

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

Judul Jurnal Ilmiah/Artikel : Design of Motion Control Using Proportional Integral Derivative for UNUSAITS AUV, International Review of Mechanical Engineering
 Nama Penulis : Teguh Herlambang, Subchan, Hendro Nurhadi
 Jumlah Penulis : 2
 Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke-2/ Penulis korespondensi*
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (IREME)
 b. Nomor ISSN :
 c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 12, No. 11 (2018)
 d. Penerbit :
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v12i11.15758>
 f. Alamat web Jurnal :
<https://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=22773>
 g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus Q3, SJR 0,26

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (Beri \surd 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			8.00
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			27.00
Nilai Pengusul	=60% x 27.00 =16.20			

Catatan penilaian artikel oleh Reviewer :

1	Kelengkapan unsur isi artikel	Isi paper lengkap dan sesuai dengan panduan penulisan. Penulis dapat menggambarkan dengan jelas introduction, metode kendali PID, pembahasan hasil simulasi PID untuk 6-DOF sudah sangat detail dan kesimpulan yang jelas. 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 perbandingan hasil simulasi PID pada 6 DOF cukup detail ditambah dengan analisa kestabilan
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. Jurnal ilmiah internasional bereputasi terindeks di Scopus Q3 dengan SJR 0,26. Artikel dapat diakses secara online
5	Indikasi plagiasi	Hasil turnitin adalah 21 %
6	Kesesuaian bidang ilmu	Sesuai dengan latar belakang keilmuan penulis yaitu matematika terapan dan system kendali dan navigasi

Surabaya, 04/06/2022

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 : Design of Motion Control Using Proportional Integral Derivative for UNUSAITTS AUV, International Review of Mechanical Engineering
 Nama Penulis : Teguh Herlambang, Subchan, Hendro Nurhadi
 Jumlah Penulis : 2
 Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke-2/ Penulis korespondensi*
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (IREME)
 b. Nomor ISSN :
 c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 12, No. 11 (2018)
 d. Penerbit :
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v12i11.15758>
 f. Alamat web Jurnal : <https://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=22773>
 g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus Q3, SJR 0,26

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (Beri ✓ 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			3,00
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9			7,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9			7,50
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit/jurnal (30%)	9			8,50
Total = (100%)	30			26,50
Nilai Pengusul (Penulis Pertama 60% x 26,50 = 15,90)				

Catatan penilaian artikel oleh Reviewer :

1	Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi artikel	Unsur artikel lengkap dan sesuai dengan gaya selingkung. Penulis dapat menggambarkan dengan jelas latar belakang, tujuan, metode yang digunakan, pembahasan dan kesimpulan. (skor=3,00)
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Substansi artikel sesuai dengan ruang lingkup jurnal. Kedalaman pembahasan cukup baik, rujukan dijadikan bahan untuk pembahasan (skor = 7,50)
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 = 7,50)
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Kualitas penerbit baik. Termasuk dalam Jurnal Internasional Bereputasi Sopus Q3 (skor = 8,50). Artikel dapat diakses dengan baik.

Surabaya, 30/05/2022

Review : 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