

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

1. Judul Artikel : **MODEL KALIBRASI KAMERA UNTUK PENGUKURAN JARAK OBJEK DAN NAVIGASI ROBOT (A MODEL OF CAMERA CALIBRATION FOR OBJECT DISTANCE MEASUREMENT AND ROBOT**
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 : Seminar Nasional Riset Terapan/SNRT
- b. ISSN/e-ISSN/ISBN : 2541-5662 e-ISSN 2541-5670
- b. Volume, Nomor, Edisi (tahun) : Vol 1, No. 1, 2016
- d. Penerbit : Politeknik Negeri Banjarmasin
- c. Halaman/Jumlah halaman : B33-B41
- f. Tautan prosiding/artikel : <https://s.id/ctqc8>
6. Kategori forum Artikel Ilmiah
- Prosiding Internasional terindeks pada Scimagojr dan Scopus
 - Prosiding Internasional terindeks pada SCOPUS, IEEE Explore, SPIE
 - Prosiding Internasional
 - Prosiding Nasional

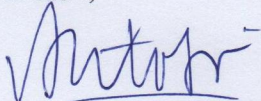
7. Hasil Penilaian Peer Review :

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	2
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	9

Catatan reviewer:

1. Isi artikel Ilmiah sudah sesuai standar penulisan dan tidak ada unsur plagiat
2. Pembahasan artikel sudah cukup termasuk ruang lingkup dan kedalaman
3. Metodologi dijelaskan dengan baik dan penggunaan referensi yg update
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