

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

Judul Karya Ilmiah : **PENGENDALIAN PID PADA ROBOT MIROSOT UPN "VETERAN" YOGYAKARTA (Artikel) BERBASIS SENSOR GYROSCOPE DAN ACCELEROMETER**
 Penulis Jurnal : **Awang Hendrianto Pratomo, Dessyanto Boedi Prasetyo, Nuryono Setyo Widodo, Indra Ilmiah Aprillinfanteri Army**
 Identitas Jurnal : a. Nama Jurnal : **Telematika**
 Ilmiah : ISSN 1829-667X (print); ISSN 2460-9021 (online)
 b. Nomor/Volume : **2/12**
 c. Edisi(bulan/tahun) : **Juli/2015**
 d. Penerbit : **Informatika UPN "Veteran" Yogyakarta**
 e. URL Dokumen : **http://jurnal.upnyk.ac.id/index.php/telematika/article/download/1408/1290**

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi <input type="checkbox"/>	Internasional <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terindeks DOAJ <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi Jurnal (10%)				1		1.0
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		2.3
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)				3		2.4
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)				3		2.5
Total = (100%)				10		8.2
Kontribusi Pengusul (Penulis 2 dari 4 penulis)				1,3 (13%)		1.06
Komentar Peer Review - Indikasi plagiasi, minimal ditunjukkan dengan hasil cek similaritas 8% (syarat kemiripan maksimal 25%) sehingga telah memenuhi syarat untuk diusulkan kenaikan jabatan fungsional - Tema artikel sudah linier dengan bidang ilmu pengusul (Informatika dan ilmu komputer)	<ol style="list-style-type: none"> Tentang kelengkapan unsur isi Jurnal Format IMRAD (Introduction, Method, Result, and Discussion) sudah lengkap dan telah memenuhi aturan penulisan jurnal ilmiah Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan Lingkup artikel tentang penggunaan sensor GyroScope dan Accelerometer untuk menstabilkan pergerakan robot Mirosot (robot soccer). Pembahasan cukup detail tentang blok diagram robot, arsitektur, flowchart kendali kecepatan, pengambilan data dan uji coba sensor. Tentang kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi Artikel memberi cukup informasi tentang sensor gyroscope robot yang mampu menghadap dengan lebih tepat sesuai dengan sudut yang diperintahkan. Sensor accelerometer digunakan untuk parameter sistem pengereman sehingga robot mampu bergerak lebih stabil tanpa adanya loss power dari motor DC pada saat melakukan pengurangan kecepatan. Metodologi cukup mutakhir dengan menggabungkan antara programming dan robotika. Referensi sudah cukup memadai dan mutakhir, karena semuanya berasal dari jurnal publikasi. Tentang Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit Kualitas penerbit sudah baik, mempunyai versi online dengan OJS, dan terideks di DOAJ, Google Scholar, Crossref, dan Garuda 					

Yogyakarta, 13 Juli 2020

Reviewer 1



(Uning Lestari, S.T., M.Kom.)

Unit kerja : Teknik Informatika

IST AKPRIND Yogyakarta

NIDN : 0531087001

Jabatan : Lektor Kepala

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

Judul Karya Ilmiah (Artikel) : PENGENDALIAN PID PADA ROBOT MIROSOT UPN "VETERAN"
YOGYAKARTA BERBASIS SENSOR GYROSCOPE DAN
ACCELEROMETER

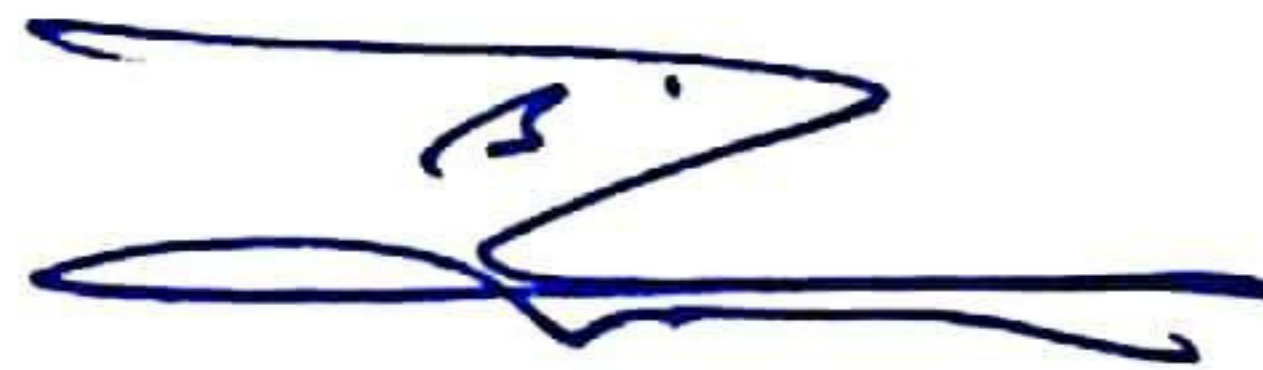
Penulis Jurnal Ilmiah : Awang Hendrianto Pratomo, Dessyanto Boedi Prasetyo, Nuryono Setyo Widodo,
Indra Aprillinfanteri Army

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Telematika
ISSN 1829-667X (print)
ISSN 2460-9021 (online)
b. Nomor/Volume : 2/12
c. Edisi (bulan/tahun) : Juli/2015
d. Penerbit : Informatika UPN "Veteran" Yogyakarta
e. URL Dokumen : <http://jurnal.upnyk.ac.id/index.php/telematika/article/download/1408/1290>

Hasil Penilaian Peer Review :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi <input type="checkbox"/>	Internasional <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terindeks DOAJ <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi Jurnal (10%)				1		1.0
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		2.7
c. Kecukupan dan kemitakhiran data/informasi dan metodologi (30%)				3		2.8
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)				3		2.8
Total = (100%)				10		9.3
Kontribusi Pengusul (Penulis 2 dari 4 penulis)				1,3 (13%)		1.21
Komentar Peer Review	<ol style="list-style-type: none"> Tentang kelengkapan unsur isi Jurnal Unsur isi jurnal sudah lengkap Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan Pembahasan sangat detil tentang robot, flowchart, proses pengambilan data dan pengujiannya. Tentang kecukupan dan kemitakhiran data/informasi dan metodologi Metodologi yang digunakan cukup mutakhir. Sensor, aktuator dan program robotik yang dibangun sangat mutakhir. Tentang Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit Kualitas jurnal baik. Jurnal telah terindeks di DOAJ, Portal Garuda dan Google Scholar. 					

Yogyakarta, 19 Juli 2020
Reviewer 2



(Bambang Yuwono, S.T., M.T.)
Unit kerja : Teknik Informatika
UPN "Veteran" Yogyakarta
NIDN : 0512027401
Jabatan : Lektor Kepala