

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Development of 18 DOF Salamander Robot Using CPG Based Locomotion for Straight Forward Walk
 Jumlah Penulis : 4 orang (Munadi M., Mochammad Ariyanto, Kharisma A. Pambudi, Joga D. Setiawan)
 Status Pengusul : penulis ke-2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (IREME)
 b. Nomor ISSN : ISSN: 1970-8734, e-ISSN: 2532-5655
 c. Vol, No., Bln Thn : Vol 13, No 1 (2019), Hal. 70-77
 d. Penerbit : Praise Worthy Prize
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v13i1.16464>
 f. Alamat web jurnal : <https://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=23172>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/798/1/Ariyanto_Ireme2019.pdf
 g. Terindex : Scopus, Q3

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 Rata-rata
	Reviwer I	Reviwer II	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4,00	4,00	4,00
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00	12,00	12,00
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	11,00	10,00	10,50
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12,00	12,00	12,00
Total = (100%)	39,00	38,00	38,50
Nilai Pengusul = (40% x 38,50)/3 = 5,13			


Semarang, 27 Juni 2020

Reviewer 2



Dr. Mohammd Fauviquirrahman, ST, MT
 NIP. 198105202003121002
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

Reviewer 1



Sri Nugroho, ST., MT., Ph.D.
 NIP. 197501181999031001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Development of 18 DOF Salamander Robot Using CPG Based Locomotion for Straight Forward Walk
 Jumlah Penulis : 4 orang (Munadi M., **Mochammad Ariyanto**, Kharisma A. Pambudi, Joga D. Setiawan)
 Status Pengusul : penulis ke-2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (IREME)
 b. Nomor ISSN : ISSN: 1970-8734, e-ISSN: 2532-5655
 c. Vol, No., Bln Thn : Vol 13, No 1 (2019), Hal. 70-77
 d. Penerbit : Praise Worthy Prize
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v13i1.16464>
 f. Alamat web jurnal : <https://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=23172>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/798/1/Ariyanto_Ireme2019.pdf
 g. Terindex : Scopus, Q3

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 <input type="text" value="40"/>	Nasional Terakreditasi <input type="text"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input type="text"/>	
e. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4,00			4,00
f. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00			12,00
g. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,00			11,00
h. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12,00			12,00
Total = (100%)	40,00			39,00
Nilai Pengusul = (40% x 39) / 3 = 5,20				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer:

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Artikel sudah lengkap sesuai format yang diminta jurnal *International Review of Mechanical Engineering* (IREME). Artikel ditulis lengkap dari judul, pendahuluan sampai dengan kesimpulan serta saran. Topik sudah sesuai dengan keahlian penulis yaitu tentang mekatronika/robotika (Teknik Mesin).

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Artikel ini berisi pengembangan desain sampai pengujian Salamander 18 DoF yang mendasarkan konsep desain berdasar hewan melata. Proses desain robot Salamander saat berjalan menggunakan konsep *Central Pattern Generator* (CPG). Penggunaan Matlab/Simulink membantu dalam mengaplikasikan CPG sehingga robot dapat bergerak lurus dengan sangat baik. Kedalaman pembahasan cukup baik karena lengkap dari tahap desain dengan proses pembuatan/pengujian.

3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Artikel ini memiliki *novelty* yang baik karena proses desain, simulasi, pembuatan, dan pengujian dilakukan dengan sangat detail. Sebagian besar Pustaka (70%) memakai terbitan terbaru 10 tahun terakhir. *Turnitin Similarity Index* paper ini adalah 3%.

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Kelengkapan unsur penerbit jurnal *International Review of Mechanical Engineering* (IREME) yaitu *Praise Worthy Prize* sudah cukup baik. Jurnal ini terindeks Scopus (Q3) dan Scimago yang memiliki h-index 18 dan SJR index 0,22.

Semarang, 27 Juni 2020
 Reviewer 1



Sri Nugroho, ST., MT., Ph.D.
 NIP. 197501181999031001
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Development of 18 DOF Salamander Robot Using CPG Based Locomotion for Straight Forward Walk
 Jumlah Penulis : 4 orang (Munadi M., **Mochammad Ariyanto**, Kharisma A. Pambudi, Joga D. Setiawan)
 Status Pengusul : penulis ke-2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Mechanical Engineering (IREME)
 b. Nomor ISSN : ISSN: 1970-8734, e-ISSN: 2532-5655
 c. Vol, No., Bln Thn : Vol 13, No 1 (2019), Hal. 70-77
 d. Penerbit : Praise Worthy Prize
 e. DOI artikel (jika ada) : <https://doi.org/10.15866/ireme.v13i1.16464>
 f. Alamat web jurnal : <https://www.praiseworthyprize.org/jsm/index.php?journal=ireme&page=article&op=view&path%5B%5D=23172>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/798/1/Ariyanto_Ireme2019.pdf
 g. Terindex : Scopus, Q3

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 <input type="checkbox"/> 40	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional Tidak Terakreditasi <input type="checkbox"/>	
i. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4,00			4,00
j. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00			12,00
k. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,00			10,00
l. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12,00			12,00
Total = (100%)	40,00			38,00
Nilai Pengusul = (40% x 38,00) / 3 = 5,07				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

5. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Paper ini ditulis sudah sesuai dengan template yang ada. Berbagai penyusun paper ditampilkan dengan runut. Isi paper juga sudah sesuai dengan bidang kepakaran penulis.

6. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Ruang lingkup paper ini ditulis secara komprehensif. Gambar dan algoritma untuk robot yang dikembangkan ditulis dengan lengkap. Analisis juga cukup tajam untuk setiap sub judul.


7. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Metode yang digunakan ditulis lengkap dan data-data yang ditampilkan cukup mutakhir. Walaupun ada 1 gambar yang beresolusi rendah sehingga kurang jelas, secara keseluruhan, paper ini cukup menarik dengan analisis yang lengkap. Selain itu,, lebih dari 60 % sitasi yang diambil juga cukup baru. Turnitin similarity index juga kecil hanya 3%.

8. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Jurnal masuk dalam kategori Q3 denagn SJR 0.27 saat paper ini terbit. Selain itu, tim editor yang handal membuat kualitas terbitan juga baik.

Semarang, 17 Juni 2020

Reviewer 

Dr. Mohammad Tauviquirrahman, ST, MT

NIP. 198105202003121002

Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP