

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

NIDN / Nama : 1009017601 / Dr. Hendriko, S.T., M.Eng.
Judul Artikel Ilmiah : Analytical Based Inverse Kinematics Method for 5-axis Delta Robot
Jumlah Penulis : 4
Status Pengusul : Utama / Koresponden / ~~Pendamping~~ (coret yang tidak perlu)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Materials, Mechanics and Manufacturing (IJMMM)
b. Nomor ISSN : 1793-8198
c. Vol., No., bln, th : 6, 4, 8, 2018
d. Penerbit : International Journal of Materials, Mechanics and Manufacturing
e. Jumlah halaman : 4

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)

IV. Hasil Penilaian Validasi

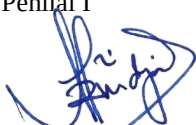
NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Similarity Index	13 %
2	Indikasi Plagiasi	Tingkat kemiripan cukup rendah, dimana permasalahan dan atau metode yang digunakan memiliki kebaruan.
3	Linearitas	Topik penelitian tentang Kinematika Robot sangat linear dengan kompetensi pengusul di bidang teknik mesin.

V. Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Dinilai	Jumlah Nilai Maksimum (KUM)	Jumlah Nilai Akhir Yang Diperoleh (KUM)
a.Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	2	2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	6	5
c. Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	6	5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	6	5
Total (100%)	20	17
Kontribusi Pengusul	12 (60 %)	10,2 (60 %)

VI. Komentar / Ulasan Peer Reviewer

Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Artikel ditulis mengikuti "Author guideline". 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 untuk menghitung kinematik robot 5 axis. Topik ini linear dengan ruang lingkup jurnal. Lingkup jurnal: empirical, experimental, or theoretical work in all topics of Materials, Mechanics and Manufacturing. Artikel ini berisi 4 halaman sehingga kajiannya tidak cukup dalam.
Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi	Jumlah daftar pustaka sebanyak 13 artikel dan semuanya rujukan primer (jurnal). Lebih 80% rujukan terbit kurang dari 10 tahun terakhir (dihitung dari waktu publikasi artikel ini). State of the art dibangun dengan cukup baik.
Kelengkapan Unsur dan Kualitas Penerbitan	IJMMM terindek di IET, CAS, ProQuest, dll. Jurnal ini terbit secara berkala 2 bulan sekali. Berdasarkan indeks maka jurnal ini masuk kategori Jurnal Internasional tidak 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 : Analytical Based Inverse Kinematics Method for 5-axis Delta Robot

Jumlah Penulis : 4

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

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : International Journal of Materials, Mechanics and Manufacturing (IJMMM)

b. Nomor ISSN : 1793-8198
c. Vol., No., bln, th : 6, 4, 8, 2018
d. Penerbit : International Journal of Materials, Mechanics and Manufacturing

e. Jumlah halaman : 4

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 5% 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%)	2	2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	6	5
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	6	6
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	6	5
Total (100%)	20	18
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 yang tersedia diwebsite. Judul selaras dan menggambarkan isi artikel.
Ruang Lingkup & Kedalaman Pembahasan	Penulis pada artikel ini mengembangkan model matematika dengan metode anlitis untuk menghitung kinematik robot delta 5 axis. Topik ini selaras dengan aims and scope jurnal, yaitu bidang material, mekanik dan manufaktur. Isi artikel relatif singkat dan pengujian kemampooterapan model yang dikembangkan masih sangat terbatas.
Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi	Model analitik pada mesin 5 axis dikembangkan pada robot delta. Gap analisis disajikan dengan cukup baik. Sumber rujukan yang digunakan semuanya rujukan primer, dan sebagian besar terbit kurang dari 10 tahun.
Kelengkapan Unsur dan Kualitas Penerbitan	Jurnal ini terbit secara berkala 6 volume per tahun. Tidak memiliki faktor dampak. Publisher berlokasi di Singapura namun tidak ditemukan info rinci tentang publisher di website.

Medan, 3 Januari 2021
Penilai II

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

NIP: 197206102000121001

Universitas Sumatera Utara