

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

Judul Karya Ilmiah (artikel) : Modified fuzzy adaptive controller applied to nonlinear systems modeled under quasi- ARX neural network

Jumlah Penulis : 3 (tiga) orang

Status pengusul : penulis pertama/penulis ke -2 /penulis korespondensi \*\*

Identitas Jurnal Ilmiah:

a. Nama Jurnal : Artificial Life Robotics

b. Volume,No, Bulan,Th : 19, 2014, pp. 22-24

c. Nomor ISSN : 1433-5298 (Print) 1614-7456 (Online)

d. Penerbit : Springer

e. DOI artikel : [https://isarob.org/journal/index.php?main\\_page=arob19](https://isarob.org/journal/index.php?main_page=arob19)

f. Alamat web jurnal : <https://rd.springer.com/journal/10015>

g. Terindeks di Scimagojr /Thomson Reuter ISI knowleddge : Scopus, Q4

Kategori Publikasi Karya Ilmiah

Jurnal Ilmiah Internasional/Internasional bereputasi

Jurnal Ilmiah Nasional Terakreditasi

Jurnal Ilmiah Nasional/Nasional terindeks di DOAJ, CABI,COPERNICUS\*\*

Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Nilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Yang Diperoleh
	Internasional/ Internasional Bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur (10%)	3			3
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	9			8.5
c. Kecukupan dan kemutahiran data/ informasi dan metodologi (30%)	9			8.5
d. Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/jurnal (30%)	9			9
<b>Total = (100%)</b>	<b>30</b>			<b>28</b>
<b>Nilai Pengusul =1/2x40%</b>				<b>5.6</b>

**Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :**  
Referensi cukup mutakhir namun relatif sedikit (7)

Surabaya, 27 Februari 2019

Reviewer,

Ir. Wiwik Dwi Pratiwi, MT  
NIP. 196611251992032002

Unit Kerja: Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya  
Lektor Kepala IV/b

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

Judul Karya Ilmiah (artikel) : Modified Fuzzy Adaptive Controller Applied to Non-linear System Modeled under QAx Win  
 Jumlah Penulis : 3 orang  
 Status pengusul : penulis pertama/penulis ke. 2./penulis korespondensi \*\*  
 Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : Artificial Life and Robotics  
 b. Nomor ISSN : 1433-5298  
 c. Volume, Nomor, Bulan, Tahun : Vol. 19 2014  
 d. Penerbit : Springer  
 e. DOI artikel (jika ada) : 10.1007/s10015-013-0137-6  
 f. Alamat web Jurnal : https://link.springer.com  
 g. Terindeks di Scimagojr/Thomson Reuter ISI knowldge atau di

Kategori Publikasi Karya Ilmiah Buku (beri  pada kategori yang tepat)

Jumlah Ilmiah Internasional/internasional bereputasi  
 Jumlah Ilmiah Nasional Terakreditasi  
 Jumlah Ilmiah Nasional/Nasional terindeks di DOAJ,CABI,COPERNICUS\*\*

Hasil Penilaian Peer Review

Komponen Yang Nilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Yang Diperoleh
	Internasional/Internasional bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nilai Terakreditasi <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur (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
<b>Total = (100%)</b>	<b>30</b>			<b>30</b>
<b>Nilai Pengusul =</b>				<b>30</b>


Catatan Penilaian artikel oleh Reviewer :

Penggunaan algoritma Lyapunov berhasil meningkatkan akurasi pengendalian.

Tanggal, bulan, tahun..  
 Reviewer 1/2\*\*

28.02.2019

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

  
 Dr. Eng. I Putu Sindhu Asmara, ST., MT.  
 NIP 197004091995011001  
 Lektor Kepala / IV/a  
 Politeknik Perkapalan Negeri Surabaya

\*dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah

\*\*Coret yang tidak perlu