

# Table of Contents

1. Software architecture document .....	2
-----------------------------------------	---

## **Welcome**

### **Project Willy**

- [Willy](#)
- [Publicity](#)
- [Sponsors](#)

### **Startup Willy**

- [Driving Willy](#)
- [Remote](#)
- [Willy Web](#)

### **Configuration**

- [GIT Setup](#)
- [Ubuntu](#)
- [Remote](#)
- [Wiki](#)

### **ROS**

- [Introduction to ROS](#)
- [Navigation](#)

### **Technical**

- [Development Guide](#)
- [Findings](#)
- [Hardware](#)
- [Known Bugs](#)
- [Parameters](#)
- [Software](#)

### **Web interface**

- [Development Guide](#)
- [SAD](#)
- [RosNodeJs](#)
- [Interaction](#)

### **Research**

- [Hardware](#)
- [Peripherals](#)
- [Sensors](#)
- [Social interaction](#)

- [Software](#)
- [Web interface](#)

## **Design**

- [Background](#)
- [Design Guide](#)
- [Technical](#)
- [Realisation](#)

## **Status and Advice**

- [Status](#)
- [Todo & Advice](#)

## **Archive**

- [\(2016/2\) Initial design](#)
- [\(2017/1\) Base & Functionalities](#)
- [\(2017/2\) Research](#)

# **1. Software architecture document**

The [Software Architecture Document](#) contains all the functional requirements, use cases and wireframes. It also includes a technical overview and explanation about the written code and how RosNodeJS is implemented. The wiki contains some more info about RosNodeJs because it lacks a proper documentation.