

**LEMBAR
PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : ARTIKEL ILMIAH**

Judul Jurnal Ilmiah/Artikel : Motion Optimization using Modified Kalman Filter for Invers-Kinematics based Multi DOF Arm Robot
 Nama Penulis : Teguh Herlambang, Abdul Muhith, Dinita Rahmalia, Hendro Nurhadi
 Jumlah Penulis : 4
 Status Pengusul : Penulis pertama/ ~~Penulis ke-3~~ / Penulis korespondensi*
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Control and Automation
 b. Nomor ISSN : 2005-4297
 c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 13, No. 2s (2020)
 d. Penerbit : Science and Engineering Research Support Society
 e. DOI artikel (jika ada) :
 f. Alamat web Jurnal :
<http://sersec.org/journals/index.php/IJCA/article/view/11542>
 g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (Beri \checkmark pada kategori yang tepat)

- Jurnal Ilmiah Internasional/ Internasional bereputasi*
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional/ Nasional terindeks di DOAJ, CABI, COPERNICUS*

Hasil Penilaian Peer Review:

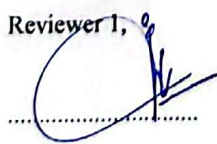
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi*	Nasional Terakreditasi	Nasional / Nasional terindeks di DOAJ, CABI, COPERNICUS	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	3,00			2,50
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9,00			8,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9,00			8,00
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit/jurnal (30%)	9,00			8,50
Total = (100%)	30,00			27,50
Nilai Pengusul	= 40 % x 27,50 = 11,00			

Catatan penilaian artikel oleh Reviewer :

1	Kelengkapan unsur isi artikel	Isi paper lengkap dan sesuai dengan panduan penulisan. Isi paper telah menjelaskan dengan baik terkait introduction, metode estimasi gerak EnKF dan EnKF-SR serta pemodelan arm robot sudah cukup detail dan kesimpulan yang clear. Pembahasan substansi artikel sesuai dengan keilmuan pengusul
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Kedalaman pembahasan cukup dalam dan detail serta memiliki ruang lingkup yang sesuai, dimana pada pembahasan terdapat perbandingan hasil simulasi dengan metode EnKF dan EnKF-SR menggunakan 200 dan 300 ensemble yang cukup detail.
3	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	Data dan metodologi yang disajikan sudah baik dan sesuai. Referensi yang digunakan sebagai acuan sebagian besar adalah jurnal terkini
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Scope jurnal sudah sesuai dengan topic artikel dan kualitas penerbit baik. Termasuk jurnal ilmiah internasional bereputasi yang terindeks di Scopus Q4.
5	Indikasi plagiasi	Hasil turmitten adalah 20 %
6	Kesesuaian bidang ilmu	Sesuai dengan latar belakang keilmuan dan track record penelitian pengusul

Surabaya, 07/06/2022

Reviewer 1,



Nama : Eko Setijadi, ST, MT, Ph.D
 NIDN : 0001107205
 Unit Kerja : Fakultas Teknologi Elektro dan Informatika Cerdas-Departemen Teknik Elektro-ITS
 Jabatan Fungsional : Lektor Kepala
 Bidang Ilmu : Teknik Elektro (Teknik Telekomunikasi)

**LEMBAR
PENILAIAN SEJAWAT SEBIDANG ATAU PEER REVIEW
KARYA ILMIAH : ARTIKEL ILMIAH**

Judul Jurnal Ilmiah/Artikel : Motion Optimization using Modified Kalman Filter for Invers-Kinematics based Multi DOF Arm Robot
 Nama Penulis : Teguh Herlambang, Abdul Muhith, Dinita Rahmalia, Hendro Nurhadi
 Jumlah Penulis : 4
 Status Pengusul : Penulis pertama/ ~~Penulis ke 3/ Penulis korespondensi*~~
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Control and Automation
 b. Nomor ISSN : 2005-4297
 c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 13, No. 2s (2020)
 d. Penerbit : Science and Engineering Research Support Society
 e. DOI artikel (jika ada) :
 f. Alamat web Jurnal :
 http://sersec.org/journals/index.php/IJCA/article/view/11542
 g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (Beri \checkmark pada kategori yang tepat)

- Jurnal Ilmiah Internasional/Internasional bereputasi*
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional terindeks di DOAJ,CABI,COPERNICUS*

Hasil Penilaian *Peer Review*:

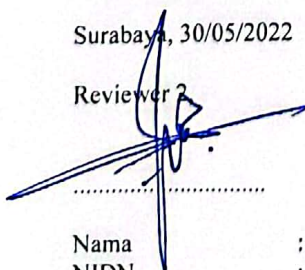
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi*	Nasional Terakreditasi	Nasional / Nasional terindeks di DOAJ,CABI, COPERNICUS	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	2,5			2,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7,5			6,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	7,5			6,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit/jurnal (30%)	7,5			6
Total = (100%)	25			21,50
Nilai Pengusul (Penulis Pertama 60% x 21,50 = 12,9)				

Catatan penilaian artikel oleh Reviewer :

1	Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi artikel	Unsur artikel lengkap. Penulis dapat menggambarkan dengan jelas latar belakang, tujuan, metode yang digunakan, pembahasan dan kesimpulan. (skor=2,50)
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Substansi artikel sesuai dengan ruang lingkup jurnal. Kedalaman pembahasan cukup baik, rujukan dijadikan bahan untuk pembahasan (skor = 6,50)
3	Kecukupan dan kemutakhiran data dan metodologi	Data yang digunakan pada penelitian baik, metode yang digunakan sesuai tujuan penelitian tapi tidak cukup mutakhir. Sebaiknya melibatkan penulis dari LN. (skor = 6,50).
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Kualitas penerbit cukup. Termasuk dalam Jurnal Internasional (discontinue dari Scopus sejak 2020) (skor = 6). Artikel dapat diakses dengan baik.

Surabaya, 30/05/2022

Reviewer 2



Nama : Dr. Zainul Hidayah, S.Pi, M.App.Sc
 NIDN : 0019088002
 Unit Kerja : Prodi Ilmu Kelautan Univ Trunojoyo Madura
 Jabatan Fungsional : Lektor Kepala
 Bidang Ilmu : Ilmu dan Teknologi Kelautan