

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

Judul Karya Ilmiah (Artikel) : Motion Optimization using Modified Kalman Filter for Invers-Kinematics based Multi DOF Arm Robot.  
 Jumlah Penulis : 4 (Teguh Herlambang, **Abdul Muhith**, Dinita Rahmalia, Hendro Nurhadi)  
 Status Pengusul : Penulis Kedua

**Identitas Jurnal Ilmiah:**

- a. Nama Jurnal : International Journal of Control and Automation,
- b. Nomor ISSN : 2005-4238 IJAST
- c. Volume, Nomor, Bulan, Tahun : Vol. 13, No.(2s), 64 - 71. (2020)
- d. Penerbit : International Journal of Control and Automation,
- e. DOI (Jika Ada) : Vol. 13 No. 2s (2020): Vol 13 No 2s (2020) Special Issue
- f. Alamat Web Jurnal : <http://sersec.org/journals/index.php/IJCA/article/view/11542>
- g. Terindek di Scimagojr/Thomson Reuter ISI knowledge atau di: Scopus (Q4) (SJR = 0,1) *(Open akses)*

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :  
(beri  $\checkmark$  pada kategori yang tepat)

<input checked="" type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Internasional / Internasional Bereputasi
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional / Nasional Terindeks di DOAJ,CABI, COPERNICUS

**Hasil Penilaian :**

Komponen yang dinilai (bobot yang dinilai ditetapkan dalam %)	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	4			2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			10
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			10
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit jurnal ilmiah (30%)	12			10
<b>Total = (100%)</b>	<b>40</b>			<b>32</b>
<b>Nilai Pengusul = penulis kedua : <math>(40\% \times 32) = 12,8</math> ; 3 penulis = 4,26</b>				

**Catatan Penilaian Artikel oleh Reviewer:**

1. Kelengkapan dan kesesuaian unsur: *Berisi sesuai dengan keahlaan atau pendirian artikel ilmiah*
2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan: *Pragmatik pembahasan sangat baik*
3. Kecukupan dan kemutakhiran data informasi dan metodologi: *Kecukupan dan kemutakhiran data informasi cukup baik*
4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan jurnal: *Terbitan oleh jurnal internasional bereputasi Q4; SJR: 0,1*
5. Indikasi plagiat: *tidak ada plagiat (cek trial plagiat : 20%)*
6. Kesesuaian bidang ilmu: *Sesuai bidang ilmu: keperawatan kesehatan komunitas*

Surabaya, 15 Juni 2020  
Reviewer 1,

Nama Reviewer : Prof. Dr. Ah. Yusuf, SKp., M.Kes  
 NIP/NIDN : 196701012000031002  
 Jabatan Terakhir: Guru Besar  
 Bidang Ilmu : Keperawatan  
 Unit Kerja : Fakultas Keperawatan UNAIR Surabaya.

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

Judul Karya Ilmiah (Artikel) : Motion Optimization using Modified Kalman Filter for Invers-Kinematics based Multi DOF Arm Robot.  
 Jumlah Penulis : 4 (Teguh Herlambang, Abdul Muhith, Dinita Rahmalia, Hendro Nurhadi)  
 Status Pengusul : Penulis Kedua  
 Identitas Jurnal Ilmiah:  
 a. Nama Jurnal : International Journal of Control and Automation,  
 b. Nomor ISSN : 2005-4238 IJAST  
 c. Volume, Nomor, Bulan, Tahun : Vol. 13, No.(2s), 64 - 71. (2020)  
 d. Penerbit : International Journal of Control and Automation,  
 e. DOI (Jika Ada) : Vol. 13 No. 2s (2020): Vol 13 No 2s (2020) Special Issue  
 f. Alamat Web Jurnal : <http://sersc.org/journals/index.php/IJCA/article/view/11542>  
 g. Terindek di Scimagojr/Thomson Reuter ISI knowledge atau di: Scopus (Q4) (SJQR = 0,1) (open akses)

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :  Jurnal Ilmiah Internasional / Internasional Bereputasi  
 (beri  $\checkmark$  pada kategori yang tepat)  Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi  
 Jurnal Ilmiah Nasional / Nasional Terindeks di DOAJ,CABI, COPERNICUS

Hasil Penilaian :

Komponen yang dinilai (bobot yang dinilai ditetapkan dalam %)	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
a. Kelengkapan unsur isi Artikel(10%)	4			2
a. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			10
b. Kecukupan dan kemuatkhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			10
c. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12			10
<b>Total = (100%)</b>	<b>40</b>			<b>32</b>
Nilai Pengusul = penulis kedua = $(40\% \times 32 = 12,8) : 3$ penulis				

**Catatan Penilaian Artikel oleh Reviewer:**  
 1. Kelengkapan dan kesesuaian unsur: Unsur-unsur artikel sudah sesuai dg pedoman penulisan.  
 2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan: Substansi sesuai yang lengkap, pembahasan cukup baik  
 3. Kecukupan dan kemuatkhiran data informasi dan metodologi: Data / Informasi cukup baik  
 4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan jurnal: terbitan selaras baik jurnal internasional bereputasi dg (SJQR 0,1)  
 5. Indikasi plagiat: tidak ada plagiat  
 6. Kesesuaian bidang ilmu: Sesuai dg bidang ilmu keperawatan persh masy

Surabaya, 15 Juni 2020

Reviewer 2,



Nama Reviewer : Prof. Dr. Titin Andri Wihastuti, S.Kp., M.Kes.  
 NIP/NIDN : 197702262003122001/ 0026027703  
 Jabatan Terakhir: Guru Besar  
 Bidang Ilmu : Keperawatan  
 Unit Kerja : Fakultas Kedokteran Universitas Brawijaya.