

**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 :

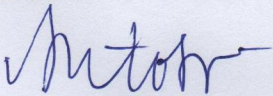
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal				Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus	Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel ilmiah (10%)	3	2.5	1.5	1	1
b. 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
<b>Total = (100%)</b>	<b>30</b>	<b>25</b>	<b>15</b>	<b>10</b>	<b>10</b>

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 diuraikan 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