

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Simulation Design of Trajectory planning robot manipulator
 Jumlah Penulis : 4 orang
 Status Pengusul : ~~Penulis pertama~~/Penulis ke dua/~~penulis korespondensi~~ **
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Bulletin of electrical engineering and informatics
 b. Nomor/Volume : 1/8
 c. Edisi (bulan/tahun) : Maret 2019
 d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan
 e. Jumlah halaman : 9 Halaman
 f. DOI artikel (jika ada) : 10.11591/eei.v8i1.1179
 g. Alamat Web Jurnal : <http://www.beei.org/index.php/EEL/article/view/1179>
 h. terindeks di Scimagojr/Scopus

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 Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional *** <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi buku (10%)	4			3,98
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			11,95
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			11,89
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12			11,97
Total = (100%)	40			39,79
Nilai Pengusul	(40% × 39,79) / 3		5,31	5,30

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

Kemutakhiran tema dan informasi yang disajikan supaya ditingkatkan.

Surabaya,

Reviewer 1



Budanis Dwi Meilani, S.T., M.Kom.

NIP. 981090

Unit kerja : Jurusan Teknik Informatika

Jabatan Akademik Terakhir : Lektor

Bidang Ilmu : Artificial Intelligence

* 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) : Simulation Design of Trajectory planning robot manipulator
 Jumlah Penulis : 4 orang
 Status Pengusul : ~~Penulis pertama~~/Penulis ke dua/~~penulis korespondensi~~ **
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Bulletin of electrical engineering and informatics
 b. Nomor/Volume : 1/8
 c. Edisi (bulan/tahun) : Maret 2019
 d. Penerbit : Universitas Ahmad Dahlan
 e. Jumlah halaman : 9 Halaman
 f. DOI artikel (jika ada) : 10.11591/eei.v8i1.1179
 g. Alamat Web Jurnal : <http://www.beei.org/index.php/EEI/article/view/1179>
 h. terindeks di Scimagojr/Scopus

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 Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional *** <input type="checkbox"/>	
e. Kelengkapan unsur isi buku (10%)	4			3,97
f. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12			11,98
g. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12			11,92
h. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12			11,96
Total = (100%)	40			39,83
Nilai Pengusul	(40% x 39,83) / 3			5,31

Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

Tema penelitian sudah mutakhir

Surabaya,

Reviewer 2



S. Nurmuslimah, ST., MT.

NIP. 971070

Unit kerja : Jurusan Sistem Komputer

Jabatan Akademik Terakhir : Lektor

Bidang Ilmu : Jaringan Cerdas

* dinilai oleh dua reviewer secara terpisah

** coret yang tidak perlu

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