

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG (PEER REVIEW)
KARYA ILMIAH: JURNAL ILMIAH

Judul Artikel Ilmiah : Improving posture accuracy of non-holonomic mobile robot system with variable universe of discourse
 Penulis Artikel Ilmiah : Nurmaini S., Tutuko B., Dewi K., Yuliza V., Dewi T.
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Telkomnika (Telecommunication Computing Electronics and Control)
 b. ISSN/ISBN : 16936930/
 c. Nomor/Volume/Hal : 3/15/1265-1279
 d. Edisi (Bulan/Tahun) : /2017
 e. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan
 f. Jumlah Halaman : 15
 g. Jurnal terindeks di : SCOPUS(H-Index=23, SJR=0,26 dan Q3)

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Jurnal Internasional Bereputasi(terindeks database internasional dan berfaktor dampak)
 (Beri pada kategori yang tepat) *Jurnal Internasional terindeks pada basis data internasional bereputasi
 *Jurnal Internasional terindeks pada basis data internasional
 *Jurnal Nasional Terakreditasi peringkat 3 dan 4

Hasil Penilaian Validasi:

No.	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ada indikasi plagiasi, walau tingkat kesamaan 98%. Kesamaan tinggi karena sama dengan dokumen ini sendiri.
2	Linieritas	Topik paper ini linier dengan bidang ilmu penulis

I. Hasil Penilaian Peer Review:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah = 40				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi(terindeks database internasional dan berfaktor dampak) Maks=40	Internasional terindeks pada basis data internasional bereputasi Maks=30	Internasional terindeks pada basis data internasional Maks=20	Nasional Terakreditasi peringkat 3&4	
Kelengkapan dan Kesesuaian unsur isi jurnal (10 %)	4				4
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)	12				11
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)	12				11
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit (30 %)	12				10,5
Total = (100 %)	40				36,5
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	Penulis anggota (Penulis ke dua dari lima): $40\%/4 \times 36,5 = 3,65$				
KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW					
- Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Paper ini memiliki unsur yang lengkap sebagai sebuah karya ilmiah yang baik. Paper ditulis dengan menggunakan struktur IMRAD yang mencukupi sebagai struktur karya ilmiah. Gap riset sudah dituliskan dengan jelas di bagian pendahuluan.				
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk mengembangkan metode untuk meningkatkan presisi dan akurasi pada robot bergerak non-holonomic dengan menggunakan adaptive tuning of universe of discourse. Hasil simulasi menunjukkan bahwa penyetelan parameter fuzzy universe dapat meningkatkan performansi sistem dari aspek response time dan error melalui pengendalian ketidakakuratan yang lebih baik. Selain itu, domain input fuzzy universe [-4,4] dan output [0,6] menunjukkan kinerja yang baik. Secara umum, diskusi sudah dibuat dengan lumayan baik. Penulis sudah menggunakan beberapa skenario dari Fuzzy Logic Control (FLC) untuk mengevaluasi kinerja usulan.				
- Kecukupan dan Kemutakhiran Data & Metodologi	Fuzzy logic merupakan salah satu perkembangan bidang AI yang cukup banyak dipakai karena kinerjanya, sehingga bisa dijamin kemutakhirannya. Eksperimen dilakukan dengan menggunakan simulasi, sehingga data lokasi robot yang dipakai disesuaikan dengan skenario simulasi.				

- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di jurnal internasional Telkomnika yang terindeks Scopus Q3 dan yang diterbitkan oleh publisher IAES yang sangat dikenal di Indonesia sehingga bisa dijamin kualitasnya.
---------------------------------------	--

Inderalaya, April 2022
Penilai



Nama : Prof. Dr. Achmad Nizar Hidayanto, S.Kom, M.Kom
NIP : 197607242000121001
Unit Kerja : Fakultas Ilmu Komputer
Instansi : Universitas Indonesia
bidang Ilmu : Ilmu Komputer
Jabatan/Pangkat : Guru Besar/Pembina(IV-A)