [Thruster Plugin](#)
 - [SLAM](#)
 - [Testing](#)
 - [Code Coverage](#)
 - [Writing Tests](#)

- [ROS Topics](#)
- [USB Setup](#)
- [UPS Setup](#)
- [Vision](#)
 - [Image Tagging](#)
 - [Legacy Documentation](#)
 - [Legacy Image Tagging](#)
 - [Object Detection](#)
- [Electrical Engineering](#)
 - [Battery Charging](#)
 - [boards](#)
 - [BNO Adapter](#)
 - [Depth Sensor](#)
 - [Digital Isolator](#)
 - [Hydrophone Board](#)
 - [Interface Converter](#)
 - [LED Controller](#)
 - [Maestro Adapter](#)
 - [Pneumatics](#)
 - [Cabling Documentation](#)
 - [Hydrophones](#)
 - [Interface Converters](#)
 - [Kicad](#)
 - [Microcontroller Programming](#)
 - [How to Order Parts](#)
- [General](#)
- [Legacy Documentation](#)
 - [2016](#)
 - [CS Legacy](#)
 - [RoboVision](#)
 - [simulator](#)
 - [Electrical Engineering](#)
 - [Bootloader](#)
 - [The Hex Parser](#)
 - [Sensor System](#)
 - [Thrusters](#)
 - [2017](#)
 - [Electrical Engineering](#)
 - [Devices](#)
 - [Primary System Design](#)
 - [Sensor System - Inquiry](#)
- [Mechanical Engineering](#)
 - [Meeting Minutes](#)
 - [September](#)
 - [GrabCAD](#)
- [playground](#)

From:

<https://robosub.eecs.wsu.edu/wiki/> - **Palouse RoboSub Technical Documentation**

Permanent link:

<https://robosub.eecs.wsu.edu/wiki/sidebar?rev=1471676871>



Last update: **2016/08/20 00:07**