

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

Judul Karya Ilmiah : Motion coordination for swarm robots
 Jumlah Penulis : Nurmaini S., Tutuko B.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : Proceedings - 2014 International Conference on ICT for Smart Society: "Smart System Platform Development for City and Society, GoeSmart 2014", ICISS 2014
 b. ISSN/ISBN : /978-1-4799-6322-5
 c. Volume/Hal : / 312-315
 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 98%. 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				6
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)		7,5				7
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit / prosiding (30 %)		7,5				7
Total = (100 %)		25				22,5
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	Penulis anggota (penulis kedua dari dua): 40%x22,5=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 teori di bagian II.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk merancang metode untuk mengkoordinasikan pergerakan robot swarm dengan menggunakan Interval Type-2 Fuzzy Logic Controller (IT2FLC). Hasil eksperimen menunjukkan bahwa usulan metode mampu untuk mengkoordinasikan robot swarm tanpa adanya tabrakan. Penulis menggunakan skenario, dengan adanya halangan dan tanpa adanya halangan. Penulis masih perlu membandingkan dengan state of the art untuk melihat posisi dari usulan metode.
- Kecukupan&Kemukakhiran Data &Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan Interval Type-2 Fuzzy Logic Controller (IT2FLC). Fuzzy logic merupakan metode yang banyak dipakai di bidang AI sehingga bisa dijamin kemutakhirannya..

- Kelengkapan Unsur&Kualitas Penerbit	Paper ini diterbitkan di prosiding dari konferensi International Conference on ICT for Smart Society: "Smart System Platform Development for City and Society, GoeSmart 2014" 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)