

Table of Contents

1. Sensors	2
1.1. Leap	2
1.2. Lidar, Kinect & Ultrasonic.....	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. Sensors

1.1. Leap

[Research Leap](#)

1.2. Lidar, Kinect & Ultrasonic

[Research Indoor navigation](#)