

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Application of Wearable Control Based on Feedforward Neural Network to Control Manipulator Arm of Field and Service Robot

Jumlah Penulis : 3 orang (**Joga Dharma Setiawan**, Archit Fadhilah, Munadi)

Status Pengusul : Penulis ke-1

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : International Journal of Innovations in Engineering and Technology (IJJET)
- b. Nomor ISSN : 2319-1058
- c. Vol, No., BlnThn : Volume 18 Issue 1 – December 2020
- d. Penerbit : International Journal of Innovations in Engineering and Technology
- e. DOI artikel (jika ada) : <http://dx.doi.org/10.21172/ijiet.181.01>
- f. Alamat web jurnal : <https://ijiet.com/issues/volume-18-issue-1-december-2020/>
- Alamat Artikel : <https://ijiet.com/wp-content/uploads/2020/12/1.pdf>
- g. Terindex : Google Scholar

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

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen yang dinilai	Nilai Reviewer		Nilai rata-rata
	Reviewer 1	Reviewer 2	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	2,00	2,00	2,00
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	5,50	5,70	5,60
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	5,00	5,00	5,00
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	5,50	5,30	5,40
Total = (100%)	18,00	18,00	18,00
Nilai Pengusul = (60% x 18,00) = 10,80			

Reviewer 2



Ojo Kardi, S.T., M.T., Ph.D.
 NIP. 197303171999031001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

Semarang, 1 Juli 2021

Reviewer 1



Ir. Eflita Yohana, M.T., Ph.D.
 NIP. 196204281990012001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Application of Wearable Control Based on Feedforward Neural Network to Control Manipulator Arm of Field and Service Robot

Jumlah Penulis : 3 orang (**Joga Dharma Setiawan**, Archit Fadhilah, Munadi)

Status Pengusul : Penulis ke-1

Identitas Jurnal Ilmiah :

a. Nama Jurnal : International Journal of Innovations in Engineering and Technology (IJJET)

b. Nomor ISSN : 2319-1058

c. Vol, No., BlnThn : Volume 18 Issue 1 – December 2020

d. Penerbit : International Journal of Innovations in Engineering and Technology

e. DOI artikel (jika ada) : <http://dx.doi.org/10.21172/ijjet.181.01>

f. Alamat web jurnal : <https://ijjet.com/issues/volume-18-issue-1-december-2020/>

Alamat Artikel : <https://ijjet.com/wp-content/uploads/2020/12/1.pdf>

g. Terindex : Google Scholar

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Jurnal Ilmiah Internasional
 (beri ✓ pada kategori yang tepat) 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="text" value="20"/>	<input type="text" value=""/>	<input type="text" value=""/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	2,00			2,00
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	6,00			5,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	6,00			5,00
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	6,00			5,50
Total = (100%)	20,00			18,00
Nilai Pengusul = (60% x 18,00) = 10,80				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

- Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:**
 Penulisan artikel sudah sesuai dan mengikuti panduan dari jurnal IJJET. 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.
- Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:**
 Artikel ini melakukan pengembangan exoskeleton robot lunak yang bisa dipakai untuk membuat kendali lengan robot menjadi lebih mudah dan ergonomis. Feedforward Nerual network diterapkan untuk mengendalikan gerakan lengan robot. Metode dan hasil penelitian telah disajikan dengan lengkap dan detail disertai dengan gambar yang menarik.
- 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 *wearable controller input* yang dikembangkan dengan yang membuat kendali lengan robot dapat digunakan lebih aman pada kondisi yang berbahaya dan memerlukan tingkat akurasi yang tinggi.
- Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:**
 Kualitas dan kelengkapan unsur dari artikel sudah cukup baik jika dilihat dari susunan jurnal dan telah terindeks di DOAJ, Google Scholar, Index Copernicus, New Jour, get CITED, doc stoc, Scribd, dan CiteSeer.

Semarang, 1 Juli 2021

Reviewer 1



Ir. Eflita Yohana, M.T., Ph.D.

NIP. 196204281990012001

Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Application of Wearable Control Based on Feedforward Neural Network to Control Manipulator Arm of Field and Service Robot

Jumlah Penulis : 3 orang (**Joga Dharma Setiawan**, Archit Fadhilah, Munadi)

Status Pengusul : Penulis ke-1

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : International Journal of Innovations in Engineering and Technology (IJJET)
- b. Nomor ISSN : 2319-1058
- c. Vol, No., BlnThn : Volume 18 Issue 1 – December 2020
- d. Penerbit : International Journal of Innovations in Engineering and Technology
- e. DOI artikel (jika ada) : <http://dx.doi.org/10.21172/ijjet.181.01>
- f. Alamat web jurnal : <https://ijjet.com/issues/volume-18-issue-1-december-2020/>
- g. Terindex : <https://ijjet.com/wp-content/uploads/2020/12/1.pdf>
Google Scholar

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

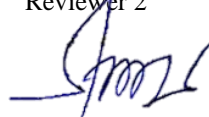
Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	
	<input type="text" value="20"/>	<input type="text" value=""/>	<input type="text" value=""/>	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	2,00			2,00
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	6,00			5,70
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	6,00			5,00
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	6,00			5,30
Total = (100%)	20,00			18,00
Nilai Pengusul = (60% x 18,00) = 10,80				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

- Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:**
 Kelengkapan unsur jurnal seperti abstrak, pendahuluan, metode penelitian, hasil, kesimpulan, dan saran, serta daftar pustaka, ditulis lengkap sesuai panduan template jurnal IJJET. Penelitian yang telah ditulis dalam jurnal IJJET tersebut sudah sangat sesuai dengan keahlian dan minat penelitian dari pengusul yaitu robotika.
- Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:**
 Penelitian yang dibahas dalam artikel ini berisi tentang pengembangan kendali lengan robot berbasis neural network dengan input sinyal sensor yang dapat digunakan operator secara ergonomis. Pengembangan sistem kendali ini diuji secara virtual menggunakan 3D animation toolbox dalam software MATLAB
- Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:**
 Metode yang diusulkan oleh penulis yaitu dengan mengendalikan lengan robot berbasis data-driven approach menggunakan neural network merupakan ide yang orisinal dan mutakhir dalam bidang penelitian wearable robot.. Similarity score dalam Turnitin cukup rendah yaitu 9%.
- Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:**
 Kualitas dan kelengkapan unsur dari artikel sudah cukup baik jika dilihat dari susunan jurnal dan telah terindeks di DOAJ, Google Scholar dan lain-lain.

Semarang, 1 Juli 2021
 Reviewer 2



Ojo Kurdi, S.T., M.T., Ph.D.
 NIP. 197303171999031001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP