

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

Judul Jurnal Ilmiah/Artikel : Optimization of Linear Quadratic Regulator with Tracking Applied to Autonomous Underwater Vehicle (AUV) Using Cuckoo Search
 Nama Penulis : Teguh Herlambang, Subchan, Hendro Nurhadi, Dieky Adzkiya, Dinita Rahmalia
 Jumlah Penulis : 5
 Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke 3/ Penulis korespondensi*
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Nonlinear Dynamics and Systems Theory An International Journal of Research and Surveys
 b. Nomor ISSN : 1813-7385
 c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 20, No. 3 (2020)
 d. Penerbit : Informath Publishing Group
 e. DOI artikel (jika ada) :
 f. Alamat web Jurnal : <http://www.e-ndst.kiev.ua/v20n3.htm>
 g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus Q3, SJR 0,33

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, COPENICUS*

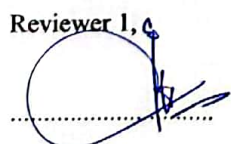
Hasil Penilaian Peer Review:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi*	Nasional Terakreditasi	Nasional / Nasional terindeks di DOAJ, CABI, COPENICUS	
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	Unsur artikel lengkap, sesuai dengan gaya selingkung. Penulis dapat menjelaskan dengan baik terkait introduction, metode kendali LQR, pembahasan hasil simulasi LQR untuk model state space 6-DOF untuk AUV cukup detail dan kesimpulan yang clear. Substansi artikel sesuai dengan bidang ilmu pengusul
2	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Substansi artikel sesuai dengan ruang lingkup jurnal. Kedalaman pembahasan cukup baik dimana perbandingan hasil simulasi LQR untuk model state space system gerak 6 derajat kebebasan 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. Terindeks di Scopus Q3 dengan SJR 0,33.
5	Indikasi plagiasi	Hasil turnitin adalah 12 %
6	Kesesuaian bidang ilmu	Sesuai dengan latar belakang bidang ilmu pengusul adalah komputasi numerik dan system kendali navigasi

Surabaya, 05/06/2022

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 : Optimization of Linear Quadratic Regulator with Tracking Applied to Autonomous Underwater Vehicle (AUV) Using Cuckoo Search

Nama Penulis : Teguh Herlambang, Subchan, Hendro Nurhadi, Dieky Adzkiya, Dinita Rahmalia

Jumlah Penulis : 5

Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke 3/ Penulis korespondensi*

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Nonlinear Dynamics and Systems Theory An International Journal of Research and Surveys

b. Nomor ISSN : 1813-7385

c. Vol, No, Bulan Tahun : Vol. 20, No. 3 (2020)

d. Penerbit : Informath Publishing Group

e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.33086/jhs.v9i2.158>

f. Alamat web Jurnal : <http://www.e-ndst.kiev.ua/v20n3.htm>

g. Terindeks di OJS/ PKP : Scopus Q3, SJR 0,33

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, COPENICUS*

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, COPENICUS	
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			6,50
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit/jurnal (30%)	9			7,50
Total = (100%)	30			24,50
Nilai Pengusul (Penulis pertama 60% x 24,50 = 14,7)				

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 cukup sesuai dengan ruang lingkup jurnal. Kedalaman pembahasan cukup, rujukan dijadikan bahan untuk pembahasan (skor = 7,50)
3	Kecukupan dan kemutakhiran data dan metodologi	Data yang digunakan pada penelitian cukup, metode yang digunakan cukup sesuai tujuan penelitian, cukup mutakhir. (skor = 6,50).
4	Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit	Kualitas penerbit baik. Termasuk dalam Jurnal Internasional Bereputasi Sopus Q3 (skor = 7,50). 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