

```

# -*- coding: utf-8 -*-
""" Threads """

# imports
import globals
import classes
from threading import Thread

class SensorStart(Thread):
    """ PING)) Sensors

    Initialises Sensors and runs Listener
    """

    def __init__(self):
        Thread.__init__(self)
        if globals.S_IsRunning == 0:
            globals.S_IsRunning = 1
            self.sensors = classes.Sensors()
        else:
            print("We've got an Error: Trying to init Sensor twice! -> Stopping all")
            globals.FATAL_ERROR = True

    def run(self):
        """ Runs sensor listener as long as not to many errors. """
        while not globals.FATAL_ERROR:
            self.sensors.check_sensors()
            print("Stopped Sensors")

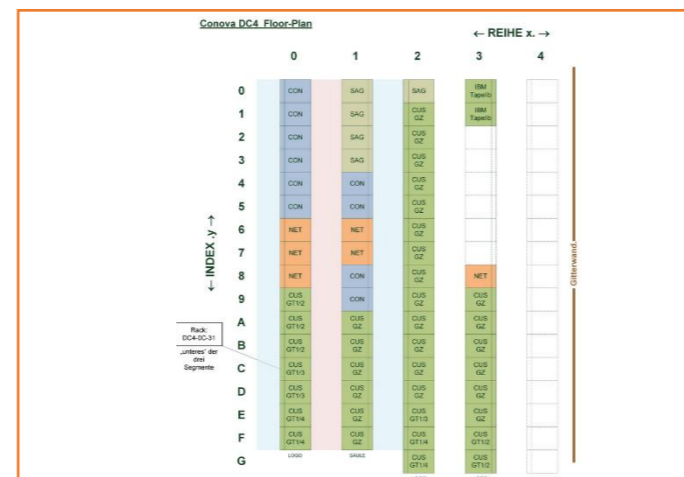
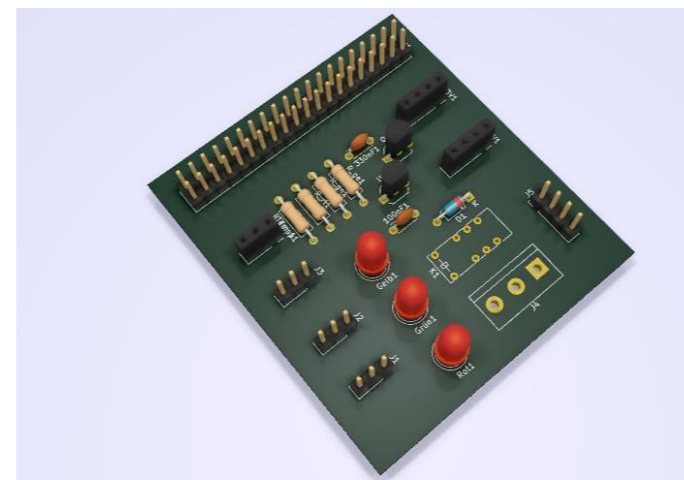
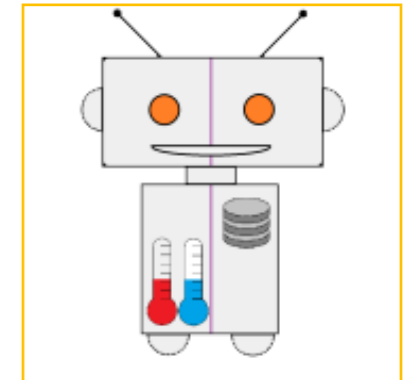
class Drive(Thread):
    """ Drive handling """

    def __init__(self):
        Thread.__init__(self)
        self.d = classes.Drive()

    def run(self):
        """ drive function
  
```

Weiterentwicklung eines Temperaturmessroboters

Projektbeschreibung: In einem Rechenzentrum befinden sich viele Server. Damit diese Server eine optimale Leistung erbringen können, benötigen sie bestimmte Umgebungsparameter. Einer dieser Parameter ist die Lufttemperatur. Bei zu niedriger, aber vor allem bei zu hoher Temperatur leiden diverse Bauteile in Bezug auf Lebensdauer und vorzeitigem Ausfall. Um einen solchen Ausfall zu verhindern, wird die Umgebungstemperatur im Rechenzentrum durch eine intelligente Kühlung innerhalb eines Toleranzbereichs gehalten. Die momentane Temperaturüberwachung wird durch fix, in den Racks, montierte Sensoren durchgeführt. Um präzisere Werte zu erhalten, wurde auf einen Roomba iRobot eine Messstange mit in verschiedenen Höhen montierten Sensoren befestigt. Jedoch konnte im Vorgängerprojekt der Roboter noch nicht eigenständig durch den Serverraum fahren.



Lainer Daniel
 Projektleiter
 Autonomes Fahren
Bartel Michael
 Warneinrichtungen
 Hardware
Dahlke Sebastian
 Datenverarbeitung
 Temperaturmessung

