

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : PROSIDING *

Lampiran 7
 Surat Edaran Dirjen Sumber
 Daya Iptek dan DIKTI
 Nomor : 0854/E4/2015
 Tanggal : 1 Oktober 2015

Judul Karya Ilmiah (Paper)	Experimental Implementation of Fixed-Time Leader-Follower Axial Alignment Tracking		
Jumlah Penulis	4 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke ...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering (MoRSE)	
	b. ISBN/ISSN	978-1-7281-3983-8	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan	2019, Bali, Indonesia	
	d. Penerbit/Organiser	Department of Electrical Engineering Faculty of Industrial Technology Parahyangan Catholic University (UNPAR)	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	https://ieeexplore.ieee.org/document/8998638	
	f. Terindeks di (Jika ada)	IEEE	

Kategori Publikasi Makalah (beri ✓ pada kategori yang tepat)	<input checked="" type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Internasional
	<input type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Nasional

Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi paper (10%)	1.5		1.5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	4.5		4.5
c. Kecukupan dan kemitakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	4.5		4.5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	4.5		4.5
Total = 100%	15		15
Nilai Pengusul	15		15

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer

1. Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur

Makalah ditulis lengkap, dan semua unsur ada, judul, abstrak dan isi sesuai, bahasa Inggris ditulis dengan baik dan baku. Syarat bahwa Scientific Committee, Keynote dan Peserta harus berasal dari empat (4) dapat terpenuhi.

2. Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan

Makalah ini membahas tentang bagaimana permasalahan pelacakan penyebaran axial waktu tetap leader-follower pada sekelompok agent (robot) yang bekerja secara kooperatif. Pemecahan masalah tersebut yaitu dengan mengembangkan algoritma waktu tetap. Hasilnya menunjukkan keefektifan dan ketangguhan dari algoritma yang dikembangkan tersebut. Pembahasan makalah cukup jelas dan mendalam, dan dapat menjawab

permasalahan yang terjadi terkait dengan fenomena yang diteliti. Untuk kategori prosiding, makalah ini sangat baik.

3. Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi

Makalah merupakan kelanjutan riset yang ditekuni penulis utama. Metode yang diusung serta dukungan data-data yang digunakan menunjukkan bahwa metode dan data-data tersebut mutakhir. Demikian juga artikel-artikel ilmiah yang dirujuk merupakan artikel yang mutakhir.

4. Kelengkapan Unsur Kualitas Penerbit

Makalah diterbitkan pada prosiding 1st International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering (MORSE'2019), Bali, Indonesia, 4-6 Desember 2019. Penulis-penulis prosiding tersebut berasal dari populasi yang luas, lebih dari 4 negara. Prosiding terindeks pada IEEE.

5. Indikasi Plagiasi

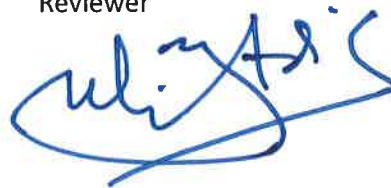
Hasil uji similarity menunjukkan angka 14%. Meskipun nilai tersebut dapat dikatakan tidak rendah. Namun kesamaan tulisan (similarity) yang dimaksud adalah bukan kesamaan substansial, namun lebih kepada kesamaan kalimat baku.

6. Kesesuaian Bidang Ilmu

Paper sangat sesuai dengan bidang ilmu penulis pertama, juga segaris dengan riset yang selama ini di tekuni, dan merupakan hasil riset bekesinambungan dalam bidang robot dan multi-agent system.

Bandung, 30 Maret 2022

Reviewer



Dr. Ing. Yuliadi Erdani, M.Sc

NIP 196807021997021001

Unit Kerja : Jurusan Teknik Otomasi Manufaktur
& Mekatronika

Jabatan Akademik : Lektor Kepala

Bidang Ilmu : Teknik Informatika

Pangkat/Gol. Ruang : IV/c

*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah

**coret yang tidak perlu

LEMBAR
HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : PROSIDING *

Lampiran 7
 Surat Edaran Dirjen Sumber
 Daya Iptek dan DIKTI
 Nomor : 0864/E4/2015
 Tanggal : 1 Oktober 2015

Judul Karya Ilmiah (Paper)	Experimental Implementation of Fixed-Time Leader-Follower Axial Alignment Tracking		
Jumlah Penulis	4 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama ✓	Penulis Ke ...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	1 st International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering (MoRSE 2019)	
	b. ISBN/ISSN	978-1-7281-3983-8	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan	2019, Bali, Indonesia	
	d. Penerbit/Organiser	Department of Electrical Engineering Faculty of Industrial Technology Parahyangan Catholic University (UNPAR)	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	https://ieeexplore.ieee.org/document/8998638	
	f. Terindeks di (Jika ada)	IEEE	

Kategori Publikasi Makalah (beri ✓ pada kategori yang tepat)	<input checked="" type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Internasional
	<input type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Nasional

Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi paper (10%)	1.5		1.5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	4.5		4.5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	4.5		4.5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	4.5		4.5
Total = 100%	15.0 ✓		15.0 ✓
Nilai Pengusul = 15.0 ✓			

Catatan penilaian paper oleh Reviewer :

- Kelengkapan unsur:** Paper lengkap, dan semua unsur ada, judul, abstrak dan isi sesuai, bahasa Inggris baik dan baku. Syarat terpenuhi untuk *International, Technical Program Committee & Reviewers, Keynote* dan Peserta berasal lebih dari empat (4) negara.
- Ruang lingkup & kedalaman pembahasan:** Makalah sangat baik untuk dipublikasi di prosiding internasional. Penulisan makalah cukup rinci, membahas serta mendiskusikan aspek konsep, hipotesa, pengujian dan pembuktian terhadap hipotesa. Diskusi & Pembahasan fokus pada pengukuran efektifitas metoda FTLFAAT
- Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi :** Ide dasar penelitian baik, metoda pendekatannya efektif dan sederhana. Pendekatan teoritis yang digunakan dilengkapi dengan ujicoba di laboratorium. Metodologi ini sudah sesuai dan dapat mengindikasikan kebenaran hipotesa yang dikedepankan.
- Kelengkapan unsur kualitas terbitan :** Konfrensi & Prosiding berindex IEEE

5. **Indikasi plagiasi** : Makalah ini terindikasi *Similarity index* 14%
6. **Kesesuaian bidang ilmu** : Karya ilmiah selaras/in-line dengan bidang keahlian yang ditekuni

Bandung, 16 Maret 2022

Reviewer



Ismet P. Ilyas, BSMET., M.Eng.Sc., Ph.D

NIP 196006031992011001

Unit Kerja : Jurusan Teknik Perancangan
Manufaktur

Jabatan Akademik : Lektor Kepala

Bidang Ilmu : Design & Manufacture

Pangkat/Gol. Ruang : IV/b

*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah

**coret yang tidak perlu