

Table of Contents

1. Power 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. Power node

The power node contains all main components for driving of Willy.

1.1. Repository

[Windesheim-Willy/power_node](#)

1.2. Components

- [Motor controller](#)
- [Human detection](#)
- [Brain](#)

- Joystick
- Lidar
- Ros Master
- Navigation stack