

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

Judul Karya Ilmiah : Optimal Route Driving for Leader-Follower Using Dynamic Particle Swarm Optimization
 Jumlah Penulis : Tutuko B., Nurmaini S., Sahayu P.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : Proceedings of 2018 International Conference on Electrical Engineering and Computer Science, ICECOS 2018
 b. ISSN/ISBN : -/978-1-5386-5721-8
 c. Volume/Hal : -/ 45-50
 d. Penerbit : Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc.
 e. Jumlah Halaman : 6

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : *Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 (Beri pada kategori yang tepat) Prosiding Internasional terindeks pada Scopus, IEEE Explore, SPIE
 *Prosiding Internasional
 *Prosiding Nasional
 *Makalah disajikan dalam seminar nasional (Tetapi tidak dimuat dalam prosiding)

I. Hasil Penilaian Validasi:

No.	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ada indikasi plagiasi, walau tingkat kesamaan 99%. Kesamaan tinggi karena sama dengan dokumen ini sendiri.
2	Linieritas	Topik paper ini linier dengan bidang ilmu penulis

II. Hasil Penilaian Peer Review:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah = 25					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus (Maks. 30)	Prosiding Internasional terindeks pada Scopus, IEEE Explore, SPIE (Maks. 25)	Prosiding Internasional (Maks. 15)	Prosiding Nasional (Maks. 10)	Makalah disajikan dalam seminar nasional (Tetapi tidak dimuat dalam prosiding) (Maks. 3)	
Kelengkapan dan Kesesuaian unsur isi paper (10 %)		2,5				2,5
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)		7,5				7
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)		7,5				7
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit / prosiding (30 %)		7,5				7,5
Total = (100 %)		25				24
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	Penulis pertama (bukan corresponding): 40%x24=9,6					

KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW

- Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Paper ini memiliki unsur yang lengkap sebagai sebuah karya ilmiah yang baik. Paper ini menggunakan struktur IMRAD yang mencukupi sebagai struktur yang baik untuk sebuah karya ilmiah.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk mencari rute yang optimal pada leader-follower mobile robots dengan menggunakan dynamic particle swarm optimization (DPSO). Penulis menggunakan beberapa skenario dalam eksperimen (lingkungan sederhana vs berantakan) dan mengujikannya pada beberapa metode PSO (OPSO, GPSO, DPSO). DPSO terbukti memberikan kinerja yang terbaik. Secara umum, hasil penelitian ini sudah dijelaskan dengan baik..
- Kecukupan&Kemukakhiran Data &Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan Dynamic PSO yang merupakan teknik yang banyak dipakai di bidang AI sehingga bisa dijamin kemutakhirannya.
- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di prosiding dari International Conference on Electrical Engineering and Computer Science yang dipublikasikan oleh IEEE dan

terindeks scopus 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)