

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

1. Judul Artikel : Model Kendali Multi Kontroler untuk Robot Humanoid dengan 19 Derajat Kebebasan
2. Jumlah Penulis : 2 orang
3. Penulis Artikel Ilmiah : Budi Rahmani, Hugo Aprilianto
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Forum Ilmiah
- a. Nama Seminar/Conference : Konferensi Nasional Sistem dan Informatika (KNS&I)
 - b. ISSN/e-ISSN/ISBN : 1979-9845 eISSN: 2460-8378
 - b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : Volume 1 2015
 - d. Penerbit : STMIK STIKOM Bali
 - e. Halaman/Jumlah halaman : 186-191
 - f. Tautan prosiding/artikel : <https://s.id/ctpH4>
6. Kategori forum Artikel Ilmiah
- Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 - Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE
 - Prosiding Internasional
 - Prosiding Nasional

7. Hasil Penilaian Peer Review :

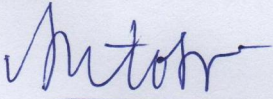
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus	Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	3	2.5	1.5	1	1
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	7.5	4.5	3	3
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	7.5	4.5	3	3
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	9	7.5	4.5	3	3
Total = (100%)	30	25	15	10	10

Catatan reviewer:

1. Isi artikel ilmiah tidak terindikasi plagiat dan sudah sesuai standar penulisan
2. Artikel sudah membahas penelitian dengan ruang lingkup dan kedalaman yang cukup
3. Metodologi dirumuskan dengan baik dan sudah menggunakan referensi yg up to date
4. Kualitas penerbit sudah memenuhi standar

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 : PROSIDING**

1. Judul Artikel : Model Kendali Multi Kontroler untuk Robot Humanoid dengan 19 Derajat Kebebasan
2. Jumlah Penulis : 2 orang
3. Penulis Artikel Ilmiah : Budi Rahmani, Hugo Aprilianto
4. Status pengusul : Ketua (Penulis Pertama)
5. Identitas Forum Ilmiah
- a. Nama Seminar/Conference : Konferensi Nasional Sistem dan Informatika (KNS&I)
 - b. ISSN/e-ISSN/ISBN : 1979-9845 eISSN: 2460-8378
 - b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : Volume 1 2015
 - d. Penerbit : STMIK STIKOM Bali
 - e. Halaman/Jumlah halaman : 186-191
 - f. Tautan prosiding/artikel : <https://s.id/ctpH4>
6. Kategori forum Artikel Ilmiah
- Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 - Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE
 - Prosiding Internasional
 - Prosiding Nasional

7. Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Artikel Ilmiah				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus	Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	3	2.5	1.5	1	1
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	7.5	4.5	3	3
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	7.5	4.5	3	3
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	9	7.5	4.5	3	3
Total = (100%)	30	25	15	10	10

Catatan reviewer:

- future work menarik dalam hal respon robot humanoid thd objek sehingga selanjutnya dipertulkan penelitian keputusan respon yang dilakukan oleh robot misalnya: metode penentuan jumlah langkah, durasi responsifitas dsb.

Yogyakarta, 30 Januari 2020
Reviewer 2,



Dr. Agus Qomaruddin Munir, S.T., M.Cs.
NIDN. 0518038301
Unit kerja: Prodi. Manajemen Informatika
pada Universitas Respati Yogyakarta

HASIL PENGECEKAN PLAGIARISME PAPER -KNSI - (Tanggal pengecekan 6 Feb 2020)
HASIL = 2 % PLAGIARISM

The screenshot shows the Grammarly plagiarism checker interface. The document title is "Paper_KNSI_2015". The main text of the document is highlighted in light blue and includes the title of a conference, the location and dates, the title of a paper, the authors' names, and their affiliation. The plagiarism results show a 2% overall score, with 1% of the text matching a source from 2011. The interface also displays various quality metrics like Correctness, Clarity, Engagement, and Delivery, all of which are in the "Very clear" or "Just right" range. A taskbar at the bottom shows the system time as 3:10 PM on 2/6/2020.

Paper_KNSI_2015

Konferensi Nasional Sistem & Informatika 2015
STMIK STIKOM Bali, 9 – 10 Oktober 2015

Model Kendali Multi Kontroler untuk Robot Humanoid
dengan 19 Derajat Kebebasan

Budi Rahmani dan Hugo Aprilianto
Prodi. Teknik Informatika, STMIK Banjarbaru

Jl. Jend. Ahmad Yani Km. 33 Loktabat Banjarbaru, Telp.
0511-4782881-3267714

Formatting tools are disabled. Try [Grammarly for MS Office](#). 1,952 words

2% Plagiarism Back to all alerts

1% of your text matches this source:

Konferensi Nasional Sistem & Informatika 2011
<http://ejournal.stikom-bali.ac.id/index.php/knsi/article/view>

Reference data – click to copy
Konferensi Nasional Sistem & Informatika 2015 STMIK STIK...

1 MATCH

Integration of Hardware and Soft... — ieeexplore.ieee.org

Hide Assistant

Overall score **92**
See performance

Goals
5 of 5 set

All alerts

Correctness
35 alerts

Clarity
Very clear

Engagement
Very engaging

Delivery
Just right

Get Expert Writing Help **NEW**

Plagiarism **2%**

3:10 PM
2/6/2020