

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

Judul Karya Ilmiah (paper) : Robot Manipulator Control Using Absolute Encoder and Electromyography Signal  
Jumlah Penulis : 5 Orang  
Status Pengusul : Penulis Pertama/~~Penulis ke-.....~~/~~Penulis Korespondensi~~\*\*

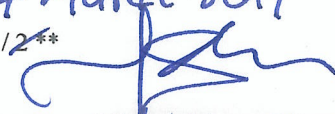
Identitas Prosiding : a. Judul *Prosiding* : Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems (ACIRS)  
b. ISBN/ISSN : ISBN: 978-1-5090-1362-3  
c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan : 2016, Tokyo, Jepang  
d. Penerbit/organiser : IEEE/Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems  
e. Alamat *repository* PT/*Web Prosiding* : <http://ieeexplore.ieee.org/document/7556197/>  
f. Terindeks di (jika ada) : SCOPUS

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%)	$10\% \times 30 = 3$		3
b	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	$30\% \times 30 = 9$		8
c	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	$30\% \times 30 = 9$		9
d	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/buku (30%)	$30\% \times 30 = 9$		8
Total = (100%)				28
Nilai Pengusul ( NA X BP*** ) = $28 \dots \times 0.6 = 16.8$				

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer (wajib ada): Topik paper sangat menarik. Tersedia online pd IEEE digital library dan terindeks scopus. Results dibahas dan dianalisa dg baik.

Padang, 24 Maret 2017  
Reviewer 1 / 2\*\*  
  
Ikhwana Elfiti, Ph.D  
NIP. 197503082000031002  
Unit Kerja : F. Teknik

\* 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) : Robot Manipulator Control Using Absolute Encoder and Electromyography Signal  
 Jumlah Penulis : **5**... Orang  
 Status Pengusul : Penulis Pertama/~~Penulis ke .....~~/~~Penulis Korespondensi \*\*\*~~

Identitas Prosiding : a. Judul *Prosiding* : Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems (ACIRS)  
 b. ISBN/ISSN : ISBN: 978-1-5090-1362-3  
 c. Tahun Terbit, Tempat Pelaksanaan : 2016, Tokyo, Jepang  
 d. Penerbit/organiser : IEEE/Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems  
 e. Alamat repository PT/ Web *Prosiding* : <http://ieeexplore.ieee.org/document/7556197/>  
 f. Terindeks di (jika ada) : **SCOPUS**

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 type="checkbox"/>	Nasional <input type="checkbox"/>	
a	Kelengkapan unsur isi paper (10%)	$10\% \times 30 = 3$		<b>3</b>
b	Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	$30\% \times 30 = 9$		<b>9</b>
c	Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	$30\% \times 30 = 9$		<b>8</b>
d	Kelengkapan unsur dan kualitas terbitan/buku (30%)	$30\% \times 30 = 9$		<b>9</b>
<b>Total = (100%)</b>				<b>29</b>
<b>Nilai Pengusul ( NA X BP*** ) = <math>29 \times 0.6 = 17.4</math></b>				

Catatan Penilaian Paper oleh Reviewer (wajib ada) :

**makalah pada seminar internasional terindeks scopus.  
Data dan analisa disajikan dengan baik**

Padang, **25 MARET 2017**  
 Reviewer **1/2** \*\*

**ARIADI HAZMI, Dr.Eng.**

NIP. **197503141999031003**

Unit Kerja : **FAKULTAS TEKNIK**

\* 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