Ein Bild, das Schrift, Grafiken, Logo, Grafikdesign enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Nepomuk Crhonek

Noser Young AG/Accenture

Arbeitsjournal

A purple arrow on a black background

Description automatically generated

KW18/2025

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Wochentag | Tätigkeit | Zeit in Minuten |
| Montag  28.04.2025  NY | Lupe des Monats über Firebase Studio vorbereitet  Lupe des Monats aufgenommen  Driver Probleme mit dem Go2 reparieren angefangen  **Total** | 231  38  235  **504** |
| Dienstag  29.04.2025  NY | Driver Probleme mit Claude Code repariert  [TikTok Live API](https://github.com/ankyxynux/Go2-TikTokLiveAPI/blob/main/TikTokLiveAPI/my_scripts/LocalGo2100TOPSModule.py) umgeschrieben  Ausführliche Tests für die TikTok API geschrieben  Alles getestet  [Überhitzen von Motoren issue](https://github.com/ankyxynux/Go2-TikTokLiveAPI/issues/1) bekommen  Unitree support angeschrieben  Nach der Action in balance\_stand gehen\* **Total** | 32  261  77  20  21  37  40  **504** |
| Mittwoch  30.04.2025 | Frei  **Total** | **504** |
| Donnerstag  01.05.2025 | Frei  **Total** | **504** |
| Freitag  02.05.2025 | Frei  **Total** | **504** |

Den Dienstag konnte ich nicht ausführlich schreiben da nicht viel Platz zur Verfügung ist. Ich habe alles ausführlich in den GitHub commits/issues dokumentiert. Wir(Marcel und Nepomuk) haben alle Ausbilder in unser GitHub Repository eingeladen. Eine eher wenig ausführliche Beschreibung ist auch hier beim Wochenrückblick.

\*Ich meine damit dass wir den StandMode wechseln müssen in den balance\_stand wechseln müssen da lock Mode eine grössere Chance hat zum Überhitzen.

Wochenrückblick

Diese Woche durften wir weiter an unserem Projekt mit dem Go2 arbeiten. Ich musste allein daran arbeiten, da Marcel diese Woche Ferien genommen hat. Wir haben es so weit geschafft, dass wir den Roboter mit High-Level-Control steuern können. Leider war das Problem dabei, dass wir immer mit einem LAN-Kabel mit dem Roboter verbunden sein mussten. Jetzt haben wir herausgefunden, dass der Go2 einen 100TOPS (Trillions of Operations per Second) Chip hat, mit welchem wir den Roboter auch steuern können. Das gab am Anfang sehr viele Probleme mit den Treibern vom WLAN und LAN. Man kann sich den Computer obendrauf wie einen normalen externen Computer mit Ubuntu vorstellen, der aber auch mit dem Roboter verbunden ist. Wenn man ihn nicht verwendet, leitet er nur alle Commands weiter an den Computer des Roboters. Hier ist auch noch eine [Dokumentation](https://support.unitree.com/home/en/developer/module_update) zu dem Expansion Dock.

Reflexion

Wie angesprochen, hatten wir ein Problem mit dem Expansion Dock. Das Problem war, dass wir die falschen Treiber auf dem Dock installiert hatten, und dadurch konnten wir keine Verbindung mit dem Roboter und dem Internet herstellen. Ich habe das Problem mit dem Internet gelöst, indem ich ein paar Einstellungen beim NetworkManager von Ubuntu verändert habe. Als wir dann Internet mit dem Wifi-Stick hatten, haben wir uns mit dem Internet verbunden und Claude Code auf das Dock installiert. Claude Code hat uns alles richtig heruntergeladen und eingerichtet.

Stimmung der Woche

Da ich nur zwei Tage bei der Noser Young war, war dies eine sehr kurze Woche. Trotzdem habe ich wieder so viel gelernt, was mich sehr glücklich macht. Ich werde auf jeden Fall zuhause an dem Projekt weiterarbeiten.