Lab 3: Geometric Controller for a Quadrotor

VNAV 2020

https://mit-spark.github.io/VNAV2020-handouts/lab3/
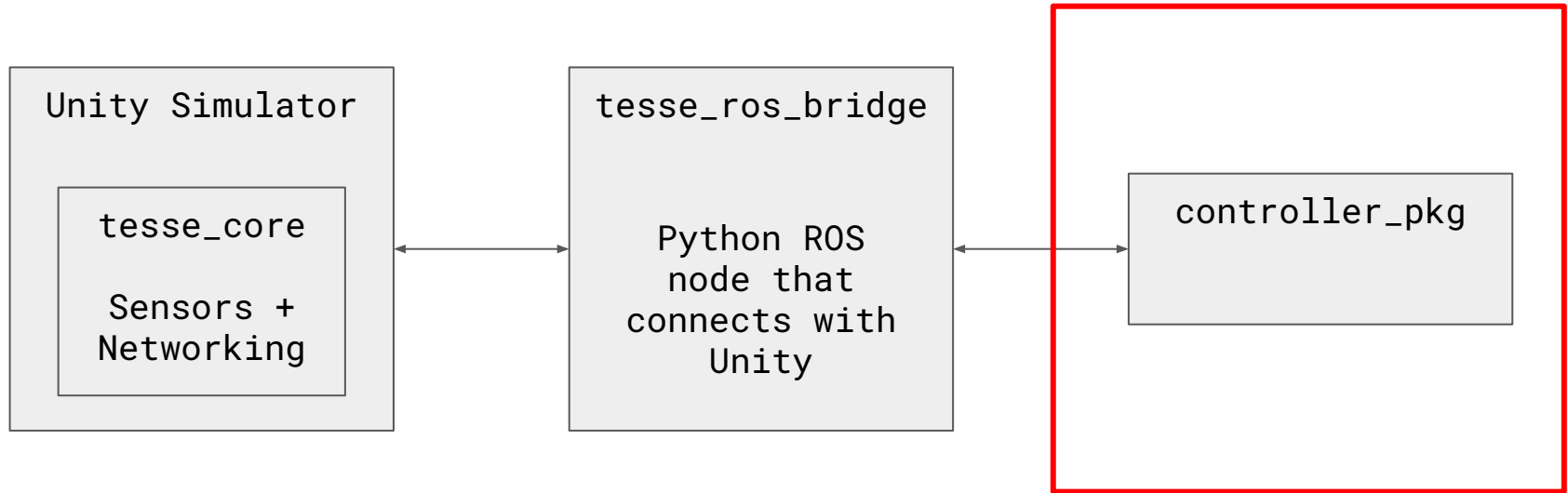
```
┌─────────────────────┐     ┌─────────────────────┐     ┌─────────────────────┐
│ Unity Simulator     │     │ tesse_ros_bridge    │     │                     │
│                     │     │                     │     │  ┌───────────────┐  │
│  ┌───────────────┐  │     │   Python ROS        │     │  │ controller_pkg│  │
│  │ tesse_core    │  │◄───►│   node that         │◄───►│  │               │  │
│  │               │  │     │   connects with     │     │  └───────────────┘  │
│  │ Sensors +     │  │     │   Unity             │     │                     │
│  │ Networking    │  │     │                     │     │                     │
│  └───────────────┘  │     │                     │     │                     │
└─────────────────────┘     └─────────────────────┘     └─────────────────────┘
                                                          Your code goes
                                                              here!
```

3

Tilix: Tiling Terminal Emulator

https://gnunn1.github.io/tilix-web/

sudo apt install tilix

16.485 Visual Navigation for Autonomous Vehicles (VNAV)
Fall 2020