

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

Judul Artike Ilmiah : Perancangan Prototipe Robot Penghalang Garis Berbasis ROBO TX Controller
 Jumlah Penulis : 2
 Status Pengusul (Penulis ke-) : 2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal Teknologi Industri
 b. Nomor ISSN : 2302-2191
 c. Vol. No. Bln. Thn : Vol.1, 20 Juli 2012
 d. Penerbit : Universitas Suryadarma, Jakarta
 e. Jumlah Halaman : 7

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

- Jurnal Ilmiah Internasional Berputasi
- Jurnal Ilmiah Internasional
- Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Terindex di DOAJ/lainnya

I. Hasil Penilaian Validasi :

No	Aspek	Uraian/Komentar Penilaian
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ada indikasi plagiat
2	Linieritas	Artikel sudah linear

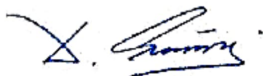
II. Hasil Penilaian Peer Review:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Berputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindex DOAJ dll.	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi jurnal (10%)				1		1
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		3
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)				3		3
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit (30%)				3		3
Total = (100%)				10		10
Kontribusi pengusul: Penulis 2 dari 2 : 10 X 40%						4
Komentar/Ulasan Peer Review :						

Kelengkapan kesesuaian unsur	<p>Kelengkapan kesesuaian unsur sudah lengkap unsur-unsurnya sbb.</p> <ol style="list-style-type: none"> a. Abstrak b. Pendahuluan c. Teori d. Pembahasan e. Kesimpulan
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	<p>Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan sudah baik, kesimpulan terjawab</p>
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	<p>Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi sangat memuaskan metodologi yang digunakan sudah tepat.</p>
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit	<p>Kelengkapan unsur sudah terpenuhi kualitas penerbit sudah ok.</p>

Jakarta, 17 Desember 2021

Penilai I



Prof. Dr. Ir. Dadang Gunawan, M.Eng

NIDN	: 0014105803
Unit kerja	: Program Studi Teknik Elektro Universitas Indonesia
Bidang Ilmu	: Teknik Elektro
Jabatan Akademik (KUM)	: Profesor (1050)
Pendidikan Terakhir	: S3

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

Judul Artike Ilmiah : Perancangan Prototipe Robot Penghalang Garis Berbasis ROBO TX Controller
 Jumlah Penulis : 2
 Status Pengusul (Penulis ke-) : 2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal Teknologi Industri
 b. Nomor ISSN : 2302-2191
 c. Vol. No. Bln. Thm : Vol.1, 20 Juli 2012
 d. Penerbit : Universitas Suryadarma, Jakarta
 e. Jumlah Halaman : 7

Kategori Publikasi Jurnal Imiah (beri \surd pada kategori yang tepat) :

Jurnal Ilmiah Internasional Berputasi
 Jurnal Ilmiah Internasional
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Terindex di DOAJ/lainnya

I. Hasil Penilaian Validasi :

No	Aspek	Uraian/Komentar Penilaian
1	Indikasi Plagiasi	Tidak ada Indikasi Plagiat
2	Linieritas	Artikel sudah Linier dengan dosen ybs

II. Hasil Penilaian Peer Review:

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah					Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional Bereputasi	Internasional	Nasional Terakreditasi	Nasional Tidak Terakreditasi	Nasional Terindex DOAJ dll.	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi jurnal (10%)				1		1
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)				3		2.7
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)				3		2.8
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit (30%)				3		3
Total = (100%)				10		9.5
Kontribusi pengusul: Penulis 2 dari 2 : $9.5 \times 40\%$						3.80
Komentar/Ulasan Peer Review :						

Kelengkapan kesesuaian unsur	kelengkapan kesesuaian unsur sudah baik, dimana unsur-unsurnya sbb: abstrak, pendahuluan, pembahasan, kesimpulan, daftar pustaka.
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan	Ruang lingkup dan kedalaman materi sudah baik, sehingga kesimpulan yg didapat sudah lengkap dan tepat.
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	kecukupan dan kemutakhiran data/informasi sudah baik dan metodologi yang dipakai sudah terpenuhi dan lengkap.
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit	kelengkapan unsur sudah baik dan kualitas penerbit sudah ok.

Jakarta, 10 Desember 2021

Penilai II



Prof. Dr. Ir. Indra Suryati, MT

NIDN : 0316105601
 Unit kerja : Fakultas Teknologi Industri Universitas Trisakti
 Bidang Ilmu : Teknik Elektro
 Jabatan Akademik (KUM) : Profesor (1050)
 Pendidikan Terakhir : S3

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

Judul Artikel Ilmiah : Perancangan Prototipe Robot Penghalang Garis Berbasis ROBO TX Controller
 Jumlah Penulis : 2
 Status Pengusul (Penulis ke-) : 2
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal Teknologi Industri
 b. Nomor ISSN : 2302-2191
 c. Vol. No. Bln. Thn : Vol.1, 20 Juli 2012
 d. Penerbit : Universitas Suryadarma, Jakarta
 e. Jumlah Halaman : 7

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

- Jurnal Ilmiah Internasional Berputasi
- Jurnal Ilmiah Internasional
- Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Nasional Tidak Terakreditasi
- Jurnal Ilmiah Terindex di DOAJ/lainnya

Rckapitulasi Hasil Penilaian *Peer Review*

Komponen Yang Dinilai	Nilai Peer Review		Nilai rata-rata (R1+R2) / 2
	Reviewer 1	Reviewer 2	
Kelengkapan dan kesesuaian unsur isi jurnal (10%)	1	1	1
Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	3	2,7	2,85
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	3	2,8	2,9
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit (30%)	3	3	3
Total = (100%)	10	9,5	9,75
Nilai Total Kontribusi Pengusul: 9.75 X 40%			3,90

Catatan:

Masukan dan Saran para reviewer harus selalu mendapat perhatian untuk peningkatan kualitas penulisan karya ilmiah selanjutnya.

Jakarta, 23 Desember 2021
 Teknik Elektro Universitas Dirgantara Marsekal Suryadarma
 Ketua Program Studi



Bekti Yulianti
 Bekti Yulianti, ST, MT
 NIDN : 0330077505