

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

Judul Karya Ilmiah : Design and Kinematic Analysis of Quadrupedal Cat-Like Robot
 Jumlah Penulis : 4 Orang (**Mochammad Ariyanto**, M. Munadi, Joga Dharma Setiawan, Setyo Wisnu Wardana)
 Status Pengusul : Penulis ke-1
 Identitas Prosiding : a. Judul Prosiding : 2019 International Seminar on Research of Information Technology and Intelligent Systems (ISRITI)
 b. ISBN/ISSN : 978-1-7281-4520-4
 c. Thn Terbit, Tempat Pelaks. : 2019, Yogyakarta, Indonesia
 d. Penerbit/Organiser : IEEE
 e. Alamat Repository/Web : <https://ieeexplore.ieee.org/document/9034577>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/799/1/jurnal_c3.pdf
 f. Terindeks di (jika ada) : Scopus


Kategori Publikasi Makalah : Prosiding Forum Ilmiah Internasional
 (beri ✓ pada kategori yang tepat) Prosiding Forum Ilmiah Nasional

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah		Nilai Rata-rata
	Reviwer I	Reviewer II	
a. Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	2,50	2,50	2,50
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	6,50	7,50	7,00
c. Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	7,50	6,50	7,00
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	7,50	7,50	7,50
Total = (100%)	24,00	24,00	24,00
Nilai Pengusul = (60% x 24,00) = 14,40			

Semarang, 27 Juni 2020

Reviewer 2



Dr. Mochammad 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 : PROSIDING**

Judul Karya Ilmiah : Design and Kinematic Analysis of Quadrapedal Cat-Like Robot
 Jumlah Penulis : 4 Orang (**Mochammad Ariyanto**, M. Munadi, Joga Dharma Setiawan, Setyo Wisnu Wardana)
 Status Pengusul : Penulis ke-1
 Identitas Prosiding : a. Judul Prosiding : 2019 International Seminar on Research of Information Technology and Intelligent Systems (ISRITI)
 b. ISBN/ISSN : 978-1-7281-4520-4
 c. Thn Terbit, Tempat Pelaks. : 2019, Yogyakarta, Indonesia
 d. Penerbit/Organiser : IEEE
 e. Alamat Repository/Web : <https://ieeexplore.ieee.org/document/9034577>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/799/1/jurnal_c3.pdf
 f. Terindeks di (jika ada) : Scopus

Kategori Publikasi Makalah : Prosiding Forum Ilmiah Internasional
 (beri \checkmark pada kategori yang tepat) Prosiding Forum Ilmiah Nasional

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input type="text" value="25"/>	Nasional <input type="text" value=""/>	
a. Kelengkapan unsur isi prosiding (10%)	2,50		2,50
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7,50		6,50
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	7,50		7,50
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding(30%)	7,50		7,50
Total = (100%)	25,00		24,00
Nilai Pengusul = (60% x 24) = 14,40			

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer:

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi paper:

Paper yang telah ditulis sesuai dengan bidang dari penulis yaitu sistem kontrol dan robotika. Paper yang ditulis telah sesuai dengan template dari IEEE conferece prosiding. Unsur-unsur paper seperti Judul, Abstrak, Pendahuluan, Metodologi, Hasil, Kesimpulan, dan saran sudah cukup baik dan lengkap.

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Artikel yang ditulis membahas tentang desai dan analisis kinematika dari robot kucing untuk dapat berjalan lurus. Detail desain berjalan dan perhitungan kinematika sudah dilakukan dengan runut dan detail.

3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Artikel ini mempunyai kemutakhiran yang cukup baik dilihat dari desain dan kinematika gerakan robot kucing untuk berjalan lurus. Hasil desain dan perhitungan kinematika sudah disajikan secara mendetail. Paper ini mempunyai nilai index Turnitin similiarity score yang rendah yaitu 8%.

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Kualitas publisher dari prosiding ini sudah baik yaitu IEEE. Prosiding yang ditulis sudah melalui proses peer-review yang cukup ketat. Prosiding ini juga telah terindeks oleh Scopus.

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 : PROSIDING**

Judul Karya Ilmiah : Design and Kinematic Analysis of Quadrupedal Cat-Like Robot
 Jumlah Penulis : 4 Orang (**Mochammad Ariyanto**, M. Munadi, Joga Dharma Setiawan, Setyo Wisnu Wardana)
 Status Pengusul : Penulis ke-1
 Identitas Prosiding : a. Judul Prosiding : 2019 International Seminar on Research of Information Technology and Intelligent Systems (ISRITI)
 b. ISBN/ISSN : 978-1-7281-4520-4
 c. Thn Terbit, Tempat Pelaks. : 2019, Yogyakarta, Indonesia
 d. Penerbit/Organiser : IEEE
 e. Alamat Repository/Web : <https://ieeexplore.ieee.org/document/9034577>
 Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/799/1/jurnal_c3.pdf
 f. Terindeks di (jika ada) : Scopus

Kategori Publikasi Makalah : Prosiding Forum Ilmiah Internasional
 (beri \checkmark pada kategori yang tepat) Prosiding Forum Ilmiah Nasional

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional <input type="text" value="25"/>	Nasional <input type="text"/>	
e. Kelengkapan unsur isi prosiding (10%)	2,50		2,50
f. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7,50		7,50
g. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	7,50		6,50
h. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/prosiding(30%)	7,50		7,50
Total = (100%)	25,00		24,00
Nilai Pengusul = (60% x 24,00) = 14,40			

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer :

5. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi paper:

Paper yang ditulis sudah sesuai dengan template yang disediakan oleh IEEE. Urutan-urutan penyusunan paper (Judul, Abstrak, Pendahuluan, Metodologi, Hasil, Kesimpulan, dan Daftar Pustaka) sudah lengkap. Topik yang ditulis juga sudah sesuai dengan bidang penulis, yaitu Robotika.

6. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Pembahasan yang ditulis cukup lengkap. Desain dan analisis kinematik Robot mirip-kucing ditulis detil. Analisis-analisis yang menyertai gambar hasil rancangan juga cukup komprehensif.

7. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Turnitin similarity index sebesar 8%. Lebih dari 60% sitasi yang digunakan merupakan paper terkini. Metodologi yang digunakan juga cukup detil. Persamaan pemodelan, dan desain ditampilkan detil. Data berupa gambar hasil eksperimen juga menarik dengan ulasan yang komplit.

8. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Kualitas publisher dari IEEE explore cukup baik. Proses review dilakukan secara ketat. Prosiding juga telah terindex Scopus.

Semarang, 20 Juni 2020

Reviewer 2



Dr. Mohammad Tauviquirrahman, ST, MT
 NIP. 198105202003121002
 Unit Kerja : Teknik Mesin FT UNDIP