

**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