

**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)	Fixed-Time Tracking Control of Chained-form Nonholonomic System with External Disturbances		
Jumlah Penulis	4 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke ...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	5th International Conference on Control Engineering & Information Technology (CEIT)	
	b. ISBN/ISSN	2356-5608	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan	2017, Sousse, Tunisie	
	d. Penerbit/Organiser	PET: Proceedings of Engineering & Technology	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	http://ipco-co.com/PET_Journal/CEIT-2017-papers/9.pdf	
	f. Terindeks di (Jika ada)		

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%)	0.9		0.9
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	2.7		2.7
c. Kecukupan dan kemutakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	2.7		2.7
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	2.7		2.7
<b>Total = 100%</b>	<b>9</b>		<b>9</b>
<b>Nilai Pengusul</b>	<b>9</b>		<b>9</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 pelacakan berdasarkan waktu tertentu pada sistem non holonomic berantai atas adanya gangguan eksternal. Solusi untuk mengatasi masalah tersebut yaitu dengan system pengendali pelacakan. Hasilnya menunjukkan keefektifan solusi yang dikembangkan. 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 5th International Conference on Control Engineering & Information Technology (CEIT'2017), Sousse, Tunisia, 17-19 December 2017. Penulis-penulis prosiding tersebut berasal dari populasi yang luas, lebih dari 4 negara.

### 5. Indikasi Plagiasi

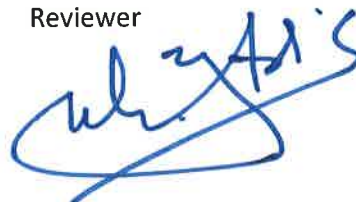
Hasil uji similarity menunjukkan angka 15%. Meskipun nilai tersebut dapat dikatakan tidak rendah. Namun kesamaan tulisan (similarity) yang dimaksud adalah bukan kesamaan substansial, namun lebih kepada kesamaan kalimat baku.

### 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 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)	Fixed-Time Tracking Control of Chained-form Nonholonomic System with External Disturbances		
Jumlah Penulis	4 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke ...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	5th International Conference on Control Engineering & Information Technology (CEIT)	
	b. ISBN/ISSN	2356-5608	
	c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan	2017, Sousse, Tunisie	
	d. Penerbit/Organiser	PET: Proceedings of Engineering & Technology	
	e. Alamat Repository PT/ Web Prosiding	<a href="http://ipco-co.com/PET_Journal/CEIT-2017-papers/9.pdf">http://ipco-co.com/PET_Journal/CEIT-2017-papers/9.pdf</a>	
	f. Terindeks di (Jika ada)		

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%)	0.9		0.9
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	2.7		2.7
c. Kecukupan dan kemutakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	2.7		2.7
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	2.7		2.7
<b>Total = 100%</b>	<b>9.0</b> ✓		<b>9.0</b> ✓
<b>Nilai Pengusul = 9.0</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 terpenuhi untuk *Scientific Committee*, *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.
- 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 tidak berindex Scopus, namun dari kegiatan ilmiah pelaksanaannya termasuk dilakukan secara regular dan makalah-makalah yang terpilih/berkualitas didaftarkan untuk masuk ke jurnal yang berindeks seperti: ISI Thomson & SCOPUS
- Indikasi plagiasi :** Makalah ini terindikasi *Similarity index* 13%
- 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