

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance

Jumlah Penulis : 5 orang (Joga D. Setiawan*, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, M. Munadi, Rifky Ismail)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

a. Nama Jurnal : International Review of Automatic Control (IREACO)

b. Nomor ISSN : ISSN : 19746059, 25332260

c. Vol, No., Bln Thn : Volume 13, No 1 (2017), Hal. 1-11 ,1 Januari 2020

d. Penerbit : Praise Worthy Prize S.r.l

e. DOI artikel (jika ada) : DOI:10.15866/ireaco.v13i1.18274

f. Alamat web jurnal : [A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance | Setiawan | International Review of Automatic Control \(IREACO\) \(praiseworthyprize.org\)](http://A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance | Setiawan | International Review of Automatic Control (IREACO) (praiseworthyprize.org))

Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/918/1/Jurnal_IREACO_13_1.pdf

g. Terindex : Scopus (Q3, SJR 0.32)

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

<input checked="" type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Internasional
<input type="checkbox"/>	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
<input type="checkbox"/>	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	11,5	11,25
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12	11,5	11,75
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	11,5	11,5	11,5
Total = (100%)	38,5	38,5	38,5
Nilai Pengusul = 40% x 38,5 / 4 = 3,85			

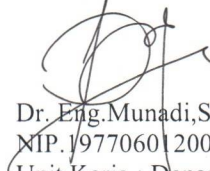
Semarang,

Reviewer 2



Dr. Mohammad Tauviquirrahman, 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) : A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance

Jumlah Penulis : 5 orang (Joga D. Setiawan*, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, Munadi, Rifky I)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : International Review of Automatic Control (IREACO)
- b. Nomor ISSN : ISSN : 19746059, 25332260
- c. Vol, No., Bln Thn : Volume 13, No 1 (2017), Hal. 1-11 ,1 Januari 2020
- d. Penerbit : Praise Worthy Prize S.r.l
- e. DOI artikel (jika ada) : DOI:10.15866/ireaco.v13i1.18274
- f. Alamat web jurnal : [A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance | Setiawan | International Review of Automatic Control \(IREACO\) \(praiseworthyprize.org\)](http://A_Soft_Exoskeleton_Glove_Incorporating_Motor-Tendon_Actuator_for_Hand_Movements_Assistance_|_Setiawan_|_International_Review_of_Automatic_Control_(IREACO)_(_praiseworthyprize.org)_)

Alamat Artikel : https://docpak.undip.ac.id/918/1/Jurnal_IREACO_13_1.pdf

g. Terindex : Scopus (Q3, SJR 0.32)

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

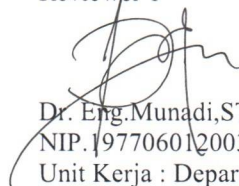
Hasil Penilaian Peer Review :

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%)	4,00	2,5	1	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12,00	7,5	3	11
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12,00	7,5	3	12
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 / 4 = 3,85				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

- Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:**
Penelitian dalam jurnal telah ditulis sesuai dengan panduan dari International Review of Automatic Control (IREACO). Kelengkapan unsur penulisan seperti abstrak, pendahuluan, metode penelitian, hasil, kesimpulan, saran, dan daftar Pustaka sudah ditulis lengkap oleh penulis. Bidang keahlian pengusul sangat sesuai dengan bidang penelitian yang ditulis dalam jurnal IREACO yaitu kontrol dan robotika.
- Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:**
Penulis mencoba untuk mengembangkan exoskeleton hand robot menggunakan teknologi soft robot guna memberikan dukungan mekanis untuk membantu gerakan tangan pada pasien lumpuh tangan seperti stroke. Pengembangan teknologi soft exoskeleton robot dari desain hingga proses manufaktur telah dibahas dan disajikan dengan runtut dan jelas oleh penulis. Hasil dan Analisa juga diberikan dengan detail dan jelas pada jurnal. Penulis menunjukkan bawa soft exoksleton dapa digunakan oleh pengguna untuk membantu pergerakan tangan dengan menggunakan PI compensator.
- Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:**
Penelitian yang ditulis dalam jurnal merupakan ide yang cukup mutakhir dan original. Penulis mengembangkan teknologi soft exoskeleton berbasis material silicon, sehingga nyaman dipakai oleh pengguna dibandingkan dengan teknologi hard robot. Selain itu penulis juga mengembangkan teknologi actuator berbasis dual-slack enabling actuator untuk mengendalikan gerakan robot. Similarity score Turnitin dalam jurnal bernilai 6%.
- Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:**
Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit dari jurnal Penelitian dalam jurnal telah ditulis sesuai dengan panduan dari International Review of Automatic Control (IREACO) yaitu Praise Worthy Prize S.r.l sudah cukup bagus. Jurnal yang diusulkan terindeks Scopus dengan kategori Q2 dan SJR bernilai 0,37.

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) : A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance

Jumlah Penulis : 5 orang (Joga D. Setiawan*, Mochammad Ariyanto, **Sri Nugroho**, M. Munadi, Rifky Ismail)

Status Pengusul : penulis pendamping

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Review of Automatic Control (IREACO)
 b. Nomor ISSN : ISSN : 19746059, 25332260
 c. Vol, No., Bln Thn : Volume 13, No 1 (2017), Hal. 1-11 ,1 Januari 2020
 d. Penerbit : Praise Worthy Prize S.r.l
 e. DOI artikel (jika ada) : DOI:10.15866/ireaco.v13i1.18274
 f. Alamat web jurnal : [A Soft Exoskeleton Glove Incorporating Motor-Tendon Actuator for Hand Movements Assistance | Setiawan | International Review of Automatic Control \(IREACO\) \(praiseworthyprize.org\)](http://A_Soft_Exoskeleton_Glove_Incorporating_Motor-Tendon_Actuator_for_Hand_Movements_Assistance_Setiawan_International_Review_of_Automatic_Control_(IREACO)_praiseworthyprize.org)

Alamat Artikel : https://doc-pak.undip.ac.id/918/1/Jurnal_IREACO_13_1.pdf

g. Terindex : Scopus (Q3, SJR 0.32)

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%)	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 / 4 = 3,85				

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

1. Kesesuaian dan kelengkapan unsur isi jurnal:

Artikel telah mengikuti panduan/template International Review of Automatic Control (IREACO) dan ditulis dengan baik dan lengkap yang terdiri dari judul, abstrak, pendahuluan, metode, hasil, pembahasan, kesimpulan, dan daftar pustaka. Isi dari artikel sangat sesuai dengan bidang keahlian pengusul yaitu mekatronika, kontrol, dan robotika.

2. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan:

Artikel ini berisi tentang pengembangan dari teknologi soft robot yang berupa exoskeleton hand untuk membantu pergerakan tangan dari pengguna yang mengalami kelumpuhan tangan/stroke. Proses desain, manufaktur hingga kontrol menggunakan Proportional Integral control dibahas dan disajikan dengan cukup detail dan disampaikan dengan runtut. Penulis menunjukkan bahwa soft exoskeleton yang dikembangkan dapat digunakan untuk membantu pergerakan tangan dari pengguna untuk menggantikan benda.

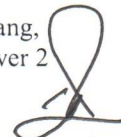
3. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi:

Artikel ini mempunyai kemutakhiran yang bagus jika ditinjau dari teknologi soft robot yang digunakan untuk membantu pergerakan tangan pengguna. Selain itu penulis juga mengembangkan teknologi actuator yang bisa mengendalikan gerakan soft exoskeleton robot dengan nilai steady-state error yang relative kecil. Selain itu similarity score pada turnitin cukup kecil yaitu 6%

4. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan:

Kelengkapan penerbit Praise Worthy Prize S.r. dari jurnal IREACO sudah baik dan lengkap. Jurnal ini terindeks Scopus Q2 dan Scimago yang memiliki H-Index 13 dan SJR index 0,37.

Semarang,
Reviewer 2



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