

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

Judul Artikel Ilmiah : Perancangan Mesin Pembuat Dawet yang Ergonomis Dalam Meningkatkan Produktivitas dan Mencegah Cedera Pada Operator

Jumlah Penulis : 3 Orang

Status Pengusul : Penulis Pertama

Identitas *Prosiding* :

a. Nama *Prosiding* : Senmi BI. / Budi Luhur 2016

b. Nomor ISBN/ISSN : 2087-0930

c. Thn. Terbit, Tempat : Jakarta, 30 Juli 2016

d. Web *Prosiding* : <http://repository.uhharajaya.ac.id/1875/1/Jurnal%20SE%20NMI%20Budi%20Luhur.pdf>

e. Terindeks di : -

Kategori Publikasi *Prosiding*

(beri \checkmark pada kategori yang tepat) :

- Prosiding* Internasional
- Prosiding* Nasional
- Prosiding* Terindeks Scopus

I. Hasil Penilaian Validasi :

No	Aspek	Uraian/Komentar Penilaian
1	Indikasi Plagiasi	tidak ada indikasi plagiasi
2	Linieritas	linieritas sangat sesuai dgn bidang ilmu yg di ampu

II. Hasil Penilaian *Peer Review* :

Komponen Yang Dinilai	Nilai Maksimal Jurnal Ilmiah			Nilai Akhir Yang Diperoleh
	Prosiding Internasional	Prosiding Nasional	Prosiding terindeks	
a. Kelengkapan dan Kesesuaian unsur isi jurnal (10%)		1		1
b. Ruang lingkup dan kedalaman pembahasan (30%)		3		3,7
c. Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi (30%)		3		3,8
d. Kelengkapan unsur dan kualitas penerbit (30%)		3		3,7
Total = (100%)		10		9,2
Kontribusi Pengusul (Penulis ketiga dari 3 Penulis)				5,5

Komentar/ Ulasan <i>Peer Review</i> :	
Kelengkapan kesesuaian unsur	kelengkapan dan kesesuaian unsur sangat baik
Ruanglingkup dan kedalaman pembahasan	Ruang lingkup cukup mendalam pembahasan cukup dalam
Kecukupan dan kemutakhiran data/informasi dan metodologi	kuantitas data dan kemutakhiran sangat baik & mutakhir
Kelengkapan unsur dan kualitas Penerbit	kelengkapan unsur & kualitas penerbit cukup baik

Jakarta, 25 Januari 2023

Penilai



Yuri Delano Regent Montoromng, ST, MT
 NIDN : 0309098501
 Unit kerja : Fakultas Teknik
 Bidang Ilmu : Teknik Industri
 Jabatan Akademik (KUM) : Lektor (300)
 Pendidikan Terakhir : S2