

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Fuzzy Logic Control for a Soft Exoskeleton Glove Using a Motor-Tendon Actuator [Q2]

Jumlah Penulis : 6 orang (Joga Dharma Setiawan, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, Rifky Ismail, Tedi Purbayanto, Haeryip Sihombing)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

a. Nama Jurnal	: Ingenieria E Investigacion
b. Nomor ISSN	: ISSN : 01205609, 22488723
c. Vol, No., Bln Thn	: Volume 41 No 1 , 21 Januari 2021
d. Penerbit	: Universidad Nacional de Colombia
e. DOI artikel (jika ada)	: https://doi.org/10.15446/ing.investig.v41n1.81531
f. Alamat web jurnal	: https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingev/index
Alamat Artikel	: https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingev/article/view/81531/78058
g. Terindex	: Scopus (Q3, SJR 0.19)

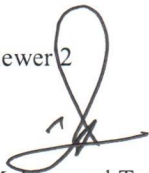
Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
 (beri \checkmark pada kategori yang tepat) Jurnal Ilmiah Internasional
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Reviewer		Nilai Rata-rata
	Reviewer I	Reviewer II	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4	4	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	11,5	11,25	11,375
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	11,5	11,25	11,375
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	11,5	11,5	11,5
Total = (100%)	38,5	38	38,25
Nilai Pengusul = 40% x 38,25/5 = 3,06			

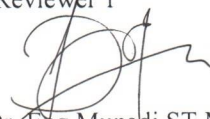
Semarang, 11 Januari 2023

Reviewer 2



Dr. Mohammad Tauviiqirrahman, ST, MT
 NIP. 198105202003121002
 Unit Kerja : Departemen T. Mesin FT UNDIP

Reviewer 1



Dr. Eng. Munadi, ST, MT
 NIP. 197706012003121004
 Unit Kerja : Departemen T. Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Fuzzy Logic Control for a Soft Exoskeleton Glove Using a Motor-Tendon Actuator [Q2]

Jumlah Penulis : 6 orang (Joga Dharma Setiawan, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, Rifky Ismail, Tedi Purbayanto, Haeryip Sihombing)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : Ingenieria E Investigacion
- b. Nomor ISSN : ISSN : 01205609, 22488723
- c. Vol, No., Bln Thn : Volume 41 No 1 , 21 Januari 2021
- d. Penerbit : Universidad Nacional de Colombia
- e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15446/ing.investig.v41n1.81531>
- f. Alamat web jurnal : <https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingainv/index>
Alamat Artikel : <https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingainv/article/view/81531/78058>
- g. Terindex : Scopus (Q3, SJR 0.19)

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

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4,00	2,5	1	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00	7,5	3	11,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,00	7,5	3	11,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12,00	7,5	3	11,5
Total = (100%)	40,00	25	10	38,5
Nilai Pengusul (kontribusi pengusul penulis) = 40% x 38,5 / 5 = 3.08				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Penulisan artikel sudah sesuai dan mengikuti panduan dari jurnal Ingenieria e Investigacion. Unsur dari abstrak, pendahuluan, metode penelitian, hasil, kesimpulan, dan saran, daftar Pustaka telah ada dan lengkap. Subtansi materi penelitian yang ditulis telah sesuai dengan bidang penulis yaitu control system dan robotika

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Artikel ini melakukan pengembangan exoskeleton robot lunak yang bisa dipakai untuk membantu penderita lumpuh tangan. Fuzzy logic control (FLC) diterapkan untuk mengendalikan gerakan flexion/extension dari exoskeleton hand. Metode dan hasil penelitian telah disajikan dengan lengkap dan detail disertai dengan gambar yang menarik

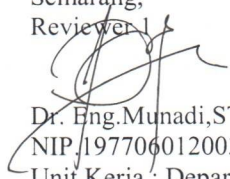
3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Similarity score Turnitin pada artikel ini cukup rendah yaitu 9%. Penelitian ini mempunyai metode dan kebaruan informasi yaitu dengan mengajukan soft exoskeleton hand yang dikembangkan dengan material silicon untuk memeberikan bantuan gerakan bagi penderita lumpuh tangan.

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Penerbit jurnal ini adalah Universidad Nacional de Colombia yang mempunyai kualitas terbitan sudah cukup baik dan proses review yang cukup lama. Jurnal yang dituju terindeks oleh Scopus dan termasuk kategori Q2 dengan nilai SJR 0.187. Selain itu jurnal ini juga terindeks dalam Science Citation Index Expanded (SCIE) pada Web of Science dengan Impact factor 0.598.

Semarang,
Reviewer 1



Dr. Eng. Munadi, ST, MT
NIP.197706012003121004

Unit Kerja : Departemen Teknik Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Fuzzy Logic Control for a Soft Exoskeleton Glove Using a Motor-Tendon Actuator [Q2]

Jumlah Penulis : 6 orang (Joga Dharma Setiawan, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, Rifky Ismail, Tedi Purbayanto, Haeryip Sihombing)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : Ingenieria E Investigacion
- b. Nomor ISSN : ISSN : 01205609, 22488723
- c. Vol, No., Bln Thn : Volume 41 No 1 , 21 Januari 2021
- d. Penerbit : Universidad Nacional de Colombia
- e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15446/ing.investig.v41n1.81531>
- f. Alamat web jurnal : <https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingeinv/index>
Alamat Artikel : <https://revistas.unal.edu.co/index.php/ingeinv/article/view/81531/78058>
- g. Terindex : Scopus (Q3, SJR 0.19)

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

- Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
- Jurnal Ilmiah Internasional
- Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4	2,5	1	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00	7,5	3	11,25
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,00	7,5	3	11,25
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12,00	7,5	3	11,5
Total = (100%)	40,00	25	10	38
Nilai Pengusul (kontribusi pengusul penulis) = 40% x 38 / 5 = 3,04				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Artikel telah ditulis dan disusun sesuai dengan panduan dari jurnal yang dituju yaitu Ingenieria e Investigación. Isi dan unsur jurnal mulai dari abstrak, pendahuluan, metode, hasil, pembahasan, dan daftar pustaka telah ditulis lengkap. Bidang penelitian sesuai dengan penulis yaitu robotika.

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Metode penelitian yang digunakan dalam artikel sudah cukup dalam dan lengkap mulai dari desain, manufaktur, dan kontrol menggunakan fuzzy logic. Hasil dari penelitian dan percobaan pengendalian soft exoskeleton hand untuk memberikan dukungan gaya mekanis pada penggunaannya telah ditulis lengkap dan diberikan grafik yang jelas.

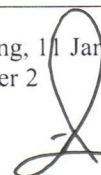
3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Similarity score Turnitin yaitu 9%. Artikel ini mempunyai kemutakhiran informasi yang relative baru yaitu mulai dari desain dan manufaktur soft exoekelton hingga pengembangan dual-slack enabling actuator yang digunakan sebagai actuator dari soft exoskeleton tersebut.

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Universidad Nacional de Colombia sebagai penerbit dari jurnal ini mempunyai kualitas yang sudah baik yang dibuktikan dengan terindeks oleh Web of Science kategori Science Citation Index Expanded (SCIE) dengan impact factor 0.598. Artikel juga terindeks oleh Scopus dengan kategori Q2 dan dengan nilai SJR 0.187 saat artikel ini terbit

Semarang, 11 Jan 2023
Reviewer 2



Dr. Mohammad Tauvqiirrahman, ST, MT
NIP. 198105202003121002