

# Table of Contents

|                                       |    |
|---------------------------------------|----|
| 1. Hardware .....                     | 3  |
| 1.1. Batteries .....                  | 3  |
| 2. Peripherals .....                  | 5  |
| 2.1. Screen .....                     | 5  |
| 2.2. Alternative interaction .....    | 5  |
| 3. Sensors .....                      | 7  |
| 3.1. Leap .....                       | 7  |
| 3.2. Lidar, Kinect & Ultrasonic ..... | 7  |
| 4. Social interaction .....           | 8  |
| 5. Software .....                     | 10 |
| 5.1. Backup .....                     | 10 |
| 5.2. Ubuntu .....                     | 10 |
| 6. Web-Interface .....                | 11 |

## **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](#)

## **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. Hardware**

## **1.1. Batteries**

[Research Batteries](#)

## **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](#)

# **2. Peripherals**

## **2.1. Screen**

[Research Screen](#)

## **2.2. Alternative interaction**

[Research Alternative interaction](#)

### **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](#)

## 3. Sensors

### 3.1. Leap

[Research Leap](#)

### 3.2. Lidar, Kinect & Ultrasonic

[Research Indoor navigation](#)

#### **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](#)

# 4. Social interaction

[Research Social interaction](#)

## 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](#)

# 5. Software

## 5.1. Backup

[Research Back-up](#)

## 5.2. Ubuntu

[Research Current status](#)

### 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](#)

## **6. Web-Interface**

[Research Current status](#)