

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)	Design and Development of Multiple Mobile Manipulator Robots using Gazebo-ROS		
Jumlah Penulis	3 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama	Penulis Ke ...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	3 rd 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	https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf	
	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%)	0.9		0.9
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	2.7		2.7
c. Kecukupan dan kemuakhiran data /informasi dan metodologi (30%)	2.7		2.7
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding (30%)	2.7		2.7
Total = 100%	9		9
Nilai Pengusul	15		9

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 perancangan manipulator bergerak yang jamak yang digunakan untuk berjabat tangan (hand shaking). Hasil eksperimen menunjukkan keefektifan rancangan 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

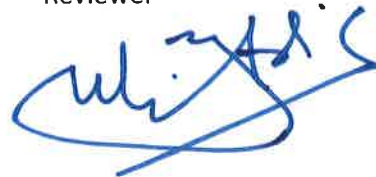
Hasil uji similarity menunjukkan angka 12%. Meskipun nilai tersebut dapat dikatakan tidak rendah. Namun kesamaan tulisan (similarity) yang dimaksud adalah bukan kesamaan substansial, namun lebih kepada kesamaan kalimat baku.

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)	Design and Development of Multiple Mobile Manipulator Robots using Gazebo-ROS		
Jumlah Penulis	3 Orang		
Status Pengusul **	Penulis Pertama ✓	Penulis Ke-...	Penulis Korespondensi
Identitas Prosiding	a. Judul Prosiding	3 rd 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	https://icast.isas.or.id/2020/wp-content/uploads/Program-Book-ES.pdf	
	f. Terindeks di (Jika ada)	Google Scholar	

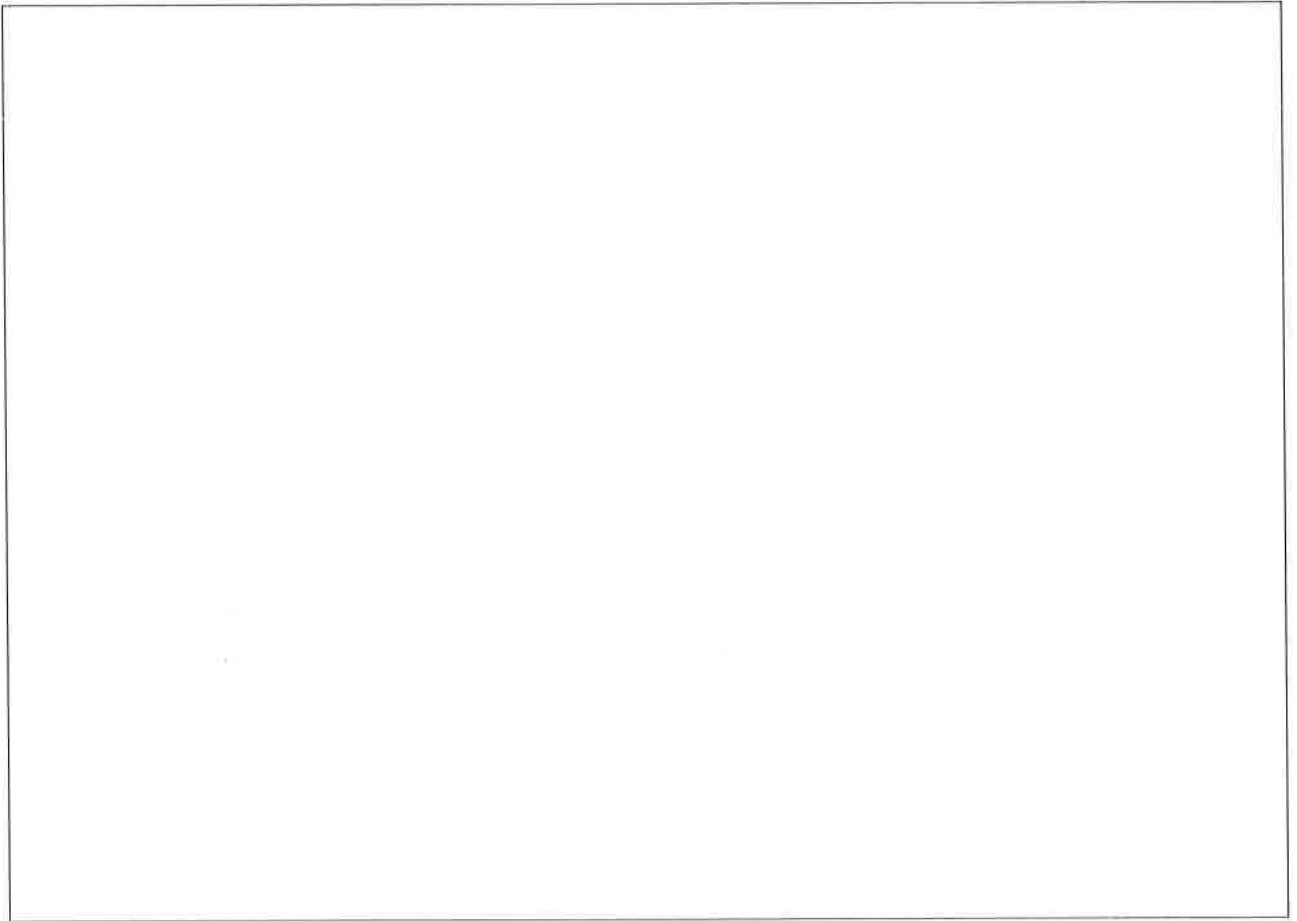
Kategori Publikasi Makalah (beri ✓ pada kategori yang tepat)	<input checked="" type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Internasional
	<input type="checkbox"/>	Prosiding Forum ilmiah Nasional

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%)	0.9		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
Total = 100%	9.0 ✓		9.0 ✓
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 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. Sistem yang dikembangkan berbasis pd protocol koordinat yang dihubungkan oleh Gazebo - RDI
- 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* 12%
- 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