

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

Judul Artikel : **Experimental Study on Automatic Control for Collision Avoidance of Ship**
 Penulis Artikel Ilmiah : 1. **Daeng Paroka**., 2. Muhammad Fahmi Kamil., 3. Andi Haris Muhammad
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Makara Journal of Technology
 b. Nomor/Volume/Hal : 3/ 21/ 137 - 144
 c. Edisi (bulan/tahun) : December 2017
 d. Penerbit : Directorate of Research and Community Services, Universitas Indonesia
 e. Jumlah Halaman : 8

Kategori Publikasi Ilmiah (beri pada kategori yang tepat)

Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
 Jurnal Ilmiah Internasional
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi (**Peringkat 2**)
 Jurnal Ilmiah Nasional tidak Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Terindeks DOAJ dll.

I. Hasil Penilaian Validasi

No.	ASPEK	URAIAN/ KOMENTAR PENILAI
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ada indikasi plagiasi
2	Linearitas	Linier dengan keilmuan pengusul

II. Hasil Penilaian Peer Reviewer:

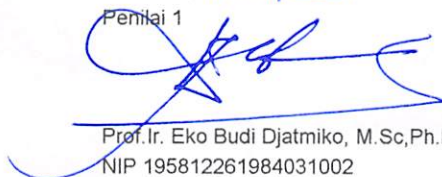
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll.	
Kelengkapan dan Kesesuaian unsur isi Jurnal (10%)			2.5			2.3
Ruang lingkup dan kedalam pembahasan (30%)			7.5			7.2
Kecukupan dan ketepatan data/informasi dan metodologi (30%)			7.5			6.9
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)			7.5			6.4
Total = (100%)			25			22.8
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama / Anggota)	Penulis Pertama					13.68

KOMENTAR/ ULASAN PEER REVIEW

Kelengkapan dan Kesesuaian unsur:	Makalah memuat unsur yang sesuai dan lengkap, meliputi judul, abstrak, pendahuluan, metode penelitian, model simulasi, hasil dan pembahasan, kesimpulan dan saran, serta daftar pustaka.
Ruang lingkup dan kedalam pembahasan:	Makalah mempunyai lingkup pembahasan yang memadai tentang studi eksperimen kontrol otomatis untuk menghindari kecelakaan kapal berbasis logika fuzzy. Latar belakang studi disampaikan dengan jelas, khususnya dalam aplikasi control pada sudut kemudi sesuai dengan sudut heading atau arah gerak kapal yang diinginkan dengan menggunakan metode Mamdani Centroid. Critical review yang baik dijabarkan dari segenap literature yang relevan dalam jumlah yang cukup. Hasil studi disajikan dalam data dan kurva trajectory, kurva gerak putar, sudut gerak maneuver, serta sudut kemudi. Korelasi antara hasil eksperimen dengan simulasi disajikan dengan baik.
Kecukupan & ketepatan data & Metodologi:	Metodologi yang digunakan adalah tepat dan untuk diterapkan dalam pemecahan masalah, yakni skenario tabrakan dalam pengujian model didesain dengan menggunakan 4 penghalang yang harus dihindari oleh kapal. Data dan informasi ditunjukkan dalam model berukuran 1:25 dilengkapi dengan instrumentasi lengkap untuk keperluan eksperimen di danau kecil. Referensi yang relevan dan cukup mutakhir digunakan dalam jumlah yang memadai.
Kelengkapan Unsur & Kualitas Penerbit:	Makalah ini dimuat dalam Makara Journal of Technology yang diterbitkan oleh Directorate of Research and Community Services, Universitas Indonesia, merupakan jurnal nasional terakreditasi Sinta-2 (S2), yang dikelola dengan konsistensi, komitmen dan kontinuitas yang tinggi.

Makassar, 15 Januari 2021

Penilai 1



Prof. Ir. Eko Budi Djatmiko, M.Sc, Ph.D.

NIP 195812261984031002

Unit Kerja : Fakultas Teknologi Kelautan ITS

Bidang Ilmu : Teknik Kelautan

Jabatan Pangkat : Profesor

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

Judul Artikel : **Experimental Study on Automatic Control for Collision Avoidance of Ship**
 Penulis Artikel Ilmiah : 1. **Daeng Paroka**., 2. Muhammad Fahmi Kamil., 3. Andi Haris Muhammad
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Makara Journal of Technology
 b. Nomor/Volume/Hal : 3/ 21/ 137 - 144
 c. Edisi (bulan/tahun) : Desember 2017
 d. Penerbit : Directorate of Research and Community Services, Universitas Indonesia
 e. Jumlah Halaman : 8

Kategori Publikasi Ilmiah (beri pada kategori yang tepat)

Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
 Jurnal Ilmiah Internasional
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional tidak Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Terindeks DOAJ dll.

I. Hasil Penilaian Validasi

No.	ASPEK	URAIAN/ KOMENTAR PENILAI
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ditemukan adanya unsur plagiasi
2	Linearitas	Sesuai dengan bidang keilmuan pengusul.

II. Hasil Penilaian Peer Reviewer:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll.	
Kelengkapan dan Kesesuaian unsur isi Jurnal (10%)			2.5			2
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			7.5			7
Kecukupan dan kemutakhiran data/ informasi dan metodeologi (30%)			7.5			7
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)			7.5			7
Total = (100%)			25			23
Kontribusi Pengusul (Penulis Pertama / Anggota)	Penulis pertama					13.8

KOMENTAR/ ULASAN PEER REVIEW

Kelengkapan dan Kesesuaian unsur:	Paper memiliki unsur yang lengkap: abstrak, pendahuluan, bahan dan metode, hasil/pembahasan, kesimpulan, dan daftar pustaka.
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:	Ruang lingkup pembahasan tentang aplikasi sistem kendali otomatis untuk pencegahan kecelakaan kapal menggunakan model. Hasil dan pembahasan dijelaskan dengan baik dan tajam dalam bentuk kurva/grafik, foto pengujian dan analisis hasil. Kesimpulan ringkas tetapi tajam sesuai pembahasan.
Kecukupan & kemutakhiran data & Metodologi:	Data yang disajikan cukup lengkap. Metodologi riset dijelaskan dengan baik, berisikan data kapal, serta layout eksperimen dan prosedurnya.
Kelengkapan Unsur & Kualitas Penerbit:	Tulisan disajikan pada Makara Journal of Technology Vol. 21, No. 3 (2017) dengan kualitas penerbitan yang baik.

Makassar,
Reviewer 2



Prof. Dr. Ir. I Ketut Aria Pria Utama, M.Sc
 NIP 196704061992031001
 Unit Kerja : Fakultas Teknologi Perkapalan ITS
 Bidang Ilmu : Teknik Perkapalan
 Jabatan Pangkat : Profesor