

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

Judul Karya Ilmiah : Tracking control enhancement on non-holonomic leader-follower robot
 Jumlah Penulis : Tutuko B., Nurmaini S., Fitriana G.F.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : ICECOS 2017 - Proceeding of 2017 International Conference on Electrical Engineering and Computer Science: Sustaining the Cultural Heritage Toward the Smart Environment for Better Future
 b. ISSN/ISBN : -/978-1-4799-7675-1
 c. Volume/Hal : -/ 83-86
 d. Penerbit : Institute of Electrical and Electronics Engineers Inc.
 e. Jumlah Halaman : 4

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 utama (bukan corresponding): $40\% \times 24 = 9,6$

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 menginvestigasi permasalahan kontrol tracking leader-follower pada non-holonomic mobile robots dengan menggunakan fuzzy logic. Penulis menggunakan beberapa skenario dalam eksperimen, misalnya jumlah rules yang dipakai (8 vs 27). Hasil penelitian ini menunjukkan robot follower mampu mengikuti robot leadernya pada lingkungan yang tidak diketahui. Secara umum, hasil penelitian ini sudah dijelaskan dengan baik..
- Kecukupan & Kemutakhiran Data & Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan Fuzzy logic 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)