

# Table of Contents

1. Brain node .....	2
1.1. Repository.....	2
1.2. Components .....	2

## Welcome

### Project Willy

- [History of Willy](#)
- [Project Willy](#)
- [Publicity](#)
- [Sponsors](#)

### Getting started

- [Development Guide](#)
- [Driving Willy](#)
- [Documentation](#)

### Build of Willy

- [Design history](#)
- [Requirements](#)
- [Design reference](#)
- [Physical build](#)
- [Hardware](#)

### Robotic Operating System

- [Introduction to ROS](#)
- [ROS Tutorials](#)
- [Multi master](#)

### Architecture

- [Software Architecture](#)
- [Hardware Architecture](#)
- [ROS topic design](#)

### Hardware nodes

- [sensor node](#)
- [si node](#)
- [power node](#)
- [WillyWRT](#)

## Components

- [ROS master](#)
- [New ROS master on Lubuntu](#)
- [Brain](#)
- [Sonar](#)
- [Lidar](#)
- [Localization and navigation](#)
- [Motor controller](#)
- [Joystick](#)
- [Social interaction](#)
- [Speech](#)
- [Speech recognition](#)

## Radeffect App

- [Radeffect App](#)

## Lessons learned

- [Todo & Advice](#)
- [Lessons Learned](#)

## Archive

- [Previous Groups](#)
- [Research Archive](#)
- [Skylab Architecture](#)
- [Skylab](#)

# 1. Brain node

The brain node contains all the components for the main operation of Willy.

## 1.1. Repository

[Windesheim-Willy/brain\\_node](#)

## 1.2. Components

- [ROS master](#)
- [Brain](#)