

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

Judul karya ilmiah (Bab) : Mapping and Navigation for Indoor Robot Using Multiple Sensor Under ROS Framework
 Penulis Chapter : 2
 Identitas Book Chapter :
 a. Judul Buku : Enabling Industry 4.0 through Advances in Mechatronics
 b. Nomor ISBN : 978-981-19-2094-3
 c. Tahun Terbit : 2021
 d. Penerbit : Springer
 e. Jumlah Halaman : 569
 f. Alamat Web Buku : <https://link.springer.com/book/10.1007/978-981-19-2095-0>

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Internasional
 Nasional

Hasil Penilaian Validasi:

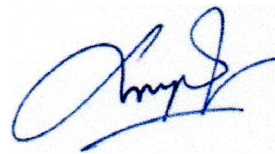
No.	ASPEK	URAIAN / KOMENTAR PENILAIAN
1	Indikasi Plagiasi	Nilai cek plagiasi masih di bawah angka kewajaran
2	Linearitas	Kajian yang dibahas sudah sesuai dengan kompetensi penulis

Hasil Penilaian *Peer Review*:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimum Book Chapter		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	1.5		1
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	4.5		3
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	4.5		4
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan (30%)	4.5		4
Total = 100%	15		12
Nilai Pengusul	7.5		6

KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW	
Kelengkapan unsur isi artikel	Artikel sudah memenuhi unsur tata tulis ilmiah yang baku, yaitu meliputi IMRAD
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Ruang lingkup bahasan jurnal sudah sesuai dengan bidang ilmu penulis
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	Data dan Informasi cukup dan mutakhir, serta metodologi penelitian sudah menunjukkan kaidah yang benar
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Unsur kualitas penerbit sudah lengkap dan cukup terpercaya

Yogyakarta, 21 November 2022
Reviewer 1



DR. Enny Itje Sela, S.Si., M.Kom.
NIDN. 0514127001
Pangkat/Golongan: Pembina Tk. I/IVb
Jabatan Fungsional: Lektor Kepala 550 Ak
Unit Kerja: Magister Teknologi Informasi
Program Pascasarjana
Universitas Teknologi Yogyakarta

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

Judul karya ilmiah (Bab) : Mapping and Navigation for Indoor Robot Using Multiple Sensor Under ROS Framework
 Penulis Chapter : 2
 Identitas Book Chapter :
 g. Judul Buku : Enabling Industry 4.0 through Advances in Mechatronics
 h. Nomor ISBN : 978-981-19-2094-3
 i. Tahun Terbit : 2021
 j. Penerbit : Springer
 k. Jumlah Halaman : 569
 l. Alamat Web Buku : <https://link.springer.com/book/10.1007/978-981-19-2095-0>

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Internasional
 Nasional

Hasil Penilaian Validasi:

No.	ASPEK	URAIAN / KOMENTAR PENILAIAN
1	Indikasi Plagiasi	Tidak menunjukkan adanya plagiasi karena nilai cek plagiasi masih di bawah angka normal
2	Linearitas	Penulis memiliki pengalaman dan kompetensi seperti kajian yang dibahas pada book chapter

Hasil Penilaian *Peer Review*:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimum Book Chapter		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
e. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	1.5		1
f. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	4.5		4
g. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	4.5		3
h. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan (30%)	4.5		4
Total = 100%	15		12
Nilai Pengusul	7.5		6

KOMENTAR/ULASAN PEER REVIEW	
Kelengkapan unsur isi artikel	Sudah menjalankan kaidah penulisan ilmiah dengan baik dan benar
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Pembahasan sudah sistematis
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	Metode pendekatan yang digunakan cukup mutakhir
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Kualitas penerbit berputasi dan terpercaya

Yogyakarta, 21 November 2022
Reviewer 2



Suhrman, S.Kom., M.Kom., Ph.D.
NIDN. 0514047101
Pangkat/Golongan: Pembina Tk. I/IVb
Jabatan Fungsional: Lektor Kepala 550 Ak
Unit Kerja: Program Studi Teknologi Informasi
Program Pascasarjana
Universitas Teknologi Yogyakarta