

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

Judul Artikel Ilmiah : A new navigation of behavior-based olfactory mobile robot
 Penulis Artikel Ilmiah : Nurmaini S., Tutuko B., Aulia R.T.
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Applied Mechanics and Materials
 b. ISSN/ISBN : 16609336/-
 c. Nomor/Volume/Hal : -/446/1255-1260
 d. Edisi (Bulan/Tahun) : /2014
 e. Penerbit : Trans Tech Publications
 f. Jumlah Halaman : 6
 g. Jurnal terindeks di : Google Scholar

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 100%. 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 = 20				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 %)			2		2
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)			6		4
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)			6		5
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit (30 %)			6		4,5
Total = (100 %)			20		15,5

Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama) : Penulis anggota (penulis kedua dari tiga: $40\%/2 \times 15,5 = 3,1$)

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 olfactory mobile robot yang mampu bergerak secara dinamis untuk mendeteksi gas/bau. Strategi navigasi robot dilakukan dengan menggunakan kombinasi Fuzzy Logic control dan Particle Swarm Optimization (PSO). Hasil eksperimen menunjukkan bahwa robot yang dikembangkan bisa mendeteksi bau dan mampu menghindari halangan/rintangan selama mencari sumber bau tersebut. Sayangnya, belum ada kinerja spesifik yang dievaluasi di dalam paper ini, selain kemampuan untuk mencari sumber bau. Belum ada juga perbandingan dengan state of the art.
- Kecukupan dan Kemutakhiran Data & Metodologi	Metode Fuzzy Logic control dan Particle Swarm Optimization (PSO) merupakan metode yang sangat populer dalam AI sehingga bisa dijamin kemutakhirannya. Data yang dipakai adalah data eksperimen sehingga bisa diset untuk memenuhi tujuan dari penelitian ini.
- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di jurnal internasional yang terindeks oleh google scholar dan yang diterbitkan oleh publisher TTP.

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)