

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

Judul karya ilmiah (artikel) : Backstepping Sliding Mode Control for Inverted Pendulum System with Disturbance and Parameter Uncertainty

Jumlah Penulis : 6 Orang

Nama Penulis : Alfian Ma'arif, Marco Antonio Márquez Vera, Magdi Sadek Mahmoud, Samir Ladaci, Abdullah Çakan, Jonattan Niño Parada

Status Pengusul : ~~Penulis Tunggal~~/Penulis pertama/~~Penulis ke-....~~/Penulis korespodensi

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Journal of Robotics and Control (JRC)
 b. No ISSN : 2715-5072
 c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 3, No. 1, 2022
 d. Penerbit : Universitas Muhammadiyah Yogyakarta
 e. DOI artikel (jika ada) : 10.18196/jrc.31154
 f. Alamat web jurnal : <https://journal.umy.ac.id/index.php/jrc/article/view/12739>
 g. Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di SCOPUS**

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%)		3				2,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		9				8,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		9				8,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)		9				8,5
Total = (100%)		30				28
Nilai Pengusul	28*60%					16,8

<p>Komentar Peer Review</p>	<p>1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur: Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal internasional.</p> <p>2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan: Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik.</p> <p>3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi: Metodologi yang digunakan sudah cukup untuk mendapatkan data yang valid dan akurat. Demikian juga kemutakhiran metodologi yang digunakan.</p> <p>4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit: Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Scopus.</p> <p>5. Indikasi plagiasi: Tidak ditemukan indikasi plagiasi.</p> <p>6. Kesesuaian bidang ilmu: Sangat sesuai, yaitu bidang sistem kendali atau sistem kontrol.</p>
------------------------------------	--

Yogyakarta, 17 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

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

Judul karya ilmiah (artikel) : Backstepping Sliding Mode Control for Inverted Pendulum System with Disturbance and Parameter Uncertainty

Jumlah Penulis : 6 Orang

Nama Penulis : Alfian Ma'arif, Marco Antonio Márquez Vera, Magdi Sadek Mahmoud, Samir Ladaci, Abdullah Çakan, Jonattan Niño Parada

Status Pengusul : ~~Penulis Tunggal~~/Penulis pertama/~~Penulis ke-....~~/Penulis korespodensi

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Journal of Robotics and Control (JRC)
 b. No ISSN : 2715-5072
 c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 3, No. 1, 2022
 d. Penerbit : Universitas Muhammadiyah Yogyakarta
 e. DOI artikel (jika ada) : 10.18196/jrc.31154
 f. Alamat web jurnal : <https://journal.umy.ac.id/index.php/jrc/article/view/12739>
 g. Terindeks Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di SCOPUS**

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%)		3				2,5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		9				8,5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		9				8,5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)		9				8,5
Total = (100%)		30				28
Nilai Pengusul	28*60%					16,8

Komentar Peer Review	<p>1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur: Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal internasional.</p> <p>2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan: Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik.</p> <p>3. Kecukupan dan kemutakhiran data serta metodologi: Metodologi yang digunakan sudah cukup untuk mendapatkan data yang valid dan akurat. Demikian juga kemutakhiran metodologi yang digunakan.</p> <p>4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit: Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Scopus.</p> <p>5. Indikasi plagiasi: Tidak ditemukan indikasi plagiasi.</p> <p>6. Kesesuaian bidang ilmu: Sangat sesuai, yaitu bidang sistem kendali atau sistem kontrol.</p>
-----------------------------	--

Yogyakarta, 17 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