

**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
- e. 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 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
<b>Total = (100%)</b>	30	25	15	10	<b>10</b>

Catatan reviewer:

- Ide dasar penelitian cukup baik, penelitian lanjutan bisa dikembangkan dengan meminimalkan jumlah citra yang diekstraksi misalnya: citra dibawah 20 citra, dengan tujuan agar navigasi robot lebih responsif terhadap jarak objek yang dikenali.

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