

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

Judul Karya Ilmiah : Pattern recognition approach for formation control for swarm robotics using Fuzzy-Kohonen Networks
 Jumlah Penulis : Nurmaini S., Tutuko B., Aditya P.P.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : International Conference on Electrical Engineering, Computer Science and Informatics (EECSI)
 b. ISSN/ISBN : 2407439X/
 c. Volume/Hal : 2/ 143-144
 d. Penerbit : Institute of Advanced Engineering and Science
 e. Jumlah Halaman : 2

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 = 30					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 %)	3					1,5
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)	9					5
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)	9					7.5
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit / prosiding (30 %)	9					8
Total = (100 %)	30					22
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	Penulis anggota (Penulis kedua dari tiga): 40%/2x22=4,4					

KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW

- Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Paper ini memiliki unsur Background dan Current Results dalam body dari paper . Fuzzy-Kohonen sebagai teori kunci tidak dijelaskan sama sekali sebagai bagian dari usulan metode.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk merancang metode untuk mengontrol swarm robot menggunakan Fuzzy-Kohonen Network. Hasil eksperimen tidak dijelaskan dengan detil sehingga tidak bisa dievaluasi kinerja usulan yang dihasilkan.
- Kecukupan&Kemutakhiran Data &Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan Fuzzy Kohonen yang cukup populer di bidang AI sehingga bisa dijamin kemutakhirannya.
- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di prosiding dari konferensi internasional International Conference on Electrical Engineering, Computer Science and Informatics (EECSI) yang terindeks scopus dan memiliki SJR 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)