

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

Judul Jurnal Ilmiah : **Simplified autonomous object grasping in material handling process for human-robot collaboration**
(Artikel)
Jumlah Penulis : 3 orang (Muhammad Farouk Setiawan, P Paryanto, Joga Dharma Setiawan)
Status Pengusul : Penulis ke-2 (corresponding author)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : **International Journal of Intelligent Robotics and Applications**
b. Nomor ISSN : 2366-5971
c. Vol., No., Bln Thn : Vol 22, June 2024
d. Penerbit : Springer Singapore
e. DOI artikel (jika ada) : DOI: <https://doi.org/10.1007/s41315-024-00375-6>
f. Alamat web jurnal : <https://link.springer.com/journal/41315>
g. Alamat artikel : <https://link.springer.com/article/10.1007/s41315-024-00375-6>
h. Terindex : **Q2, SJR 2023 : 0.59 (Bereputasi tinggi)**

Kategori publikasi Jurnal Ilmiah
(beri $\checkmark$ pada kategori yang tepat)

☒	Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi Tinggi
☐	Jurnal Ilmiah Internasional
☐	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

Hasil Penilaian *Peer Review*:

Komponen yang Dinilai		Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah		Nilai Akhir yang Diperoleh
		Reviewer 1	Reviewer 2	
a.	Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4	4	4
b.	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12	12	12
c.	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	11	11	11
d.	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12	12	12
Total = (100%)		39	39	39
Nilai Pengusul = (40% x 39) =				15,6

Reviewer 2

Prof. Dr. Mohammad Tauvighirrahman, S.T., M.T.
NIP. 198105202003121002

Semarang, 1 Maret 2025
Reviewer 1

Prof. Dr. Dipl.-Ing. Ir. Berkah Fajar TK
NIP. 195907221987031003

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

Judul Jurnal Ilmiah : **Simplified autonomous object grasping in material handling process for human-robot collaboration**
(Artikel)
Jumlah Penulis : 3 orang (Muhammad Farouk Setiawan, P Paryanto, Joga Dharma Setiawan)
Status Pengusul : Penulis ke-2 (corresponding author)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : **International Journal of Intelligent Robotics and Applications**
b. Nomor ISSN : 2366-5971
c. Vol., No., Bln Thn : Vol 22, June 2024
d. Penerbit : Springer Singapore
e. DOI artikel (jika ada) : DOI: <https://doi.org/10.1007/s41315-024-00375-6>
f. Alamat web jurnal : <https://link.springer.com/journal/41315>
g. Alamat artikel : <https://link.springer.com/article/10.1007/s41315-024-00375-6>
h. Terindex : **Q2, SJR 2023 : 0.59 (Bereputasi tinggi)**

Kategori publikasi Jurnal Ilmiah
(beri ☒ pada kategori yang tepat)

☒	Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi Tinggi
☐	Jurnal Ilmiah Internasional
☐	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

Hasil Penilaian *Peer Review*:

Komponen yang Dinilai		Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir yang Diperoleh
		Internasional Bereputasi (40)	Internasional (20)	Nasional Terakreditasi (25)	
a.	Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4			4
b.	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			12
c.	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			11
d.	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12			12
Total = (100%)		40			39
Nilai Pengusul = (40% x 39) =					15,6

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer

a. Kelengkapan unsur artikel

Artikel ini mencakup semua komponen utama, termasuk judul, abstrak, pendahuluan, metode, hasil, pembahasan, kesimpulan, dan daftar pustaka.

b. Ruang lingkup dan kedalaman bahasan

Topik penelitian berfokus pada penerapan Human-Robot Collaboration (HRC) dalam proses penanganan material, khususnya pada metode sederhana untuk pengenggaman objek secara otonom menggunakan kamera RGB. Pembahasan dilakukan secara mendalam, mencakup implementasi metode pada prototipe robot manipulator dengan sistem penglihatan komputer untuk deteksi objek.

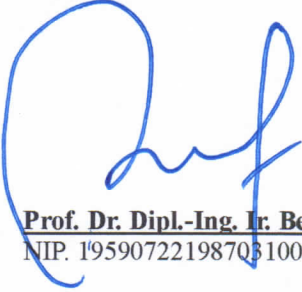
c. Kecukupan/kemutakhiran data dan metodologi

Artikel didukung oleh data yang memadai dan metodologi yang rinci. Penulis menggunakan pendekatan mutakhir dengan memanfaatkan kamera RGB untuk deteksi objek dalam konteks HRC, menunjukkan tingkat keberhasilan yang signifikan dalam berbagai skenario pengenggaman objek.

d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal

Artikel diterbitkan dalam "International Journal of Intelligent Robotics and Applications", sebuah jurnal internasional dengan reputasi baik dan terindeks dalam basis data ilmiah.

Semarang, 1 Maret 2025
Reviewer 1



Prof. Dr. Dipl.-Ing. Ir. Berkah Fajar TK
NIP. 195907221987031003

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

Judul Jurnal Ilmiah : **Simplified autonomous object grasping in material handling process for human-robot collaboration**
 (Artikel)
 Jumlah Penulis : 3 orang (Muhammad Farouk Setiawan, P Paryanto, Joga Dharma Setiawan)
 Status Pengusul : Penulis ke-2 (corresponding author)
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : **International Journal of Intelligent Robotics and Applications**
 b. Nomor ISSN : 2366-5971
 c. Vol., No., Bln Thn : Vol 22, June 2024
 d. Penerbit : Springer Singapore
 e. DOI artikel (jika ada) : DOI: <https://doi.org/10.1007/s41315-024-00375-6>
 f. Alamat web jurnal : <https://link.springer.com/journal/41315>
 g. Alamat artikel : <https://link.springer.com/article/10.1007/s41315-024-00375-6>
 h. Terindex : **Q2, SJR 2023 : 0.59 (Bereputasi tinggi)**

Kategori publikasi Jurnal Ilmiah (beri ✓ pada kategori yang tepat)

✓	Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi Tinggi
	Jurnal Ilmiah Internasional
	Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

Hasil Penilaian *Peer Review*:

Komponen yang Dinilai		Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir yang Diperoleh
		Internasional Bereputasi (40)	Internasional (20)	Nasional Terakreditasi (25)	
a.	Kelengkapan unsur isi jurnal (10%)	4			4
b.	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			12
c.	Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			11
d.	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12			12
Total = (100%)		40			39
Nilai Pengusul = (40% x 39) =					15,6

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer

a. Kelengkapan unsur artikel

Artikel memiliki struktur yang lengkap, mencakup abstrak, pendahuluan, metodologi, hasil dan pembahasan, serta kesimpulan. Referensi yang digunakan cukup mutakhir dan mendukung penelitian yang dilakukan.

b. Ruang lingkup dan kedalaman bahasan

Topik yang dibahas terkait dengan sistem otomatisasi dalam penanganan material untuk kolaborasi manusia-robot, yang merupakan bidang penelitian yang berkembang pesat. Pembahasan cukup mendalam dalam mengeksplorasi aspek teknis dan penerapan praktis metode yang digunakan.

c. Kecukupan/kemutahiran data dan metodologi

Metodologi yang digunakan disajikan secara sistematis dan relevan dengan tren terbaru dalam robotika industri. Data yang digunakan cukup memadai untuk mendukung validitas eksperimen, dan analisis yang dilakukan memberikan wawasan yang jelas terkait akurasi serta efisiensi sistem.

d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal

Artikel diterbitkan dalam jurnal bereputasi tinggi (terindeks Q2 dengan SJR 0.59), menunjukkan kualitas akademik yang baik dan kontribusi yang signifikan dalam bidang robotika dan otomatisasi industri. Secara keseluruhan, artikel ini memberikan kontribusi penting dalam pengembangan teknologi kolaborasi manusia-robot, terutama dalam proses penanganan material yang lebih efisien dan akurat

Semarang, 1 Maret 2025
Reviewer 2

A handwritten signature in blue ink, consisting of a large loop at the top and a series of smaller loops and strokes below it.

Prof. Dr. Mohammad Tauvighirrahman, S.T., M.T.
NIP. 198105202003121002