

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

1. Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : A Vision-based Real-time Obstacle Avoidance's Rules Utilising Grid-edge-depth map
2. Jumlah Penulis : 3 orang
3. Penulis Jurnal Ilmiah : Budi Rahmani , A. Harjoko, T. K. Priyambodo
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Jurnal Ilmiah
- a. Nama Jurnal : Indonesian Journal of Electrical Engineering and Computer Science (IJEECS)
- b. ISSN/e-ISSN : 2502-4752, e-ISSN: 2502-4760
- b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : Vol 19, No 1 July 2020
- d. Penerbit : IAES (Institute of Advanced Engineering and Science)
- e. Halaman/Jumlah halaman : 13 hal
- f. Tautan jurnal/artikel : <https://s.id/cyTAA>
6. Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah
- | | |
|-------------------------------------|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Internasional |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi |

7. Hasil Penilaian *Peer Review* :

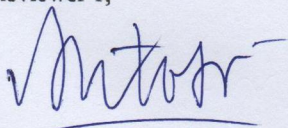
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	4	3	2.5	1	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12	9	7.5	3	12
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12	9	7.5	3	11
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12	9	7.5	3	12
Total = (100%)	40	30	25	10	39

Catatan reviewer:

1. Isi artikel ilmiah sudah sesuai aturan penulisan dan tidak terindikasi plagiat
2. Ruang lingkup dan pembahasan penelitian cukup baik
3. Metodologi telah dijabarkan dengan baik dan sudah menggunakan referensi terbaru
4. Kualitas penerbit sangat baik

Pangkal Pinang, 8 Februari 2020

Reviewer 1,



Dr. Hadi Santoso, S.Kom., M.Kom.

NIDN. 0225067701

Unit Kerja: Prodi : Sistem Informasi pada
 STMIK Atma Luhur

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

1. Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : A Vision-based Real-time Obstacle Avoidance's Rules Utilising Grid-edge-depth map
2. Jumlah Penulis : 3 orang
3. Penulis Jurnal Ilmiah : Budi Rahmani , A. Harjoko, T. K. Priyambodo
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Jurnal Ilmiah
- a. Nama Jurnal : Indonesian Journal of Electrical Engineering and Computer Science (IJECS)
- b. ISSN/e-ISSN : 2502-4752, e-ISSN: 2502-4760
- b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : Vol 19, No 1 July 2020
- d. Penerbit : IAES (Institute of Advanced Engineering and Science)
- e. Halaman/Jumlah halaman : 13 hal
- f. Tautan jurnal/artikel : <https://s.id/cyTAA>
6. Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah
- | | |
|-------------------------------------|--|
| <input checked="" type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Internasional |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi |
| <input type="checkbox"/> | Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi |

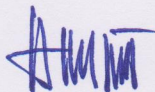
7. Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	4	3	2.5	1	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12	9	7.5	3	11
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12	9	7.5	3	11
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12	9	7.5	3	11
Total = (100%)	40	30	25	10	37

Catatan reviewer:

92% bagian sudah memenuhi kriteria
 Sahannya

Merauke, 30/1 2020
 Reviewer 2,



Dr. Heru Ismanto, S.Si., M.Cs.
 NIDN. 1220047101
 Unit kerja: Prodi : Teknik Informatika pada
 Universitas Musamus Merauke

HASIL PENGECEKAN PLAGIARISME PAPER - IJECS - (Tanggal pengecekan 8 Feb 2020)
HASIL = 2 % PLAGIARISM

The screenshot shows the Grammarly web interface for a document titled "A VISION-BASED REAL-TIME OBSTACLE AVOIDANCE'S RUL...". The document title is "A Vision-based Real-time Obstacle Avoidance's Rules Utilising Grid-edge-depth map". The authors listed are Budi Rahmani1, Agus Harjoko2, Tri Kuntoro Priyambodo2. The authors' affiliations are: 1Department of Informatics, STMIK Banjarbaru, Kalimantan Selatan; 2Department of Computer Science, Universitas Gadjah Mada, Yogyakarta. The article info section is partially visible. The abstract section is titled "ABSTRACT". The article history shows it was received on Oct 17, 2019. The document is 5,786 words long. The plagiarism report shows a 2% plagiarism score. The right sidebar displays various quality metrics: Overall score 99, Goals 5 of 5 set, Correctness 28 alerts, Clarity Very clear, Engagement Very engaging, and Delivery Just right. A button for "10 MORE ALERTS" is visible. The bottom of the screen shows the Windows taskbar with the time 9:18 PM on 2/9/2020.

A Vision-based Real-time Obstacle Avoidance's Rules Utilising Grid-edge-depth map

2% Plagiarism Back to all alerts X

Hide Assistant

Overall score **99**
See performance

Goals
5 of 5 set

All alerts

Correctness
28 alerts

Clarity
Very clear

Engagement
Very engaging

Delivery
Just right

Get Expert Writing Help NEW

Plagiarism **2%**

10 MORE ALERTS

Received Oct 17, 2019

5,786 words

9:18 PM
2/9/2020