

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

Judul karya ilmiah (artikel) : Robot Keseimbangan Dengan Kendali Proporsional-Integral-Derivatif (PID) dan Kalman Filter

Jumlah Penulis : 3 Orang

Nama Penulis : Alfian Ma'arif, Riky Dwi Puriyanto, Fadlur Rahmat T. Hassan

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

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : IT Journal Research and Development
b. No ISSN : 2528-4053
c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 4, No. 2, 2020
d. Penerbit : Universitas Islam Riau
e. DOI artikel (jika ada) : 10.25299/itjrd.2020.vol4(2).3900
f. Alamat web jurnal : <https://journal.uir.ac.id/index.php/ITJRD/article/view/3900>
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
Total = (100%)			20			18
Nilai Pengusul	18*60%					10,8

Komentar Peer Review	1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur: Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal nasional. 2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan: Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik. Pembahasan terkait dengan kestabilan sistem menggunakan kalman filter, pengendali proporsional, integral dan derivatif. 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. Referensi mutakhir dengan rujukan di atas 80% adalah pustaka terbitan 5 tahun terakhir dan berasal dari jurnal. 4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit: Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Sinta 3. 5. Indikasi plagiasi: Tidak ditemukan indikasi plagiasi. 6. Kesesuaian bidang ilmu: Sangat sesuai, yaitu bidang sistem kendali atau sistem kontrol.
-----------------------------	--

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) : Robot Keseimbangan Dengan Kendali Proporsional-Integral-Derivatif (PID) dan Kalman Filter

Jumlah Penulis : 3 Orang

Nama Penulis : Alfian Ma'arif, Riky Dwi Puriyanto, Fadlur Rahmat T. Hassan

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

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : IT Journal Research and Development
b. No ISSN : 2528-4053
c. Vol, No, Bulan, Tahun : Vol. 4, No. 2, 2020
d. Penerbit : Universitas Islam Riau
e. DOI artikel (jika ada) : 10.25299/itjrd.2020.vol4(2).3900
f. Alamat web jurnal : <https://journal.uir.ac.id/index.php/ITJRD/article/view/3900>
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
Total = (100%)			20			18
Nilai Pengusul	18*60%					10,8

Komentar Peer Review	1. Tentang kelengkapan dan kesesuaian unsur: Karya ilmiah telah disusun dengan lengkap dan unsur-unsur dalam artikel terpenuhi sesuai kaidah jurnal nasional seperti pendahuluan, metode, hasil dan pembahasan dan kesimpulan. 2. Tentang ruang lingkup & kedalaman pembahasan: Ruang lingkup karya ilmiah telah sesuai dan kedalaman pembahasan telah ditunjukkan dengan baik. Pembahasan terkait dengan kestabilan sistem menggunakan kalman filter, pengendali proporsional, integral dan derivatif. 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. Referensi mutakhir dengan rujukan di atas 80% adalah pustaka terbitan 5 tahun terakhir dan berasal dari jurnal. 4. Kelengkapan unsur kualitas penerbit: Penerbit memiliki kelengkapan unsur dan kualitas pengelolaan yang baik dengan ter-indeks di Sinta 3. 5. Indikasi plagiasi: Tidak ditemukan indikasi plagiasi menggunakan pengecekan software turnitin. 6. Kesesuaian bidang ilmu: Sangat sesuai, yaitu bidang teknik elektro dengan konsentrasi sistem kendali atau sistem kontrol.
-----------------------------	--

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