

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Pengendalian Gerakan *Diving* pada *Unmanned Underwater Vehicle* (UUV) Menggunakan *Adaptive Nonlinier Model Predictive Control* (ANMPC)
 Jumlah Penulis : 1 orang
 Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke satu /penulis korespondensi **
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal IPTEK
 b. Nomor/Volume : 2/22
 c. Edisi (bulan/tahun) : Desember/2018
 d. Penerbit : Institut Teknologi Adhi Tama Surabaya
 e. Jumlah halaman : 86
 f. DOI artikel (jika ada):
 g. Alamat Web Jurnal : <https://ejournal.itats.ac.id/iptek>
 h. terindeks di Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di **

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah (beri ✓ pada kategori yang tepat) : Jurnal Ilmiah Internasional /Internasional Bereputasi **
 Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional terindeks di DOAJ,CABI, COPERNICUS **

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional *** <input checked="" type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi buku (10%)			1	0,85
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			3	2,9
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)			3	2,8
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)			3	2,85
Total = (100%)			10	9,4
Nilai Pengusul	$100\% \times 9,4$			

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

Perlu ditambahkan rencana realisasi dari desain kontrol yg dibuat

Surabaya, 25 Februari 2019

Reviewer 1



Wahyu Setyo Pambudi, ST. M.T.

NIP .153102

Unit kerja : Jurusan Teknik Elektro, ITATS

Jabatan Akademik Terakhir : Lektor

Bidang Ilmu : Elektronika

* 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 Jurnal Ilmiah (Artikel) : Pengendalian Gerakan *Diving* pada *Unmanned Underwater Vehicle* (UUV) Menggunakan *Adaptive Nonlinier Model Predictive Control* (ANMPC)

Jumlah Penulis : 1 orang

Status Pengusul : Penulis pertama/ Penulis ke satu / penulis korespondensi **

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Jurnal IPTEK
b. Nomor/Volume : 2/22
c. Edisi (bulan/tahun) : Desember/2018
d. Penerbit : Institut Teknologi Adhi Tama Surabaya
e. Jumlah halaman : 86
f. DOI artikel (jika ada):
g. Alamat Web Jurnal : <https://ejurnal.itats.ac.id/iptek>
h. terindeks di Scimagojr/Thomson Reuter ISI Knowledge atau di **

Kategori Publikasi Jurnal Ilmiah : Jurnal Ilmiah Internasional /Internasional Bereputasi **
(beri ✓ pada kategori yang tepat) Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi
 Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional terindeks di DOAJ,CABI, COPERNICUS **

Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi <input type="checkbox"/>	Nasional Terakreditas i <input type="checkbox"/>	Nasional *** <input checked="" type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi buku (10%)			1	0,95
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			3	2,9
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)			3	2,85
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)			3	2,8
Total = (100%)			10	9,5
Nilai Pengusul	$100\% \times 9,5$			9,5

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

Perlu di tambahkan metode baru sebagai pembordir

Surabaya,

Reviewer 2



Titiek Suheta, ST, M.T.

NIP.991107

Unit kerja : Jurusan Teknik Elektro, ITATS

Jabatan Akademik Terakhir : Lektor

Bidang Ilmu : Sistem Tenaga

* dinilai oleh dua reviewer secara terpisah

** coret yang tidak perlu

*** nasional/terindeks di DOAJ, CABI, Copernicus