

# ABSTRAK

---

Seiring perkembangan teknologi yang semakin maju, teknologi robot merupakan alat yang dapat digunakan sebagai alat bantu manusia yang sudah tidak terhindarkan. Tidak hanya dalam dunia informasi, namun telah mencakup seluruh bidang kehidupan. Untuk mempermudah proses pembuatan robot-robot tersebut terciptalah *framework* untuk pemrograman robot seperti ROS (*Robot Operating System*). *ROS (Robot operating system)* adalah struktur kerja yang fleksibel untuk menulis perangkat lunak robot. ROS adalah sebuah kumpulan dari alat, perpustakaan dan konvensi yang bertujuan untuk menyederhanakan tugas dari pembuatan kebiasaan robot yang kompleks melintasi berbagai macam *platform* robot. ROS juga bisa di gunakan untuk mengecek temperatur suatu ruangan atau lingkungan sekitar.

Temperatur adalah ukuran panas-dinginnya dari suatu benda. Panas-dinginnya suatu benda berkaitan dengan energi termis yang terkandung dalam benda tersebut. Makin besar energi termisnya, makin besar temperaturnya. Temperatur disebut juga suhu. Pengaplikasian aplikasi ini menggunakan alat seperti Intel Galileo, LM35 dan laptop

Intel Galileo adalah sebuah papan mikrokontroler yang berdasar pada pengaplikasian *prosesor Intel Quark Soc X1000*, sebuah chip sistem 32-bit kelas Intel Pentium. Galileo adalah papan mikrokontroler pertama yang berdasar pada desain arsitektur Intel untuk perangkat keras dan perangkat lunak yang sesuai dengan desain *shield* Arduino Uno R3.

*Kata Kunci: ROS, LM35, Intel Galileo*