

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

Judul Karya Ilmiah (paper) : Real Time Control of Virtual Menu Based on EMG Signal from Jaw
 Jumlah Penulis : 6 Orang
 Status Pengusul : Penulis Pertama dan Korespondensi ✓

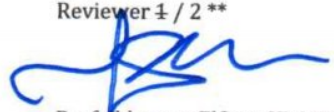
Identitas Prosiding : a. Judul *Prosiding* : 2018 3rd Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems (ACIRS)
 b. ISBN/ISSN : 978-1-5386-7226-6
 c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan : 24 September 2018 / Singapore
 d. Penerbit/organiser : IEEE, DOI: 10.1109/ACIRS.2018.8467273
 e. Alamat *repository* PT/*Web Prosiding* : <https://ieeexplore.ieee.org/document/8467273>
 f. Terindeks di (jika ada) : SCOPUS, **IEEE** ✓

Kategori Publikasi Makalah : *Prosiding* Forum Ilmiah Internasional
 (beri tanda ✓ pada kategori yang tepat) *Prosiding* Forum Ilmiah Nasional

Hasil Penilaian Peer Review :

No.	Komponen yang dinilai	Nilai Maksimum <i>Prosiding</i>		Nilai Akhir Yang Diperoleh (NA)
		Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a	Kelengkapan unsur isi paper (10%)	2.5		2.5
b	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7.9		7
c	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	7.5		7
d	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/buku (30%)	7.5		7.5
Total = (100%)				24
Nilai Pengusul (NA X BP***) =		24	0.6	= 14.4

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer (wajib ada) :
 Karya ilmiah ini terbit pada prosiding internasional yang terindeks Scopus. Dokument dapat diakses online dan tersedia pada IEEE Digital Library. Peserta conference berasal dari berbagai negara. Tim editor juga berisi para pakar dari berbagai negara. Karya ini dapat dinilai dengan AK maksimum 25. Hasil similarity index menggunakan Turnitin menunjukkan angka 7%.

Padang,
 Reviewer 1 / 2 **

 Prof. Ikhwana Elfitri, ST, MT, PhD
 NIP : 19750308 200003 1002
 Unit Kerja : Fakultas Teknik Universitas Andalas

Bidang Ilmu : Teknik Elektro
 Jabatan/Pangkat : Guru Besar/IVb

* Dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah
 ** Coret yang tidak perlu
 *** Bobot Peran (BP) : Sendiri = 1; Penulis Pertama = 0,6; Anggota = 0,4 dibagi jumlah anggota

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

Judul Karya Ilmiah (paper) : Real Time Control of Virtual Menu Based on EMG Signal from Jaw
 Jumlah Penulis : 6 Orang
 Status Pengusul : Penulis Pertama

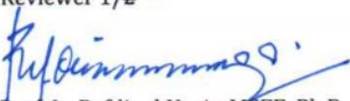
Identitas Prosiding : a. Judul *Prosiding* : 2018 3rd Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems (ACIRS)
 b. ISBN/ISSN : 978-1-5386-7226-6
 c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan : 24 September 2018 / Singapore
 d. Penerbit/organiser : IEEE, DOI: 10.1109/ACIRS.2018.8467273
 e. Alamat *repository* PT/ *Web Prosiding* : <https://ieeexplore.ieee.org/document/8467273>
 f. Terindeks di (jika ada) : SCOPUS, IEEE

Kategori Publikasi Makalah : *Prosiding* Forum Ilmiah Internasional
 (beri tanda pada kategori yang tepat) *Prosiding* Forum Ilmiah Nasional

Hasil Penilaian Peer Review :

No.	Komponen yang dinilai	Nilai Maksimum <i>Prosiding</i>		Nilai Akhir Yang Diperoleh (NA)
		Internasional <input checked="" type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a	Kelengkapan unsur isi paper (10%)	2,5		2,5
b	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	7,5		7,0
c	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	7,5		7,0
d	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/buku (30%)	7,5		7,5
Total = (100%)		25		24
Nilai Pengusul (NA X BP***) = $\frac{24}{25} \times 0,6 = 14,4$				

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer (wajib ada): Artikel dipublikasi pada prosiding IEEE & terindeks Scopus, dengan indeks similarity 7%. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan cukup baik. Kecukupan dan kemutakhiran data dan metodologi baik, namun singkatannya? tidak & juga belum secara detail

Padang,
 Reviewer 1/2 **

 Prof. Ir. Refdinal Nazir, MSEE, Ph.D

NIP : 19580928 198603 1 001
 Unit Kerja : Fakultas Teknik Universitas Andalas

Bidang Ilmu : Teknik Elektro
 Jabatan/Pangkat : Guru Besar/IVd

* Dinilai oleh dua Reviewer secara terpisah
 ** Coret yang tidak perlu
 *** Bobot Peran (BP) : Sendiri = 1; Penulis Pertama = 0,6; Anggota = 0,4 dibagi jumlah anggota