

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

Judul Karya Ilmiah : Swarm robots communication-base mobile AD-HOC network (MANET)
 Jumlah Penulis : Tutuko B., Nurmaini S.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : International Conference on Electrical Engineering, Computer Science and Informatics (EECSI)
 b. ISSN/ISBN : 2407439X/
 c. Volume/Hal : 1/ 134-137
 d. Penerbit : Institute of Advanced Engineering and Science
 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 100%. 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					3
Ruang Lingkup dan kedalaman pembahasan (30 %)	9					7,5
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)	9					8
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit / prosiding (30 %)	9					8
Total = (100 %)	30					26,5
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	Penulis pertama: $60\% \times 26,5 = 15,9$					

KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW

- Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Paper ini memiliki unsur yang lengkap sebagai sebuah karya ilmiah yang baik. Paper ini menggunakan perluasan dari IMRAD, dengan menambahkan bagian Related Works untuk mendemonstrasikan states of the art.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk merancang komunikasi dan kontrol robot swarm pada MANET dengan menggunakan Particle Swarm Optimization (PSO). Hasil eksperimen menunjukkan bahwa usulan metode bisa mengatur pergerakan swarm robot untuk mencari target tanpa terjadi tabrakan. Penulis menggunakan beberapa skenario (dengan dan tanpa halangan berupa tembok tipis dan tebal) untuk menguji kemampuan dari usulan metode. Perlu perbandingan dengan states of the art untuk melihat posisi dari usulan metode dibanding states of the art.
- Kecukupan & Kemutakhiran Data & Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan Particle Swarm Optimization (PSO) yang sudah cukup populer dan memiliki kinerja yang baik 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)