

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

Judul Karya Ilmiah (paper) : Quasi-ARX NN Based Adaptive Control Using Improved Fuzzy Switching Mechanism for Nonlinear Systems

Jumlah Penulis : ..... orang

Status pengusul : penulis pertama/penulis ke..../penulis korespondensi...\*\*

Identitas Prosiding : a. Nama Prosiding :.....  
 b. ISBN/ISSN :.....  
 c. Tahun, Terbit, Tempat Pelaksanaan:.....  
 d. Penerbit/organizer :.....  
 e. Alamat repository PT/web Internasional :.....  
 f. Terindeks di (jika ada) :.....

Kategori Publikasi Makalah  *Prosiding* Forum Ilmiah Internasional .....

Buku (beri  $\checkmark$  pada kategori yang  *Prosiding* Forum Ilmiah Nasional .....

tepat)

Hasil Penilaian *Peer Review*

Komponen Yang Nilai	Nilai Maksimal Prosiding		Nilai Yang Diperoleh
	Internasional <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi paper (10%)			
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)			
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)			
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/buku (30%)			
<b>Total = (100%)</b>	15		0
<b>Nilai Pengusul =</b>			0

Catatan Penilaian paper oleh Reviewer :

similarity index = 50 %

Tanggal, bulan, tahun..  
 Reviewer ½\*\*

Tanda Tangan.....  
 NIP.....  
 Unit Kerja.....



\*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah  
 \*\*Coret yang tidak perlu

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

- Judul Karya Ilmiah (paper) : Quasi-ARX NN Based Adaptive Control Using Improved Fuzzy Switching Mechanism for Nonlinear Systems
- Jumlah Penulis : 3 (tiga) orang
- Status pengusul : penulis pertama/~~penulis ke-~~ /~~penulis korespondensi~~ \*\*
- Identitas Jurnal Ilmiah:
- g. Nama Prosiding : Proc. 19th International Symposium on Artificial Life and Robotics (AROB 2014)
- h. ISBN/ISSN :
- i. Tahun terbit, tempat : 2014, Beppu, Japan
- j. Penerbit /Organiser : The Institute of Electrical Engineers of Japan (IEEE, Japan) and The Institute of Electronics, Information and Communication Engineers (IEICE, Japan)
- k. Alamat repository PT/web Internasional : [https://isarob.org/symposium/index.php?main\\_page=arob19](https://isarob.org/symposium/index.php?main_page=arob19)
- l. Terindeks di (jika ada) :
- Kategori Publikasi Makalah  *Prosiding Forum Ilmiah Internasional*  
 *Prosiding Forum Ilmiah Nasional*

**Hasil Penilaian Peer Review**

Komponen Yang Nilai	Nilai maksimal		Nilai Yang Diperoleh
	Internasional	Nasional	
a. Kelengkapan unsur (10%)	1.5		0
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	4.5		0
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	4.5		0
d. Kelengkapan unsur dan kualitas prosiding (30%)	4.5		0
<b>Total = (100%)</b>	15		0
<b>Nilai Pengusul = (60%)</b>			0

**Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :**

Paper ini mempunyai kemiripan yang sangat tinggi (50%) dengan Wang, Lan. "Study on adaptive control of nonlinear dynamical systems based on quasi-ARX models", DSpace at Waseda University, 2013 sehingga dinilai nol karena diindikasikan terjadi plagiasi.

Surabaya, 18 Juli 2019

Reviewer,



Ir. Wiwik Dwi Pratiwi, MT  
 NIP. 196611251992032002

Unit Kerja: Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya