

- [Home](#)
 - [Computer Science](#)
 - [AI](#)
 - [AI](#)
 - [Cameras](#)
 - [Cameras](#)
 - [Coding Conventions](#)
 - [Coding Conventions](#)
 - [Control System](#)
 - [Control System](#)
 - [Controllers](#)
 - [Controllers](#)
 - [Coordinate System](#)
 - [Coordinate System](#)
 - [Dynamic DNS Server Setup](#)
 - [Dynamic DNS Server Setup](#)
 - [Firmware](#)
 - [Firmware](#)
 - [Fusion](#)
 - [Fusion](#)
 - [Getting Started](#)
 - [Foxy Prerequisite Software Setup](#)
 - [Getting Started](#)
 - [Git](#)
 - [Git](#)
 - [Gitlab CI](#)
 - [Gitlab CI](#)
 - [Hydrophones](#)
 - [Multilateration](#)
 - [Multilateration](#)
 - [Pinger Bearing](#)
 - [Pinger Bearing](#)
 - [Trilateration](#)
 - [Trilateration](#)
 - [Trilateration Setup](#)
 - [Trilateration Setup](#)
 - [Hydrophones](#)
 - [Logging](#)
 - [Logging](#)
 - [Networking](#)
 - [Networking](#)
 - [Profiling](#)
 - [Profiling](#)
 - [ROS](#)
 - [Errors and Known Solutions](#)
 - [Errors and Known Solutions](#)
 - [Networking](#)
 - [Networking](#)
 - [ROS Cheat Sheet](#)
 - [ROS Cheat Sheet](#)
 - [ROS Tutorials](#)

- [ROS Tutorials](#)
- [Using ROS Bag](#)
 - [Using ROS Bag](#)
- [Using ROS CLI File Commands](#)
 - [Using ROS CLI File Commands](#)
- [Using ROS Console](#)
 - [Using ROS Console](#)
- [Using ROS Launch](#)
 - [Using ROS Launch](#)
- [Using ROS Node](#)
 - [Using ROS Node](#)
- [Using ROS Param](#)
 - [Using ROS Param](#)
- [Using ROS Topic](#)
 - [Using ROS Topic](#)
- [ROS](#)
- [ROS Topics](#)
 - [ROS Topics](#)
- [Roscore Daemon](#)
 - [Roscore Daemon](#)
- [SLAM](#)
 - [SLAM](#)
- [Simulator](#)
 - [Running Gazebo Simulator](#)
 - [Running Gazebo Simulator](#)
 - [Simulator Bridge](#)
 - [Simulator Bridge](#)
 - [Thruster Plugin](#)
 - [Thruster Plugin](#)
 - [Simulator](#)
- [Testing](#)
 - [Code Coverage](#)
 - [Code Coverage](#)
 - [Testing](#)
- [UPS Setup](#)
 - [UPS Setup](#)
- [USB Setup](#)
 - [USB Setup](#)
- [Vision](#)
 - [Image Tagging](#)
 - [Image Tagging](#)
 - [Legacy Documentation](#)
 - [Legacy Image Tagging](#)
 - [Object Detection](#)
 - [Object Detection](#)
 - [Vision](#)
- [Writing Tests](#)
 - [Writing Tests](#)
- [localization](#)
 - [3D Rotation](#)
 - [3D Rotation](#)

- Sensors
 - Sensors
- kalman
 - Kalman Filter Algorithm
 - Kalman Filter Algorithm
 - Kalman Filter Introduction
 - Kalman Filter Introduction
- Computer Science
- Electrical Engineering
 - Battery Charging
 - Battery Charging
 - Cabling Documentation
 - Cabling Documentation
 - Hydrophones
 - Hydrophones
 - Interface Converters
 - Interface Converters
 - Kicad
 - Kicad
 - Microcontroller Programming
 - Microcontroller Programming
 - boards
 - BNO Adapter
 - BNO Adapter
 - Depth Sensor
 - Depth Sensor
 - Digital Isolator
 - Digital Isolator
 - Hydrophone Board
 - Hydrophone Board
 - Interface Converter
 - Interface Converter
 - LED Controller
 - LED Controller
 - Maestro Adapter
 - Maestro Adapter
 - Pneumatics
 - Pneumatics
 - Electrical Engineering
 - How to Order Parts
- General
 - General
- Legacy Documentation
 - 2016
 - CS Legacy
 - RoboVision
 - RoboVision
 - simulator
 - (Legacy) Unity Simulator Setup
 - (Legacy) Unity Simulator Setup
 - CS Legacy

- [Electrical Engineering](#)
 - [Bootloader](#)
 - [Bootloader](#)
 - [Sensor System](#)
 - [Sensor System](#)
 - [The Hex Parser](#)
 - [The Hex Parser](#)
 - [Electrical Engineering](#)
 - [Thrusters](#)
- [start](#)
- [2017](#)
 - [Electrical Engineering](#)
 - [Devices](#)
 - [Devices](#)
 - [Primary System Design](#)
 - [Primary System Design](#)
 - [Sensor System - Inquiry](#)
 - [Sensor System - Inquiry](#)
 - [Electrical Engineering](#)
 - [2017](#)
 - [Legacy Documentation](#)
- [Mechanical Engineering](#)
 - [GrabCAD](#)
 - [GrabCAD](#)
 - [Meeting Minutes](#)
 - [September](#)
 - [September](#)
 - [Meeting Minutes](#)
 - [Mechanical Engineering](#)
- [admin](#)
 - [How to Run a Pool Test](#)
 - [start](#)
- [playground](#)
- [Home](#)

From:

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

Permanent link:

<https://robosub.eecs.wsu.edu/wiki/sidebar?rev=1541477200>



Last update: **2018/11/05 20:06**