

HASIL PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW  
KARYA ILMIAH : JURNAL ILMIAH

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Goal-seeking Behavior-based Mobile Robot Using Particle Swarm Fuzzy Controller

Penulis Jurnal Ilmiah : Andi Adriansyah, Yudhi Gunardi, Badaruddin, Eko Ihsanto

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : TELKOMNIKA (Terindeks SCOPUS)  
b. Nomor/Volume : Vol. 13, No. 2, pp. 528-538  
c. Edisi (bulan/tahun) : Juni 2015  
d. Penerbit : Institute of Advance Engineering and Sciece (IAES)  
e. Jumlah halaman : 10 Halaman

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :  Jurnal Ilmiah Internasional (SCOPUS)  
(beri ✓ pada kategori yang tepat)  Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi  
 Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi

Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (40 KUM)					Nilai Akhir yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi (Maks. 40)	Internasional (Maks. 30)	Nasional Terakreditasi (Maks. 25)	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll.	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi jurnal (10%)	3					
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7					
Kecukupan dan kemuktahiran data/informasi dan metodologi (30%)	7					
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	6					
<b>Total = (100%)</b>	<b>23</b>					
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)	$\times 60\% = 13.8$					13.8
<b>KOMENTAR PEER REVIEW</b> Jurnal International Bereputasi, Q3/Q4, Nilai Maks: 32 Usur lengkap, sesuai, pembahasan mendalam, original / novel tp.	1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur : Usur lengkap dan sesuai. 2. Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan : Ruang lingkup pembahasan mendalam dan terperinci. 3. Kecukupan dan kemuktahiran data/informasi dan metodologi : Data hasil eksperimen tersedia layak, metodologi original. 4. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit : Penerbit terindeks SCOPUS Q3. 5. Indikasi Plagiasi : Tidak ada. 6. Kesesuaian bidang ilmu : Bidang ilmu: Control Engineering dan Robotika.					

Jakarta, Maret 2018

Reviewer 1



Prof. Dr. Ing. Kalamullah Ramli, M. Eng

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Goal-seeking Behavior-based Mobile Robot Using Particle Swarm Fuzzy Controller

Penulis Jurnal Ilmiah : Andi Adriansyah, Yudhi Gunardi, Badaruddin, Eko Ihsanto

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : TELKOMNIKA (Terindeks SCOPUS)
- b. Nomor/Volume : Vol. 13, No. 2, pp. 528-538
- c. Edisi (bulan/tahun) : Juni 2015
- d. Penerbit : Institute of Advance Engineering and Sciece (IAES)
- e. Jumlah halaman : 10 Halaman

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (beri  pada kategori yang tepat)

- Jurnal Ilmiah Internasional
- Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi

Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (40 KUM)					Nilai Akhir yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi (Maks. 40)	Internasional (Maks. 30)	Nasional Terakreditasi (Maks. 25)	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll.	
	<input checked="" type="checkbox"/>					
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi jurnal (10%)	4,0					1,9
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,0					5,7
Kecukupan dan kemuktahiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,0					5,9
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12,0					5,5
<b>Total = (100%)</b>	<b>40</b>					<b>31,67</b>
<b>Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama/Anggota Utama)</b>						<b>19,0</b>
<b>KOMENTAR PEER REVIEW</b>	1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur : <i>Publikasi sesuai kaidah penar bet, pendahuluan, metode liane</i>					
	2. Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan : <i>Ungkup bahasan cukup</i>					
	3. Kecukupan dan kemuktahiran data/informasi dan metodologi : <i>Cukup baik</i>					
	4. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit : <i>Kualitas penerbit baik (scopus)</i>					
	5. Indikasi Plagiasi : <i>Tidak terindikasi</i>					
	6. Kesesuaian bidang ilmu : <i>Sesuai dengan bidang ilmu</i>					

Jakarta,

2018

Reviewer 2

*Mudrik Alaydrus*

Prof.Dr.Ing Mudrik Alaydrus