**TEMPLATE JURNAL OPTIMASI SISTEM INDUSTRI: JURUSAN TEKNIK INDUSTRI FAKULTS TEKNIK UNIVERSITAS ANDALAS**

Nama Penulis1, Nama Penulis1, Nama Penulis2, Nama Penulis3

1Jurusan Teknik Industri, Fakultas Teknik, Universitas Andalan Kita, Padang

2Jurusan Manajemen Bisnis, Fakultas Bisnis dan Politik, Universitas Dunia Baru, Maluku

3Jurusan Teknik Logam, Fakultas Teknik, Institut Sains dan Teknologi Maju,Borneo

Email: namapenuliskoresponden@ft.uak.ac.id (korespondensi)

***Abstract***

*This is a template for authors who would like to publish their paper in Jurnal Optimasi Sistem Industri. Papers can be written in Bahasa Indonesia or English. Abstract must be written in English. The title page must include specific title and author(s) name. Affiliation and e-mail address must be given under the name of the author. Abstract must be written in English about 200 words. Font size of paper title by using Verdana 14pt. Please customize margin of your paper accordance with templates. You can check the page set up of the template.*

***Keywords:*** *Template, abstract, margin, maximum 5 words*

***Abstrak***

*Abstrak ditulis dalam dua bahasa yaitu English dan Indonesia. Banyak halaman sebuah artikel antara 20-25 halaman. Penulis wajib mengikuti format penulisan seperti template ini. Nama penulis harus lengkap dan hanya email korespondensi yang dituliskan sesuai contoh diatas. Banyak kata sebuah abstrak baik english ataupun Indonesia adalah 200 kata. Margin tulisan adalah top 3 cm, inside 4 cm, bottom 3 cm dan outside 2 cm. Template ini telah diformat secara khusus dengan tipe multiple pages format mirror margins. Penulis dapat menggunakan template ini untuk kemudahan penulisan.*

***Kata kunci:*** *Template, format, Indonesia, maksimum 5 words*

1. **PENDAHULUAN**

Sistematika makalah terdiri dari Pendahuluan, Tinjauan Pustaka, Metodologi Penelitian, Hasil dan Pembahasan, Kesimpulan dan Saran, Daftar Pustaka dan Lampiran (bila diperlukan). Cara penulisan judul bab dapat mengikuti template ini.

Gunakan template ini dengan cara *copy and paste* untuk kemudahan proses penulisan makalah anda. Penulisan istilah yang sangat spesifik khususnya dalam Bahasa Inggris menggunakan hurup *italics*. Memulai bab baru menggunakan dua spasi.

1. **TINJAUAN PUSTAKA**
	1. *Second-Level Heading*

*Heading* pada level kedua dituliskan dengan *boldface italics* dengan menggunakan huruf besar dan huruf kecil. *Heading* dituliskan rata kiri.

* + 1. *Third-Level Heading*

*Heading* pada level ketiga mengikut *style* dari *heading* level kedua. Hindari penggunaan *heading* lebih dari tiga level.

* 1. *Penulisan Referensi*

Cara penulisan referensi dapat dilihat pada bagian Daftar Pustaka. Tipe referensi yang diizinkan hanya terdiri dari jurnal, prosiding, laporan penelitian dan buku teks.

Penulisan rujukan dilakukan dengan menuliskan nomor referensi dalam kurung [1,2]. Penulisan referensi diawal kalimat juga sama. Misalnya, Referensi [4] merupakan contoh rujukan laporan penelitian yang tidak publikasi.

1. **METODOLOGI PENELITIAN**

Apabila makalah adalah sebuah kajian konseptual atau pengembangan model maka jelaskan pada Bab Metodologi Penelitian tahapan yang dilakukan.

Persamaan matematik harus diberi nomor secara berurutan dan dimulai dengan (1) sampai akhir makalah termasuk appendix. Penomoran ini harus diawali dan diakhiri dengan kurung buka dan kurung tutup dan rata kanan. Tambahkan satu garis kosong di atas dan di bawah persamaan. Ukuran pada persamaan adalah Full 11pt, Subscript/ superscript 8 pt, Sub-Subscript/ superscript 6pt, Symbol 12 pt, Sup-symbol 10 pt. Sisipkan (*insert*) *equation* untuk menuliskan persamaan matematika dengan *style* *math*.

 (1)

Semua penulisan variabel ditulis dengan italic dengan index angka. Gunakan tanda ”:” untuk jelaskan arti variable dan ”=” jika variable itu bernilai sebuah angka atau persamaan. Misalnya jumlah data, X=1. Penulisan angka desimal dipisahkan dengan koma ”,” dan bila lebih dari satu gunakan titik koma, ”;”, sebagai pemisah Misal (0,234; 123,135; 4562,234).

**Theorem 1.** Section, teorema, lemma, kololari, proposisi, contoh, remark ataupun catatan, contoh, gambar dan tabel harus diberi nomor secara berturutan untuk tiap kategori. *Statement* pada teorema, lemma, korolary dan proposisi harus ditulis dalam *italic*.

**Bukti.** Bukti sudah diberikan 

1. **HASIL DAN PEMBAHASAN**

# *Tabel*

Pada setiap gambar harus diberikan keterangan di bawah gambar. Keterangan pada tabel diberikan di atas tabel. Keterangan dituliskan dengan huruf kecil kecuali pada karakter pertama pada tiap kalimat. Seluruh gambar harus diberi penomoran secara berurutan. Gambar diletakkan di tengah halaman (*center* *alignment*), sedangkan tabel diawali di pinggir kiri (*left alignment*) halaman.

Contoh pembuatan dapat dilihat pada Tabel 1. Apabila isi tabel tersebut berasal dari sumber tertentu mohon disebutkan pada bagian bawah tabel dengan ukuran hurup verdana 7pt.

Tabel 1. Kode MTM UAS

|  |
| --- |
| Get and Place:  |
| weight | conditions | Place accuracy | Code |
| <= 1 kg | easy | approx. | AA |
| Loose | AB |
| Tight | AC |
| difficult | approx. | AD |
| Loose | AE |
| Tight | AF |
| handful | approx. | AG |
| > 1kg <= 8kg | approx. | AH |
| Loose | AJ |
| Tight | AK |
| > 8 kg <= 20kg | approx. | AL |
| Loose | AM |
| Tight | AN |
| Place: approx. | PA |
| Place: loose | PB |
| Place: tight | PC |
| Visual control | VA |
| Handel tool: Get, Place and Place a side | Approx. | HA |
| Loose | HB |
| Tight | HC |
| Operate: one single operation | BA |
| Operate: compound operation | BB |
| Motion cycle: One Motion | ZA |
| Motion cycle: Motion sequence | ZB |
| Shift and 1 Motion with reposition | ZC |
| Fasten or Loosen | ZD |
| Body motion (1 Motion) | KA |
| Bend, stoop, kneel | KB |
| Sit and stand  | KC |

(Sumber: Sutanto, 2010)

# *Gambar*

Cara penyajian gambar dapat dilihat pada Gambar 1. Apabila gambar tersebut adalah sumber sekunder maka perlu disebutkan sumbernya. Keterangan gambar diletakan pada bagian bawah gambar. Gambar tidak perlu dibingkai.

**Gambar 1**. Model tubuh manusia 3D dalam @WebPlan

**5. KESIMPULAN DAN SARAN**

Template ini dibuat untuk memudahkan proses pencetakan jurnal. Kerjasama dan kesediaan penulis mengikuti acuan penuisan sangat diharapkan.

**UCAPAN TERIMA KASIH**

Bila ada, silahkan dituliskan pada bagian ini. Ucapan terima kasih hanya berkaitan dengan sumber dana penelitian dengan menuliskan nomor kotrak. Penulis juga dapat menyampaikan apresiasinya terhadap blind reviewer.

**DAFTAR PUSTAKA**

Daftar Pustaka harap ditulis dengan mengikuti format berikut:

Buku

1. Lambert, A. J. D. and Gupta, S. M. (2005). *Disassembly Modeling for Assembly, Maintenance, Reuse and Recycling*. (Ed. 1). Boca Raton: CRC Press.

Artikel Dalam Buku

1. Hussein, S. B., Jamaluddin, H., Mailah, M. and Zalzala, A. M. S. (2000). An Evolutionary Neural Network Controller for Intelligent Active Force Control. Dalam Parmee, I. C. (Editor) *Evolutionary Design and Manufacturing* (pp. 351-362). London: Springer-Verlag.

Jurnal

1. Hu, D., Hu, Y. and Li, C. (2002). Mechanical Product Disassembly Sequence and Path Planning Based on Knowledge and Geometric Reasoning. *International Journal of Advanced Manufacturing Technology*, 19(9), pp. 688-696.

Proceeding

1. Hesselbach, J. and Küln, M. (1998). Disassembly Evaluation of Electronic & Electrical Products. *Proceedings of the 1998 IEEE International Symposium on Electronics and the Environment* (ISEE). May 4-6. Oak Brook, IL, USA, pp. 79-81.

Thesis

1. Desai, A. (2002). *A Design for Disassembly Based on Quantitative Analysis of Design Parameters Affecting Disassemblability*. Thesis Master. University of Cincinnati, USA.

Peraturan Pemerintah

1. Republik Indonesia. Undang-Undang Nomor 3 Tahun 2014 tentang Perindustrian.
2. European Union. (2000). *Directive of the European Parliament and of the Council of 18 September 2000 on End-of-life Vehicles*. 2000/53/Ec.

Standar

1. British Standards Institution (1990). *B.S. 764*. London: British Standards Institution

Dokumen Paten

1. Smith, I. M. (1988). *U.S. Patent No. 123, 445*. Washington DC: U.S. Patent and Trademark Office.

Gambar Teknik

1. Afrinaldi, F. (2005). *Rangka Belt Conveyor*. [Gambar Teknik]. Universitas Andalas: Padang.