

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

NIDN / Nama : 1009017601 / Dr. Hendriko, S.T., M.Eng.
Judul Artikel Ilmiah : Implementation of analytical inverse kinematics simulation method for 5-dof parallel manipulator
Jumlah Penulis : 3
Status Pengusul : Utama / Koresponden / ~~Pendamping~~ (coret yang tidak perlu)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Journal of Engineering Science and Technology
b. Nomor ISSN : 18234690
c. Vol., No., bln, th : 14, 4, 8, 2019
d. Penerbit : Taylor's University
e. Jumlah halaman : 12

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (beri tanda ✓ pada kategori yang tepat)

☒

1. Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak (mak. 40 KUM)

☐

2. Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi (mak. 30 KUM)☐☐☐☐☐☐☐

VII. Hasil Penilaian Validasi

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Similarity Index	13 %
2	Indikasi Plagiasi	Tingkat kemiripan relatif rendah sehingga tidak terindikasi plagiasi, dengan permasalahan dan metode yang digunakan memiliki kebaruan.
3	Linearitas	Topik penelitian tentang Kinematika Robot cukup linear dengan kompetensi pengusul di bidang teknik mesin.

VIII. Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Jumlah Nilai Maksimum (KUM)	Jumlah Nilai Akhir Yang Diperoleh (KUM)
a. Kelengkapan unsur isi artikel (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	10
Total (100%)	40	37
Kontribusi Pengusul	24 (60 %)	22,2 (60 %)

IX. Komentar / Ulasan Peer Reviewer

Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Artikel ditulis mengikuti "guideline for submission". Struktur artikel terdiri dari Introduction, Method (Analytical Invers Kinematics), Implementation and Discussion, Conclusion, Acknowledgement, and References. Substansi artikel sesuai dengan bidang ilmu penulis pertama. Cara penulisan runut dan setiap struktur saling terkait.
Ruang Lingkup & Kedalaman Pembahasan	Isi artikel tentang model analitik invers kinematik robot delta 5 axis. Topik ini linear dengan ruang lingkup jurnal. Lingkup jurnal: all fields of engineering science and technology. Kajian cukup mendalam dimana model matematika dikembangkan dan diuji secara simulasi dan eksperimental.
Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi	Jumlah daftar pustaka yang digunakan sebanyak 20 artikel dan semuanya rujukan primer (jurnal). Sekitar 80% rujukan terbit kurang dari 10 tahun terakhir (dihitung dari waktu publikasi artikel ini). State of the art dibangun dengan baik.
Kelengkapan Unsur dan Kualitas Penerbitan	JESTEC terindek di Scopus dengan skor SJR 0,22/ Q3 (2020). Jurnal ini terbit secara berkala 6 kali setahun +special issue. Berdasarkan indeks dan skor SJR maka jurnal ini masuk kategori Jurnal Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak.

Pekanbaru, 27 Desember 2021
Penilai I



(Prof. Dr. Eng. Ir. Azridjal Aziz,ST.,MT.,IPU)
NIP: 197105192000031002
Jurusan Teknik Mesin, Fakultas Teknik, Universitas Riau

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

NIDN / Nama : 1009017601 / Dr. Hendriko, S.T., M.Eng.
Judul Artikel Ilmiah : Implementation of analytical inverse kinematics simulation method for 5-dof parallel manipulator

Jumlah Penulis : 3

Status Pengusul : Utama / Koresponden / ~~Pendamping~~ (coret yang tidak perlu)

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Journal of Engineering Science and Technology
b. Nomor ISSN : 18234690
c. Vol., No., bln, th : 14, 4, 8, 2019
d. Penerbit : Taylor's University
e. Jumlah halaman : 12

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (beri tanda ✓ pada kategori yang tepat)

☒	1. Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak (mak. 40 KUM)
☐	2. Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi (mak. 30 KUM)
☐	3. Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi diluar kategori 2 (mak. 20 KUM)
☐	4. Jurnal Nasional terakreditasi Dikti Sinta 1/Sinta 2 (mak. 25 KUM)
☐	5. Jurnal Nasional terakreditasi Dikti Sinta 3/Sinta 4 (mak. 20 KUM)
☐	6. Jurnal Nasional terakreditasi Dikti Sinta 5/Sinta 6 (mak. 15 KUM)
☐	7. Jurnal Nasional berbahasa resmi PBB indek CABI/ICI/DOAJ (mak. 20 KUM)
☐	8. Jurnal Nasional diluar kategori 4-7 (mak. 10 KUM)
☐	9. Jurnal ilmiah dalam Bahasa Resmi PBB, tapi tidak memenuhi syarat-syarat sebagai jurnal ilmiah internasional (mak. 10 KUM)

I. Hasil Penilaian Validasi

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Similarity Index	13 %
2	Indikasi Plagiasi	Tingkat kemiripan total relatif rendah. Tingkat kemiripan dengan satu dokumen paling tinggi 2% sehingga tidak mengindikasikan plagiasi.
3	Linearitas	Topik penelitian linear dengan kualifikasi pendidikan pengusul di bidang teknik mesin

II. Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Jumlah Nilai Maksimum (KUM)	Jumlah Nilai Akhir Yang Diperoleh (KUM)
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	4	4
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12	10
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12	12
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	12	10
Total (100%)	40	36
Kontribusi Pengusul	60 %	60 %

III. Komentar / Ulasan Peer Reviewer

Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Struktur artikel lengkap dan sudah mengikuti pola IMRaDC. Struktur artikel sesuai dengan guide for author dan template jurnal. Judul selaras dengan keseluruhan isi artikel.
Ruang Lingkup & Kedalaman Pembahasan	Penelitian ini mengembangkan model matematika untuk menghitung kinematik robot delta 5 axis menggunakan metode analytical boundary simulation. Topik ini selaras dengan aims and scope jurnal, yaitu berbagai bidang sains dan teknologi. Kedalaman pembahasan sangat baik, dan hasil yang disajikan menjawab permasalahan yang disajikan pada Introduction. Berbagai pengujian dilakukan dan hasilnya dibandingkan dengan metode lain yaitu Metode Jacobian.
Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi	Model matematika yang dikembangkan merupakan metode baru. Gap analisis disusun dengan baik sehingga kebaruannya terlihat jelas. Sumber rujukan yang digunakan semuanya rujukan primer, dan sebagian besar terbit kurang dari 10 tahun.
Kelengkapan Unsur dan Kualitas Penerbitan	Jurnal ini tidak masuk dalam jurnal predatory. Terbit secara berkala 6 kali setiap volume. Terindeks Scopus dan berfaktor dampak SJR 0,224. Publishernya adalah Taylor's University Malaysia.

Medan, 3 Januari 2021
Penilai II


(Prof. Dr. Eng Himsar Ambarita S.T., M.T.)

NIP: 197206102000121001
Universitas Sumatera Utara