

Judul Makalah (maks 14 kata) (18 pt)

^{1*} Nama Penulis, ² Nama Penulis, ¹ Nama Penulis (11 pt)

¹ Program Studi, Institusi, Kota (10 pt)

² Program Studi, Institusi, Kota (10 pt)

¹ Email Penulis (Font 10), ² Email Penulis, ³ Email Penulis (Font 10)

Article Info

Article history:

Received January 12th, 2023

Revised January 20th, 2023

Accepted February 26th, 2023

Keyword:

First keyword

Second keyword

Third keyword

Fourth keyword

ABSTRACT (10 PT)

A well-prepared abstract enables the reader to identify the basic content of a document quickly and accurately, to determine its relevance to their interests, and thus to decide whether to read the document in its entirety. The Abstract should be informative and completely self-explanatory, provide a clear statement of the problem, the proposed approach or solution, and point out major findings and conclusions. The Abstract should be 150 to 250 words in length. The abstract should be written in the past tense. Standard nomenclature should be used and abbreviations should be avoided. No literature should be cited. The keyword list provides the opportunity to add keywords, used by the indexing and abstracting services, in addition to those already present in the title. Judicious use of keywords may increase the ease with which interested parties can locate our article (10 pt).

*Copyright © 2023 Jurnal JEETech.
All rights reserved.*

Corresponding Author:

First Author,

Department, University,

Address.

Email: xxxx@xxxx.ac.id

Abstrak—Sebuah abstrak yang disiapkan dengan baik memungkinkan pembaca untuk mengidentifikasi konten dasar suatu dokumen dengan cepat dan akurat, untuk menentukan relevansinya dengan minat mereka, dan dengan demikian untuk memutuskan apakah akan membaca dokumen secara keseluruhan. Abstrak harus informatif dan sepenuhnya jelas, memberikan pernyataan yang jelas tentang masalah, pendekatan atau solusi yang diusulkan, dan menunjukkan temuan dan kesimpulan utama. Panjang abstrak harus 150 hingga 250 kata. Abstrak harus ditulis dalam bentuk lampau. Nomenklatur standar harus digunakan dan singkatan harus dihindari. Tidak ada literatur yang harus dikutip. Daftar kata kunci memberikan peluang untuk menambahkan kata kunci, yang digunakan oleh layanan pengindeksan dan abstrak, selain yang sudah ada dalam judul. Penggunaan kata kunci yang bijaksana dapat meningkatkan kemudahan pihak yang berkepentingan dapat menemukan artikel kami (11 pt).

I. Pendahuluan (Font 12)

Dalam pendahuluan ini penulis memuat latar belakang yang mendasari dipilihnya topik penelitian. Disamping itu dalam *Heading* ini, penulis sebaiknya menampilkan/ mendeskripsikan hasil-hasil penelitian terkait yang telah dilakukan baik oleh peneliti-peneliti lain maupun penulis sendiri dengan menyebutkan hasil-hasil mendasar dari penelitian-penelitian tersebut termasuk metode-metode yang mereka gunakan (*literature review*) tentu saja dengan menggunakan pengutipan seperti [1][2][3][4] yang menjadi ciri khas

dari jurnal-jurnal teknik. Dalam *heading* ini, penulis juga menampilkan teori-teori pendukung yang terkait dengan penelitian yang dilakukan. (*Font 11*). Jumlah halaman 6-10 halaman.

II. Metode Penelitian

A. Metode

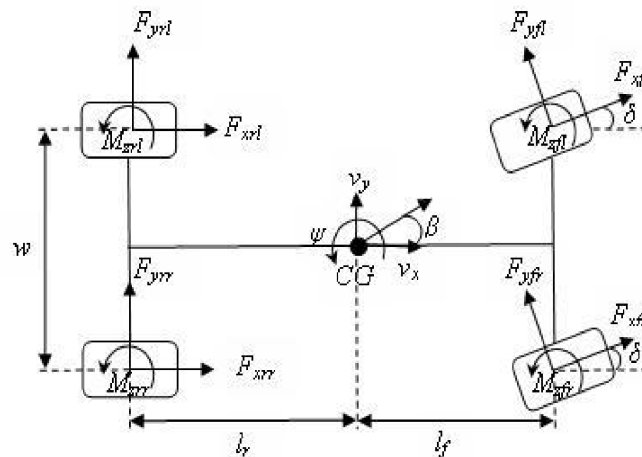
Pada bagian ini, penulis menampilkan metode yang digunakan, termasuk di dalamnya waktu dan lokasi penelitian jika diperlukan.

B. Gambar dan Tabel

Kadang-kadang metode penelitian ditampilkan dalam bentuk bagan ataupun tabel. Penulis harus memastikan bahwa gambar ataupun tabel yang ditampilkan dapat terbaca dengan baik bila diletakkan pada satu kolom. Jika gambar, bagan atau tabel membutuhkan ruang besar maka dapat dibuat dengan meletakkannya untuk dua kolom sekaligus dengan tetap memperhatikan kesesuaian/keseimbangan menurut format *template* ini.

III. Hasil dan Pembahasan

Pada bagian ini, penulis harus memasukkan hasil-hasil penelitian yang diperoleh baik itu melalui hasil uji laboratorium maupun hasil uji simulasi menggunakan software atau alat khusus lainnya. Hasil-hasil penelitian dapat berupa gambar, tabel dan lainnya yang selanjutnya harus disertai dengan penjelasannya. Gambar maupun tabel harus berurut mulai dari gambar 1 dst maupun tabel 1 dst. Contoh gambar dan tabel dapat di lihat pada gambar 1 dan tabel 1 di bawah ini:



Gambar 1. Vehicle Handling Model (*Font 10*)

Tabel 1. Data Parameter (*Font 10*)

No	Parameter	Value
1	Vehicle mass	1700 kg
2	Vehicle sprung mass	1520 kg
3	Coefficient of friction	0.85
4	Front track width	1.5 m
5	Rear track width	1.5 m
6	Tire rolling radius	0.285 m
7	Wheelbase	2.7 m
8	Distance between front axle to COG	1.11 m
9	Distance between rear axle to COG	1.59 m

10	Pitch stiffness constant	4000 Nm ⁻¹
11	Roll stiffness constant	2400 Nm ⁻¹
12	Centre of gravity height	0.55 m
13	Pitch moment of inertia	425 kg m ²
14	Roll moment of inertia	425 kg m ²
15	Yaw moment of inertia	3125 kg m ²
16	Wheel moment of inertia	1.1 kg m ²
17	Pitch damping constant	170000 Nm ⁻¹ s ⁻¹
18	Roll damping constant	90000 Nm ⁻¹ s ⁻¹

Penulisan persamaan dapat dilihat pada contoh berikut dengan memberikan penomoran secara berurut.

$$y = ab \quad (1)$$

$$c + d = \beta \quad (2)$$

IV. Kesimpulan

Kesimpulan dari hasil penelitian dijelaskan pada bagian ini

1. Dengan menggunakan poin 1, 2, dst.
2. Dapat pula menyertakan saran ataupun rencana keberlanjutan dari penelitian ini.
3. Dst.

V. Daftar Pustaka

Daftar pustaka mengikuti format IEEE seperti terlihat di bawah ini. Untuk memudahkan sangat dianjurkan untuk menggunakan *Endnotes Program* ataupun *Mendelay* di dalam mengatur daftar pustaka.

- [1] N. Yorino, A. Priyadi, H. Kakui, and M. Takeshita, "A new method for obtaining critical clearing time for transient stability," *IEEE Trans. Power Syst.*, vol. 25, no. 3, pp. 1620–1626, 2010.
- [2] M. Ali, F. Hunaini, I. Robandi, and N. Sutantra, "Optimization of active steering control on vehicle with steer by wire system using Imperialist Competitive Algorithm (ICA)," in *2015 3rd International Conference on Information and Communication Technology (ICoICT), IEEE Conferences*, 2015, pp. 500–503.
- [3] D. H. Kusuma, M. Ali, and N. Sutantra, "The comparison of optimization for active steering control on vehicle using PID controller based on artificial intelligence techniques," in *2016 International Seminar on Application for Technology of Information and Communication (ISemantic), IEEE Conferences*, 2016, pp. 18–22.
- [4] R. Alterovitz, T. Simeon, and K. Goldberg, "The Stochastic Motion Roadmap: A Sampling Framework for Planning with Markov Motion Uncertainty," in *Robotics: Science and Systems III*, 2007.