

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Optimizing Adjustable Parameters of Servo Controller by Using UniNeuro\_HUDGA for Laser-Auto-Focus-Based Tracking System

Jumlah Penulis : 4 orang

Status Pengusul : penulis kedua

Identitas Jurnal Ilmiah :

- a. Nama Jurnal : IEEE Access
- b. Nomor ISSN : 2169-3536
- c. Volume, nomor, bulan, tahun : 5, s, Januari 2017
- d. Penerbit : IEEE
- e. DOI artikel (jika ada) : [http:// 10.1109/ACCESS.2017.2650959](http://10.1109/ACCESS.2017.2650959)
- f. Alamat web Jurnal : <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/7812668/>
- g. Terindeks di Scimago JR/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: 5.3			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/Internasional Bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terakre-ditasi <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	0,53			0,53
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	1,6			1,6
c. Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	1,6			1,6
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	1,6			1,6
<b>Total = (100%)</b>	<b>5.3</b>			<b>5,3</b>
<b>Nilai Pengusun =</b>				

Catatan Penilai Jurnal oleh Reviewer:	
a.	Artikel disusun dengan unsur-unsur utama lengkap.
b.	Ruang lingkup sesuai bidang penulis. Pembahasan sudah baik.
c.	Data lengkap dan cukup. Metode terstruktur dan detail.
d.	Unsur penerbit lengkap. Kualitas penerbit bagus, reputable.

Semarang, Desember 2018,  
 Reviewer 1



Samsudin Anis, S.T, M.T, Ph.D  
 NIP. 197601012003121002  
 Unit kerja : Fakultas Teknik Unnes

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

Judul Jurnal Ilmiah (Artikel) : Optimizing Adjustable Parameters of Servo Controller by Using UniNeuro\_HUDGA for Laser-Auto-Focus-Based Tracking System

Jumlah Penulis : 4 orang

Status Pengusul : penulis kedua

Identitas Jurnal Ilmiah : a. Nama Jurnal : IEEE Access  
b. Nomor ISSN : 2169-3536  
c. Volume, nomor, bulan, tahun : 5, s, Januari 2017  
d. Penerbit : IEEE  
e. DOI artikel (jika ada) : http:// 10.1109/ACCESS.2017.2650959  
f. Alamat web Jurnal : https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/7812668/  
g. Terindeks di Scimago JR/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: 5.3			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Internasional/Internasional Bereputasi <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional Terakre-ditasi <input type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	0,53			0,53
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	1,6			1,6
c. Kecukupan dan kemutahiran data/informasi dan metodologi (30%)	1,6			1,6
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	1,6			1,6
<b>Total = (100%)</b>	<b>5,3</b>			<b>5,3</b>
<b>Nilai Pengusun =</b>				

Catatan Penilai Jurnal oleh Reviewer:

a.	unsur artikel sudah lengkap
b.	Ruang lingkup sudah sesuai bidang penulis dan kedalaman pembahasan sudah baik.
c.	data/informasi yang di sampaikan cukup lengkap. Metode sudah cukup baik.
d.	Kualitas penerbit baik dan bereputasi.

Semarang, Desember 2018  
Reviewer 2



Dr. Rahmat Doni Widodo, S.T, M.T.  
NIP. 197509272006041002  
Unit kerja : Fakultas Teknik Unnes