

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Analisis Kinerja Gerak Robot Asisten Medis dengan Konfigurasi Tiga Aktuator Berbasis Omnidirectional.

Jumlah Penulis : 5 orang (Donny Suryawan, L. Buchori, **Sulardjaka**, S.Adinandra, M.AL. Qadim)

Status Pengusul : Penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : Jurnal Ilmiah Teknologi dan Rekayasa
- b. Nomor ISSN : p-ISSN: 1410-9093, e-ISSN: 2089-8088
- c. Vol, No., Bln Thn : Volume 27, No 2, Agustus 2022, Hal. 94-104.
- d. Penerbit : Universitas Gunadarma
- e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.35760/tr.2022.v27i2.5343>
- f. Alamat web jurnal : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/tekno/index>
 Alamat Artikel : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/tekno/article/view/5343/2632>
- g. Terindex : Sinta 3, Google Scholar, Garuda, Crossref.

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 Reviewer		Nilai Rata-rata
	Reviewer I	Reviewer II	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	1,50	1,5	1,50
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	3,50	3,5	3,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	4,50	4,0	4,25
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	4,50	4,5	4,50
Total = (100%)	14,00	13,5	13,75
Nilai Pengusul = (40% x 13,75)/4 = 1,375			

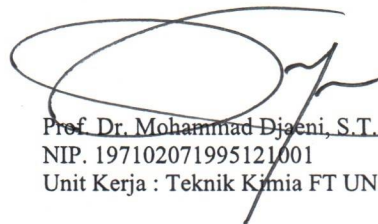
Semarang, 7 Maret 2023

Reviewer 2



Prof. Dr. Jamari, S.T., M.T.
 NIP. 197403042000121001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

Reviewer 1



Prof. Dr. Mohammad Djaeni, S.T., M.Eng.
 NIP. 197102071995121001
 Unit Kerja : Teknik Kimia FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Analisis Kinerja Gerak Robot Asisten Medis dengan Konfigurasi Tiga Aktuator Berbasis Omnidirectional.

Jumlah Penulis : 5 orang (Donny Suryawan, L. Buchori, **Sulardjaka**, S.Adinandra, M.AL. Qadim)

Status Pengusul : Penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal Ilmiah Teknologi dan Rekayasa
b. Nomor ISSN : p-ISSN: 1410-9093, e-ISSN: 2089-8088
c. Vol, No., Bln Thn : Volume 27, No 2, Agustus 2022, Hal. 94-104.
d. Penerbit : Universitas Gunadarma
e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.35760/tr.2022.v27i2.5343>
f. Alamat web jurnal : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/tekno/index>
Alamat Artikel : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/tekno/article/view/5343/2632>
g. Terindex : Sinta 3, Google Scholar, Garuda, Crossref.

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 <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)		1,5		1,50
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		4,5		3,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		4,5		4,50
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)		4,5		4,50
Total = (100%)		15		14,00
Nilai Pengusul (kontribusi pengusul penulis) = (40% x 14,50) / 4 = 1,4				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Artikel telah memenuhi kelengkapan unsur isi jurnal, dari Pendahuluan, Metode, Hasil dan Pembahasan serta Kesimpulan. Topik artikel tentang mekanika sesuai kepakaran pengusul, yaitu bidang Teknik Mesin. Tata tulis artikel telah sesuai dengan pedoman penulisan. (nilai 1,50)

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Paper ini membahas tentang analisis kinematik pada robot. Pembahasan artikel detil dengan analisis yang cukup mendalam. Dalam pembahasan ada 1 referensi yang digunakan sebagai rujukan. (nilai 3,50)

3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Metodologi yang digunakan dalam paper ini dijelaskan dengan detil. Hasil penelitian berupa gambar dan grafik juga disajikan dengan lengkap dan keterbacaan tinggi. 18 dari 19 referensi merupakan sumber primer yang terbit dalam 10 tahun terakhir. (nilai 4,50).

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Jurnal merupakan jurnal terakreditasi peringkat Sinta 3, teindeks di google scholar, garuda dan Scilit. (skor = 4,50)

Semarang, 7 Februari 2023

Reviewer 1

Prof. Dr. Mohammad Djaeni, S.T., M.Eng.
NIP. 197102071995121001
Unit Kerja : Teknik Kimia FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Analisis Kinerja Gerak Robot Asisten Medis dengan Konfigurasi Tiga Aktuator Berbasis Omnidirectional.
 Jumlah Penulis : 5 orang (Donny Suryawan, L. Buchori, **Sulardjaka**, S.Adinandra, M.AL. Qadim)
 Status Pengusul : Penulis pendamping
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal Ilmiah Teknologi dan Rekayasa
 b. Nomor ISSN : p-ISSN: 1410-9093, e-ISSN: 2089-8088
 c. Vol, No., Bln Thn : Volume 27, No 2, Agustus 2022, Hal. 94-104.
 d. Penerbit : Universitas Gunadarma
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.35760/tr.2022.v27i2.5343>
 f. Alamat web jurnal : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/teknologi/index>
 Alamat Artikel : <http://ejournal.gunadarma.ac.id/index.php/teknologi/article/view/5343/2632>
 g. Terindex : Sinta 3, Google Scholar, Garuda, Crossref.

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* :

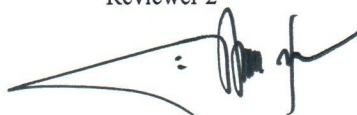
Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)		1,5		1,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		4,5		3,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		4,5		4
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)		4,5		4,5
Total = (100%)		15		13,5

Nilai Pengusul (kontribusi pengusul penulis) = (40% x 13,50) / 4 = 1,35

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

- Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:** Subtansi artikel ilmiah yang dibahas telah sesuai dengan lingkup artikel dari Jurnal Ilmiah Teknologi dan Rekayasa, yaitu kajian tentang analisis kinematik pada gerak robot. Isi artikel sesuai dengan bidang keahlian pengusul yaitu bidang Teknik Mesin. Tata tulis artikel telah sesuai dengan tata tulis jurnal. (nilai: 1,5)
- Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:** Kajian di dalam artikel ilmiah ini membahas tentang analisis kinematik pada gerak robot pada arah 3 dimensi. Kajian yang di bahas dengan pengujian dan analisis hasil dibahas secara lengkap, hanya ada 1 referensi pada pustaka yang digunakan untuk membahas hasil (nilai 3,5)
- Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:** Perumusan metodologi penelitian menggunakan pengujian dilaksanakan menggunakan alat uji modern dan adanya kemutakhiran dalam pengumpulan data uji. Artikel memiliki similaritas 13 %. Lebih dari 90 % referensi yang digunakan merupakan jurnal yang terbit 10 tahun terakhir. (nilai: 4)
- Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:** Jurnal Ilmiah Teknologi dan Rekayasa merupakan jurnal nasional terakreditasi peringkat Sinta 3. (skor = 4,5).

Semarang, 2 Maret 2023
Reviewer 2



Prof. Dr. Jamari, S.T., M.T.
NIP. 197403042000121001
Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP