

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

NIDN / Nama : 1009017601 / Dr. Hendriko, S.T., M.Eng.
Judul Artikel Ilmiah : Development of invers kinematic method for 6-dof parallel robot using analytical approach

Jumlah Penulis : 1

Status Pengusul : Utama / Koresponden / Pendamping (coret yang tidak perlu)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Conferensi : 29th International Conference on Flexible Automation and Intelligent Manufacturing (FAIM2019)

b. Nomor ISBN/ISSN : 2351-9789
c. Tgl, Bulan, Tahun : 24-28 Juni 2019
d. Penyelenggara : University of Limerick, Irlandia

e. Jumlah halaman : 8

Kategori Desiminasi Ilmiah	☒	1. Prosiding Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak (mak. 30 KUM)
(beri tanda ✓ pada kategori yang tepat)	☐	2. Prosiding Internasional Bereputasi (mak. 25 KUM)
	☐	3. Prosiding Internasional dan didesiminasikan (mak. 15 KUM)
	☐	4. Prosiding Nasional dan didesiminasikan (mak. 10 KUM)
	☐	5. Poster Internasional (mak. 10 KUM)
	☐	6. Poster Nasional (mak. 5 KUM)
	☐	7. Didesiminasikan secara Internasional tapi tidak diterbitkan (mak. 5 KUM)
	☐	8. Didesiminasikan secara Nasional tapi tidak diterbitkan (mak. 3 KUM)
	☐	9. Diterbitkan tapi tidak desiminasikan secara Internasional (mak. 10 KUM)
	☐	10. Diterbitkan tapi tidak desiminasikan secara Nasional (mak. 5 KUM)
	☐	11. Diterbitkan dalam koran/majalah populer/umum (mak. 1 KUM)
	☐	12. Desiminasikan secara melembaga & disimpan di perpustakaan (mak. 2 KUM)

I. Hasil Penilaian Validasi

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Similarity Index	6 %
2	Indikasi Plagiasi	Tidak terindikasi plagiasi dan tingkat kemiripan relatif rendah.
3	Linearitas	Topik penelitian tentang Kinematika Robot linear dengan kompetensi 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%)	3	3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	8
c. Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	9
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	9	8
Total (100%)	30	28
Kontribusi Pengusul	30 (100 %)	28 (100 %)

III. Komentar / Ulasan Peer Reviewer

Kelengkapan dan Kesesuaian Unsur	Artikel ditulis mengikuti "guideline for authors". Struktur artikel terdiri dari Introduction, Method (Calculating the orientation of the arm), Implementation and Discussion, Conclusion, Acknowledgement, and References, penulisan cukup runut, setiap struktur artikel saling terkait sehingga kelengkapan dan kesesuaian unsur sebagai artikel terpenuhi.
Ruang Lingkup & Kedalaman Pembahasan	Isi artikel tentang model analitik invers kinematik robot paralel 6 dof. Topik ini linear dengan ruang lingkup prosiding. Lingkup jurnal: manufacturing processes, systems and emerging topics in manufacturing. Kajian cukup mendalam dimana model matematika dikembangkan dan diuji secara simulasi dan eksperimental.
Kecukupan dan Kemutakhiran Data serta Metodologi	Jumlah daftar pustaka sebanyak 25 artikel dan semuanya rujukan primer (jurnal). Lebih dari 60% rujukan terbit kurang dari 10 tahun terakhir (dihitung dari waktu publikasi artikel ini). State of the art dibangun dengan baik. Data cukup mutakhir dengan metodologi yang sesuai.
Kelengkapan Unsur dan Kualitas Penerbitan	Procedia Manufacturing adalah prosiding terindek Scopus dengan skor SJR 0,5/Q2 (2020 prosiding ini masuk kategori Jurnal Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak, dengan kualitas terbitan yang baik

Pekanbaru, 29 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 : DIDESIMINASIKAN

NIDN / Nama : 1009017601 / Dr. Hendriko, S.T., M.Eng.
Judul Artikel Ilmiah : Development of invers kinematic method for 6-dof parallel robot using analytical approach
Jumlah Penulis : 1
Status Pengusul : Utama / Koresponden / Pendamping (coret yang tidak perlu)
Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Konferensi : 29th International Conference on Flexible Automation and Intelligent Manufacturing (FAIM2019)
b. Nomor ISBN/ISSN : 2351-9789
c. Tgl, Bulan, Tahun : 24-28 Juni 2019
d. Penyelenggara : University of Limerick, Irlandia
e. Jumlah halaman : 8

Kategori Desiminasi Ilmiah (beri tanda ✓ pada kategori yang tepat)

☒	1. Prosiding Internasional Bereputasi dan berfaktor dampak (mak. 30 KUM)
☐	2. Prosiding Internasional Bereputasi (mak. 25 KUM)
☐	3. Prosiding Internasional dan didesiminasikan (mak. 15 KUM)
☐	4. Prosiding Nasional dan didesiminasikan (mak. 10 KUM)
☐	5. Poster Internasional (mak. 10 KUM)
☐	6. Poster Nasional (mak. 5 KUM)
☐	7. Didesiminasikan secara Internasional tapi tidak diterbitkan (mak. 5 KUM)
☐	8. Didesiminasikan secara Nasional tapi tidak diterbitkan (mak. 3 KUM)
☐	9. Diterbitkan tapi tidak desiminasikan secara Internasional (mak. 10 KUM)
☐	10. Diterbitkan tapi tidak desiminasikan secara Nasional (mak. 5 KUM)
☐	11. Diterbitkan dalam koran/majalah populer/umum (mak. 1 KUM)
☐	12. Desiminasikan secara melembaga & disimpan di perpustakaan (mak. 2 KUM)

I. Hasil Penilaian Validasi

NO	ASPEK	URAIAN/KOMENTAR PENILAIAN
1	Similarity Index	6 %
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%)	3	3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9	9
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	9	9
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	9	9
Total (100%)	30	30
Kontribusi Pengusul	100 %	100 %

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 prosiding. Judul selaras dengan keseluruhan isi artikel.
Ruang Lingkup & Kedalaman Pembahasan	Penelitian pada artikel ini mengembangkan model matematika untuk menghitung kinematik robot paralel 6 dof. Metode analitis untuk 5 dof dikembangkan menjadi 6 dof. Topik ini selaras dengan aims and scope prosiding, yaitu proses dan teknologi manufaktur. Kedalaman pembahasan cukup baik, dan hasil yang disajikan menjawab permasalahan di Introduction. Berbagai pengujian akurasi robot dilakukan.
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	Prosiding ini tidak masuk dalam kategori predatori. Terbit secara berkala 6 kali setiap volume. Memiliki faktor dampak SJR 0,224. Publishernya adalah Elsevier BV.

Medan, 3 Januari 2022

Penilai II

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

NIP: 197206102000121001

Universitas Sumatera Utara