

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

Judul Karya Ilmiah : Differential-Drive Mobile Robot Control Design based-on Linear Feedback Control Law
 Jumlah Penulis : Nurmaini S., Dewi K., Tutuko B.
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : IOP Conference Series: Materials Science and Engineering
 b. ISSN/ISBN : 17578981, 1757899X/
 c. Volume/Hal : 190/ -
 d. Penerbit : Institute of Physics Publishing
 e. Jumlah Halaman : 5

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 84%. 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					8
Kecukupan dan Kemutakhiran data/Informasi dan metodologi (30 %)	9					7.5
Kelengkapan unsur dan Kualitas penerbit / prosiding (30 %)	9					8
Total = (100 %)	30					26,5

Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama) : Penulis anggota (penulis ketiga dari tiga): 40%/2x26,5=5,3

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, dimana bagian metode dijelaskan dalam beberapa bagian.
- Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan	Paper ini bertujuan untuk merancang kontrol pergerakan robot menggunakan linear feedback control flow pada differential-drive mobile robot (DDMR). Simulasi sudah dilakukan untuk mendemonstrasikan kinerja dari usulan metode dengan melihat rata-rata error dan rata-rata waktu interval, dengan melakukan variasi beberapa parameter. Secara umum, eksperimen sudah dirancang dengan baik dengan mengontrol beberapa parameter untuk melihat dampak dari parameter yang lain. Perlu perbandingan dengan states of the art untuk menilai posisi dari penelitian ini terhadap yang lain.
- Kecukupan&Kemutakhiran Data &Metodologi	Metode yang diusulkan menggunakan linear feedback control flow yang merupakan teknik sederhana tetapi memiliki kinerja yang baik.

- 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)