

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

**A. Identitas Karya Ilmiah :**

Judul Karya Ilmiah : The Design of a Microcontroller-based Self Balancing Robot Employing PID Control and Kalman Filter  
Penulis Karya Ilmiah : Ahmad Fahmi, Marizan Sulaiman, Indrazno Siradjuddin, **Nur Rachman Dzakiyullah**  
Nama Jurnal : Webology  
Jenis Jurnal : Jurnal Ilmiah Internasional Bereputasi  
Volume/Nomor/Edisi : 19/1/Januari 2022  
ISSN : 1194-1206  
Penerbit : University of Tehran  
Url dokumen : <https://www.webology.org/abstract.php?id=844>

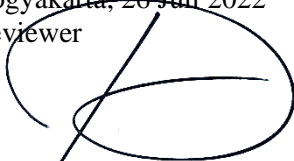
**B. Hasil Penilaian Peer Review :**

Komponen Jurnal Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal	Nilai Peer Review
a. Kelengkapan unsur isi artikel (10%)	4.00	3.2
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12.00	7.8
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12.00	9.86
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12.00	9.2
<b>Total = (100%)</b>	<b>40.00</b>	<b>30.06</b>
<b>Kontribusi Pengusul (Penulis ke 3 dari 3 penulis)</b>	<b>8 (40%X40):2</b>	<b>6.01</b>

**C. Komentar Peer Review (Wajib diisi komentarnya) :**

1. Tentang kelengkapan unsur isi artikel :  
Artikel ditulis dengan mengikuti petunjuk penulisan jurnal. Judul atau tema dibahas pada bagian Introduction.
2. Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan :  
Bidang ilmu penulis adalah Computer Science (Ilmu Komputer). Ruang lingkup tulisan adalah algorithm dan Modelling. Tidak ada rujukan yang digunakan dalam pembahasan.
3. Tentang kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi :  
Jumlah daftar pustaka 20. Jumlah pustaka mutakhir 20. Jumlah pustaka primer 11. Tujuan penelitian adalah merancang sistem kontrol yang dapat menyeimbangkan robot self-balancing. Metode yang digunakan algoritma Kalman Filter. Temuan penelitian terbukti terjadi peningkatan kestabilan two wheels robot menggunakan algoritma Kalman Filter pada simulasi PID.
4. Tentang kelengkapan unsur dan kualitas penerbit :  
28 editorial board berasal dari Argentina, UK, USA, Singapore, Germany. Jumlah penulis 4 semua berasal dari Indonesia. Jurnal telah terindex Scopus. Seluruh atau sebagian tulisan telah mengikuti petunjuk penulisan. Tidak termasuk jurnal predatory namun status penerbitan sudah discontinued.

Yogyakarta, 26 Juli 2022  
Reviewer

  
(Dr. Dwijoko Purbohadi, ST. MT.)  
Unit kerja: FT. Universitas Muhammadiyah Yogyakarta  
Jab. Akd. : Lektor Kepala (400 AK)

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

**A. Identitas Karya Ilmiah :**

Judul Karya Ilmiah : The Design of a Microcontroller-based Self Balancing Robot Employing PID Control and Kalman Filter  
Penulis Karya Ilmiah : Ahmad Fahmi, Marizan Sulaiman, Indrazno Siradjuddin, **Nur Rachman Dzakiyullah**  
Nama Jurnal : Webology  
Jenis Jurnal : Jurnal Ilmiah Internasional Terindeks Bereputasi  
Volume/Nomor/Edisi : 19/1/Januari 2022  
ISSN : 1194-1206  
Penerbit : University of Tehran  
Url dokumen : <https://www.webology.org/abstract.php?id=844>

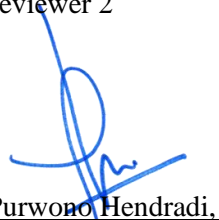
**B. Hasil Penilaian Peer Review :**

Komponen Jurnal Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal	Nilai Peer Review
a. Kelengkapan unsur isi buku (10%)	4	3.5
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)	12	9
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)	12	10
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)	12	10
<b>Total = (100%)</b>	<b>40</b>	<b>32.5</b>
<b>Kontribusi Pengusul (Penulis Ke 4 dari 4 penulis)</b>	<b>5.3 (40%X40):3</b>	<b>4.3</b>

**C. Komentar Peer Review (Wajib diisi komentarnya) :**

- 1. Tentang kelengkapan unsur isi buku :**  
Artikel mengikuti petunjuk penulisan jurnal. Isi judul dan isi artikel sesuai, Tema dibahas pada bagian Introduction
- 2. Tentang ruang lingkup dan kedalaman pembahasan :**  
Bidang ilmu penulis adalah: Computer Science (Ilmu Komputer). Ruang lingkup tulisan adalah: Algorithm dan Modelling. Jumlah rujukan yang digunakan dalam pembahasan: 0
- 3. Tentang kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi :**  
Jumlah daftar pustaka: 20, Jumlah daftar pustaka < 10 tahun: 0, Jumlah daftar pustaka artikel jurnal: 11. Tujuan penelitian untuk merancang sistem kontrol yang dapat menyeimbangkan robot self-balancing. Metode yang digunakan adalah Algoritma Kalman Filter. Peningkatan kestabilan two wheels robot dengan Algoritma Kalman Filter pada simulasi PID.
- 4. Tentang kelengkapan unsur dan kualitas penerbit :**  
Editorial board 28 dan asal negara: Argentina, UK, USA, Singapore, Germany. Jumlah penulis 4 dan asal negara Indonesia. Lembaga pengindex: Scopus. Seluruh bagian tulisan mengikuti petunjuk dan tidak masuk dalam predatory jurnal. Status penerbitan: Discontinue

Magelang, 26 Juli 2022  
Reviewer 2



Purwono Hendradi, M.Kom  
NIDN: 0624077101

Unit Kerja: Universitas Muhammadiyah Magelang  
Jabatan Fungsional: Lektor Kepala  
Bidang Ilmu: Teknik Informatika