

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

Judul karya ilmiah (artikel) : Kendali Linierisasi Umpan Balik pada Sistem Pendulum Terbalik  
 Jumlah Penulis : 1 Orang  
 Nama Penulis : Alfian Ma'arif  
 Status Pengusul : Penulis Tunggal/ Penulis pertama/ Penulis ke-.... / Penulis korespondensi  
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Mobile and Forensics  
 b. No ISSN : 2714-6685  
 c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 2, No. 2, 2020  
 d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan  
 e. DOI artikel (jika ada) : 10.12928/mf.v2i2.2828  
 f. Alamat web jurnal :  
<http://journal2.uad.ac.id/index.php/mf/article/view/2828>  
 g. Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di SINTA 3\*\*

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :  Jurnal Ilmiah Internasional/Internasional Bereputasi\*\*  
 (beri v pada kategori yang tepat)  Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi SINTA  
 Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional Terindeks di DOAJ, CABI, COPERNICUS\*\*\*

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen yang dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)			2			1,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			6			5,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)			6			5,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)			6			5,5
<b>Total = (100%)</b>			<b>20</b>			<b>18</b>
<b>Nilai Pengusul</b>	<b>18*100%</b>					<b>18</b>

<b>Komentar Peer Review</b>	<p><b>1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur:</b> Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal nasional. Terdapat latar belakang masalah, solusi masalah, state of the art novelty dan kontribusi penelitian.</p> <p><b>2. Tentang ruang lingkup &amp; kedalaman pembahasan:</b> Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik. Pembahasan terkait dengan kestabilan sistem menggunakan metode linierisasi umpan balik.</p> <p><b>3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi:</b> Metodologi yang digunakan sudah cukup untuk mendapatkan data yang valid dan akurat. Demikian juga kemutakhiran metodologi yang digunakan.</p> <p><b>4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit:</b> Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Sinta 3.</p> <p><b>5. Indikasi plagiasi:</b> Tidak ditemukan indikasi plagiasi.</p> <p><b>6. Kesesuaian bidang ilmu:</b> Sangat sesuai, yaitu bidang sistem kendali atau sistem kontrol.</p>
-----------------------------	---

Yogyakarta, 16 Februari 2022  
Reviewer 1/2 \*



Nama Anton Yudhana, S.T., M.T., Ph.D.  
NIP/NIY. 60010383  
Bidang Ilmu Teknik Elektro  
Jabatan Akademik Lektor Kepala  
Unit Kerja Teknik Elektro FTI UAD

\*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah  
\*\* coret yang tidak perlu  
\*\*\* nasional/ terindeks di DOAJ, CABI, Copernicus

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

Judul karya ilmiah (artikel) : Kendali Linierisasi Umpan Balik pada Sistem Pendulum Terbalik  
 Jumlah Penulis : 1 Orang  
 Nama Penulis : Alfian Ma'arif  
 Status Pengusul : Penulis Tunggal/Penulis pertama/~~Penulis ke-....~~/Penulis korespodensi  
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Mobile and Forensics  
 b. No ISSN : 2714-6685  
 c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 2, No. 2, 2020  
 d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan  
 e. DOI artikel (jika ada) : 10.12928/mf.v2i2.2828  
 f. Alamat web jurnal :  
 http://journal2.uad.ac.id/index.php/mf/article/view/2828  
 g. Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di SINTA 3\*\*

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah :  Jurnal Ilmiah Internasional/Internasional Bereputasi\*\*  
 (beri v pada kategori yang tepat)  Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi SINTA  
 Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional Terindeks di DOAJ, CABI, COPERNICUS\*\*\*

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen yang dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah (isikan di kolom yang sesuai)					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindeks DOAJ dll	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)			2			1,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			6			5,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)			6			5,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)			6			5,5
<b>Total = (100%)</b>			<b>20</b>			<b>18</b>
<b>Nilai Pengusul</b>	<b>18*100%</b>					<b>18</b>

<b>Komentar Peer Review</b>	<p><b>1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur:</b> Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal nasional. Memuat pendahuluan, metode, hasil dan pembahasan dan kesimpulan.</p> <p><b>2. Tentang ruang lingkup &amp; kedalaman pembahasan:</b> Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik. Pembahasan terkait dengan kestabilan sistem menggunakan metode linierisasi umpan balik.</p> <p><b>3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi:</b> Metodologi yang digunakan sudah cukup untuk mendapatkan data yang valid dan akurat. Demikian juga kemutakhiran metodologi yang digunakan.</p> <p><b>4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit:</b> Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Sinta 3.</p> <p><b>5. Indikasi plagiasi:</b> Tidak ditemukan indikasi plagiasi menggunakan pengecekan software turnitin.</p> <p><b>6. Kesesuaian bidang ilmu:</b> Sangat sesuai, yaitu bidang sistem kendali atau sistem kontrol.</p>
-----------------------------	--

Yogyakarta, 16 Februari 2022  
Reviewer 1/2 \*



Nama Drs. Abdul Fadlil, M.T., Ph.D.  
NIP/NIY. 60960140  
Bidang Ilmu Teknik Elektro  
Jabatan Akademik Lektor Kepala  
Unit Kerja Teknik Elektro FTI UAD

\*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah  
\*\* coret yang tidak perlu  
\*\*\* nasional/ terindeks di DOAJ, CABI, Copernicus