

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

Judul Artikel Ilmiah : A Crane Robot of Three Axes Dimensional Using Trajectory Planning Method
 Penulis Artikel Ilmiah : Triyanto Pangaribowo, **Muhammad Hafidz Ibnu Hajar**, Julpri Andika, Adi Juliyanto
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Advanced Technology in Mechanical, Mechatronics and Materials (IJATEC)
 b. Nomor/Vol/Hal : Vol. 01, No. 2
 c. Edisi (bulan/tahun): 2020
 d. Jumlahhalaman : 66-75
 e. Nomor ISSN : p-ISSN: 2720-8990 e-ISSN: 2720-9008
 f. Penerbit : Institute for Research on Innovation and Industrial System
 g. Link : <https://ijatec.com/index.php/ijatmmm/article/view/20/pdf>
 h. DOI :

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :
 (beri ✓ pada kategori yang tepat)

<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
<input checked="" type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Internasional
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional Terindeks DOAJ dll

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR
1.	Indikasi Plagiasi	
2.	Linearitas	Sesuai bidang Ilmu, linear, tema tulisan tentang Robot & elektronika

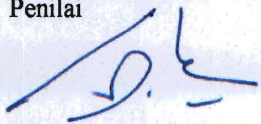
II. Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah 20 Kum					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional V	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi Jurnal (10%)		2				1,8
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		6				5
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		6				5
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)		6				5
TOTAL = (100%)		20				
Kontribusi pengusul (Penulis Pertama/ Anggota Utama)	Penulis Kedua					= 2,24 //
KOMENTAR / ULASAN PEER REVIEW						
Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur :	Tulisan memiliki unsur artikel ilmiah yang lengkap dan sesuai dengan ketentuan.					
Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan :	Ruang lingkup memadai sekali. pembahasan cukup mendalam. Fokus artikel kepada perancangan system robotika dgn beberapa metoda yang sederhana					
Kecukupan & Kemutakhiran Data & Metodologi:	Data tersedia baik, perhitungan secara eksperimen ditampikan metoda cukup sederhana dan belum terlihat pengembangan teori yang baik					

Kelengkapan Unsur & Kualitas Penerbit :	Penerbit cukup baik. tampilan Rujukan memenuhi kelayakan International Journal (dari editor, Reviewer, & artikel yg ada)
---	--

Jakarta, Maret 2021

Penilai



Prof. Dr. Andi Adriansyah, M.Eng

NIDN : 0327027002
Unit Kerja : Fakultas Teknik Universitas Mercu Buana
Bidang Ilmu : Teknik Elektro
Jabatan Akademik (KUM) : Profesor 850 Kum
Pendidikan Terakhir : Doktor Falsafah (Kejuruteraan Elektrik)

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

Judul Artikel Ilmiah : A Crane Robot of Three Axes Dimensional Using Trajectory Planning Method
 Penulis Artikel Ilmiah : Triyanto Pangaribowo, **Muhammad Hafidz Ibnu Hajar**, Julpri Andika, Adi Juliyanto
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Advanced Technology in Mechanical, Mechatronics and Materials (IJATEC)
 b. Nomor/Vol/Hal : Vol. 01, No. 2
 c. Edisi (bulan/tahun): 2020
 d. Jumlahhalaman : 66-75
 e. Nomor ISSN : p-ISSN: 2720-8990 e-ISSN: 2720-9008
 f. Penerbit : Institute for Research on Innovation and Industrial System
 g. Link : <https://ijatec.com/index.php/ijatmmm/article/view/20/pdf>
 h. DOI :

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
 (beri ✓ pada kategori yang tepat) Jurnal Ilmiah Internasional
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Terindeks DOAJ dll

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR
1.	Indikasi Plagiasi	Similarity < 10%
2.	Linearitas	linear

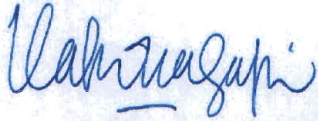
II. Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah 20 Kum					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional V	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi Jurnal (10%)		2				1,8
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		6				5
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		6				5
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)		6				5,1
TOTAL = (100%)		20				16,9
Kontribusi pengusul (Penulis Pertama/ Anggota Utama)	Penulis Kedua dari empat penulis = 2,25//					
KOMENTAR / ULASAN PEER REVIEW						
Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur :	Makalah memiliki kelengkapan yang baik dan unsur sudah sesuai.					
Ruang Lingkup dan Kedalaman Pembahasan :	Ruang lingkup Perancangan Robot memadai dan pembahasan cukup mendalam					
Kecukupan & Kemutakhiran Data & Metodologi:	Data yang dikumpulkan cukup mutakhir, namun belum terlihat pengembangan metode.					

Kelengkapan Unsur &
Kualitas Penerbit :

Penerbit memiliki unsur dan kualitas yang cukup baik
sebagai jurnal Internasional

Penilai,



Dr.. Zulfa Fitri Ikatrinasari, MT

NIDN : 0307037202
Unit Kerja : Fakultas Teknik Universitas Mercu Buana
Bidang Ilmu : Teknik Industri
Jabatan Akademik (Kum) : Lektor Kepala 400 kum
Pendidikan Terakhir : Doktor Teknologi Industri Pertanian