

**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)	Multiple Festo Robotino Navigation using Gazebo-ROS Simulator		
Jumlah Penulis	3 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke 2	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	3rd International Conference on Applied Science and Technology (iCAST)	
	b. ISBN/ISSN	978-1-7281-9565-0	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan		
	d. Penerbit/Organiser	Politeknik Negeri Padang	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	<a href="https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf">https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf</a>	
	f. Terindeks di (Jika ada)	Google Scholar	

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%)	0.2		0.2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	0.6		0.6
c. Kecukupan dan kemutakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	0.6		0.6
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	0.6		0.6
<b>Total = 100%</b>	<b>2</b>		<b>2</b>
<b>Nilai Pengusul</b>	<b>15</b>		<b>2</b>

**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 permasalahan navigasi robot (Festo Robotino) jamak. Solusi terhadap permasalahan tersebut yaitu dengan mengembangkan sebuah algoritma berbasis ROS. Hasil eksperimen menunjukkan keefektifan algoritma 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 3rd International Conference on Applied Science and Technology (iCAST'2020), Padang, Indonesia, 24-25 Oktober 2020. Penulis-penulis prosiding tersebut berasal dari populasi yang luas, lebih dari 4 negara. Prosiding belum terindeks pada IEEEExplore.

### 5. Indikasi Plagiasi

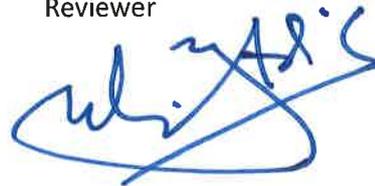
Hasil uji similarity menunjukkan angka 2%. Nilai tersebut adalah nilai rendah. Hal ini menunjukkan bahwa makalah memiliki orisinalitas yang tinggi.

### 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 DIKT  
 Nomor : 0864/EA/2015  
 Tanggal : 1 Oktober 2015

Judul Karya Ilmiah (Paper)	Multiple Festo Robotino Navigation using Gazebo-ROS Simulator		
Jumlah Penulis	3 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke 2 ✓	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	3rd International Conference on Applied Science and Technology (ICAST 2020)	
	b. ISBN/ISSN	978-1-7281-9565-0	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan		
	d. Penerbit/Organiser	Politeknik Negeri Padang	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	<a href="https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf">https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf</a>	
	f. Terindeks di (Jika ada)	Google Scholar	

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%)	0.2		0.2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	0.6		0.6
c. Kecukupan dan kemutakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	0.6		0.6
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	0.6		0.6
<b>Total = 100%</b>	<b>2.0</b> ✓		<b>2.0</b> ✓
<b>Nilai Pengusul = 15.0</b>			

**Catatan penilaian paper oleh Reviewer :**

- Kelengkapan unsur:** Paper lengkap, dan semua unsur ada, judul, abstrak dan isi sesuai, bahasa Inggris baik dan baku. Syarat tidak 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 algoritma untuk system navigasi yang didukung oleh Gazebo – ROS Simulation
- 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 menggindikasikan kebenaran hipotesa yang dikedepankan.
- Kelengkapan unsur kualitas terbitan :** Konfrensi & Prosiding terindeks GoogleScholar
- Indikasi plagiasi :** Makalah ini terindikasi *Similarity index* 2%
- Kesesuaian bidang ilmu :** Karya ilmiah selaras/in-line dengan bidang keahlian yang ditekuni

Bandung, 16 Maret 2022  
Reviewer



\*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah  
\*\*coret yang tidak perlu

**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