

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

- [Introduction to ROS](#)
- [Development Guide](#)
- [Driving Willy](#)
- [Manual](#)
- [Wiki Manual](#)

Build of Willy

- [Design history](#)
- [Hardware](#)

Architecture

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

Raspberry Pi's

- [Sensor node](#)
- [Social Interaction node](#)
- [Power node](#)

Components

- [ROS master](#)
- [New ROS master on Ubuntu](#)
- [Sonar](#)
- [Lidar](#)
- [Kinect](#)
- [Localization and navigation](#)

- [Motor controller](#)
- [Joystick](#)

Lessons learned

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

Archive

- [Previous Groups](#)
- [Research Archive](#)
- [Skylab Architecture](#)
- [Skylab](#)
- [Multi master](#)
- [WillyWRT](#)
- [Realisation](#)
- [Hardware](#)
- [Brain](#)
- [Design Guild](#)
- [Social interaction](#)
- [Speech](#)
- [Speech recognition](#)
- [IMU](#)
- [Human Detection](#)
- [Radeffect App](#)

1. Power node

The power node is the centerpiece of Willy The Robot. It is a laptop with a powerful enough processor and plenty of memory to run the ROS core, autonomous driving algorithms and much, much more.

1.1. Repository

[Windesheim-Willy/power_node](#)

1.2. Components

- [Motor controller](#)

- [Human detection](#)
- [Brain](#)
- [Joystick](#)
- [Lidar](#)
- [Ros Master](#)
- [Navigation stack](#)