

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

Judul Artikel Ilmiah : Intelligent robotics navigation system: Problems, methods, and algorithm  
 Penulis Artikel Ilmiah : Nurmaini S., Tutuko B.  
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Electrical and Computer Engineering  
 b. ISSN/ISBN : 20888708/  
 c. Nomor/Volume/Hal : 6/7/3711-3726  
 d. Edisi (Bulan/Tahun) : /2017  
 e. Penerbit : Institute of Advanced Engineering and Science  
 f. Jumlah Halaman : 16  
 g. Jurnal terindeks di : SCOPUS(H-Index=22, SJR=0,28 dan Q2)

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 96%. 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				3
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)	12				11
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)	12				9
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit (30 %)	12				10,5
Total = (100 %)	40				33,5

Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama) : Penulis anggota (penulis kedua dari dua)= 40%33,5=13,4

**KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW**

- Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Paper ini merupakan analisis kritis terhadap literature review terkait sistem navigasi robot. Paper ini bersifat deskriptif, tanpa disertai bagian metode secara eksplisit. Meskipun demikian, struktur paper ini cukup sebagai sebuah karya ilmiah.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk memberikan gambaran mengenai perkembangan lanjutan di bidang sistem navigasi, mulai dari robot tunggal, multi-robot, dan swarm robot dengan mengambil wawasan dari sistem biologis. Pembahasan mengenai sistem navigasi ini sudah cukup mendalam, mulai dari permasalahan, metode, dan algoritma. Secara umum, pembahasan sudah cukup mendalam di setiap kelompok, dan disertai ringkasan dalam bentuk tabel untuk memudahkan pembaca.
- Kecukupan dan Kemutakhiran Data & Metodologi	Tidak ada metode spesifik yang dituliskan dalam paper ini.
- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di jurnal internasional yang terindeks Scopus Q2 dan yang diterbitkan oleh publisher IAES yang sudah cukup dikenal di Indonesia.

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)