

# Table of Contents

- 1. Power node ..... 2
  - 1.1. Repository..... 2
  - 1.2. Components ..... 3

## **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](#)
- [Skylab Architecture](#)
- [ROS topic design](#)

### **Hardware nodes**

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

### **Components**

- [ROS master](#)
- [New ROS master on Ubuntu](#)
- [Brain](#)

- [Sonar](#)
- [Lidar](#)
- [Localization and navigation](#)
- [Motor controller](#)
- [Joystick](#)
- [Social interaction](#)
- [Speech](#)
- [Speech recognition](#)

## **Skylab**

- [Setup Skylab](#)
- [Python scripts](#)
- [Webserver](#)
- [Functions of the webserver](#)
- [Skylab servers](#)
- [ROS installation on Ubuntu VMs in Skylab](#)
- [DNS,DHCP, pfSense & Ubuntu](#)

## **Radeffect App**

- [Radeffect App](#)

## **Lessons learned**

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

## **Archive**

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

# **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](#)