

# Table of Contents

1. Sensor 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 Lubuntu](#)
- [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. Sensor node

The sensor node contains components to process sensor information and publish this information on the respective topic(s). All the data that the sensors read are processed through the sensor node.

## 1.1. Repository

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

## 1.2. Components

- [Sonar](#)
- [OpenMV](#)