

LEMBAR HASIL PENILAIAN
SEJAWAT SEBIDANG atau PEER REVIEW

KARYA ILMIAH : PROSIDING

Judul Karya Ilmiah (Paper) : A real-time Model Based Visual Servoing application for a differential drive mobile robot using Beaglebone Black embedded system

Jumlah Penulis : 4 Orang

Nama-nama Penulis : Indrazno Siradjuddin, Tundung Subali P., Indah Agustien S., Supriyatna Adhisuwignjo

Status Penulis : ~~Penulis Pertama~~ / Penulis ke -3/ ~~Penulis Korespondensi~~ **)

Identitas Prosiding : a. Judul Prosiding : 2015 IEEE International Symposium on Robotics and Intelligent Sensors (IRIS)
 b. ISBN /ISSN : 978-1-4673-7124-7
 c. Tgl/Bln/Thn : 18-20 OCTOBER 2015
 d. Tempat Pelaksanaan : Langkawi, Malaysia
 e. Penerbit / Organiser : IEEE
 f. Alamat Repository PT :

http://teknik.trunojoyo.ac.id/penelitiandosen/Dr%20Indah%20Agustien/Penelitian_SeminarInternationalScopus_1_RealTime.pdf

Web Prosiding : <https://ieeexplore.ieee.org/document/7451609>

g. Terindeks di (jika ada) : Scopus, IEEE Explore

Kategori Publikasi Makalah : Prosiding Forum Ilmiah INTERNASIONAL
 (beri tanda yang dipilih)
 Prosiding Forum Ilmiah NASIONAL

HASIL PENILAIAN Peer Review :

No	Komponen Yang dinilai	Nilai Maksimal PROSIDING		Nilai Akhir Yang Diperoleh *)
		Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
1	Kelengkapan unsur isi karya (10%)	0.4		0.4
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	1.2		1.1
3	Kecukupan dan kemutakhiran data / informasi dan metodologi (30%)	1.2		1.2
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbitan (30%)	1.2		1.2
	Total	4		3.6

Catatan Penilaian PAPER oleh Reviewer :

Artikel sudah baik dan terstruktur. Namun perlu dijelaskan lebih detail mengenai beaglebone black embedded system pada navigasi mobil robot yg dikomplekskan.

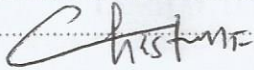
Surabaya, 21 Juni 2019

REVIEWER : 1 / 2 **)

Nama : Dr. Chastine Fatichah, S.Kom., M.Kom.

NIP : 197512202001122002

Unit Kerja : Jurusan Teknik Informatika / Institut Teknologi Sepuluh Nopember

Tanda Tangan : 

- *) dinilai oleh 2 (dua) Reviewer secara terpisah.
- ***) coret yang tidak perlu.

LEMBAR HASIL PENILAIAN
SEJAWAT SEBIDANG atau *PEER REVIEW*

KARYA ILMIAH : PROSIDING

Judul Karya Ilmiah (Paper) : A real-time Model Based Visual Servoing application for a differential drive mobile robot using Beaglebone Black embedded system

Jumlah Penulis : 4 Orang

Nama-nama Penulis : Indrazno Siradjuddin, Tundung Subali P., Indah Agustien S., Supriyatna Adhisuwignjo

Status Penulis : ~~Penulis Pertama~~ / Penulis ke -3/ ~~Penulis Korespondensi~~ **)

Identitas Prosiding : a. Judul Prosiding : 2015 IEEE International Symposium on Robotics and Intelligent Sensors (IRIS)
b. ISBN /ISSN : 978-1-4673-7124-7
c. Tgl/Bln/Thn : 18-20 OCTOBER 2015
d. Tempat Pelaksanaan : Langkawi, Malaysia
e. Penerbit / Organiser : IEEE
f. Alamat Repository PT :

http://teknik.trunojoyo.ac.id/penelitiandosen/Dr%20Indah%20Agustien/Penelitian_SeminarInternationalScopus_1_RealTime.pdf

Web Prosiding : <https://ieeexplore.ieee.org/document/7451609>

g. Terindeks di (jika ada) : Scopus, IEEE Explore

Kategori Publikasi Makalah : Prosiding Forum Ilmiah INTERNASIONAL
(beri tanda \checkmark yang dipilih)
 Prosiding Forum Ilmiah NASIONAL

HASIL PENILAIAN *Peer Review* :

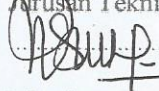
No	Komponen Yang dinilai	Nilai Maksimal PROSIDING		Nilai Akhir Yang Diperoleh *)
		Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
1	Kelengkapan unsur isi karya (10%)	0.4		0,4
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	1.2		1,2
3	Kecukupan dan kemutakhiran data / informasi dan metodologi (30%)	1.2		1,2
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbitan (30%)	1.2		1,2
Total		100%	4	3,9

Catatan Penilaian PAPER oleh Reviewer :

Perlu dikembangkan lebih lanjut utk bbrp kamera shg mendapatkan informasi lebih banyak dan menghasilkan navigasi yg lebih akurat .

Surabaya, 21 Juni 2019

REVIEWER : 4 / 2 **)

Nama : Dr.Eng. Nanik Suciati, S.Kom
NIP : 19710428 199412 2 001
Unit Kerja : Jurusan Teknik Informatika / Institut Teknologi Sepuluh Nopember
Tanda Tangan : 

- *) dinilai oleh 2 (dua) Reviewer secara terpisah.
- ***) coret yang tidak perlu.