

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

Judul Karya Ilmiah : PENGENDALIAN MOTOR DC ROBOT MIROSOT UPN VETERAN YOGYAKARTA
 (Artikel) MENGGUNAKAN MIKROKONTROLER ATMEGA 8
 Penulis Prosiding : Awang Hendrianto Pratomo, Nuryono Setya Widodo, Dessyanto Boedi Prasetyo,
 Muhammad Rifai Samekta Adi
 Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : Prosiding Seminar Nasional Informatika 2014 (SEMNASIF), ISSN:
 1979-2328
 b. Pelaksanaan : 2 Agustus 2014
 c. Penyelenggara : Informatika UPN "Veteran" Yogyakarta
 d. URL Dokumen : <http://jurnal.upnyk.ac.id/index.php/semnasif/article/download/1051/993>

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional ☐	Nasional ☒	
a. Kelengkapan unsur isi Prosiding (10%)		1	0.8
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	8.0
Kontribusi Pengusul (Penulis 3 dari 4 penulis)		1,3 (13%)	1.04
Komentar Peer Review – Indikasi plagiasi, sangat minimal ditunjukkan dengan hasil cek similari-tas 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)	Tentang kelengkapan unsur isi Jurnal Format IMRAD (Introduction, Method, Result, and Discussion) lengkap dan telah memenuhi aturan penulisan jurnal ilmiah Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan Lingkup artikel tentang analisis pengaruh kendali motor DC pada <i>microcontroller</i> untuk mengendalikan pergerakan robot Mirosot (robot soccer). Pembahasan cukup detail tentang blok diagram robot, arsitektur dan flowchart kendali kecepatan. Pada hasil ujicoba terlalu banyak bentuk grafik, yang sebenarnya bisa dirngkas menjadi tabel ujicoba. Tentang kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi Artikel memberi cukup informasi tentang sistem kendali yang dibangun mampu mengendalikan kecepatan motor DC untuk berputar sesuai <i>set point</i>. 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, sudah mempunyai versi online dengan OJS, dan telah terideks di DOAJ, Google Scholar		

Yogyakarta, 14 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 : PROSIDING NASIONAL

Judul Karya Ilmiah (Artikel) : PENGENDALIAN MOTOR DC ROBOT MIROSOT UPN VETERAN
 YOGYAKARTA MENGGUNAKAN MIKROKONTROLER ATMEGA 8

Penulis Prosiding : Awang Hendrianto Pratomo, Nuryono Setya Widodo, Dessyanto Boedi Prasetyo,
 Muhammad Rifai Samekta Adi

Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding : Prosiding Seminar Nasional Informatika 2014
 (SEMNASIF), ISSN: 1979-2328
 b. Pelaksanaan : 2 Agustus 2014
 c. Penyelenggara : Informatika UPN "Veteran" Yogyakarta
 d. URL Dokumen : <http://jurnal.upnyk.ac.id/index.php/semnasif/article/download/1051/993>

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional ☐	Nasional ☒	
a. Kelengkapan unsur isi Prosiding (10%)		1	1.0
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		3	2.6
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		3	2.7
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)		3	2.7
Total = (100%)		10	9
Kontribusi Pengusul (Penulis 3 dari 4 penulis)		1,3 (13%)	1.17
Komentar Peer Review	Tentang kelengkapan unsur isi Jurnal Unsur isi jurnal sudah lengkap dan telah memenuhi panduan Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan Pembahasan cukup detil pada bagian robotik dan flowchart pengendalian robot. Tentang kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi Metodologi cukup mutakhir dalam hal pemrograman pengendalian robot. 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