

**SURAT PERNYATAAN PENGECEKAN
SIMILARITY ATAU ORIGINALITY**

Yang bertanda tangan di bawah ini Rektor Universitas Nahdlatul Ulama Surabaya, Menyatakan dengan sebenarnya bahwa karya ilmiah yang diajukan sebagai bahan Penilaian Penetapan Angka Kredit dan Kenaikan Jabatan Akademik/Fungsional dosen ke Asisten Ahli atas nama:

Nama : Dr. Teguh Herlambang, S.Si., M.Si
NPP : 1306907
NIDN : 0722118701
Tempat, tanggal lahir : Surabaya, 22 Nopember 1987
Jurusan/Program Studi : S-1 Sistem Informasi
Unit Kerja : Fakultas Teknik
Universitas Nahdlatul Ulama Surabaya

Telah dilakukan pengecekan *Similarity* atau *Originality* karya ilmiah melalui Turnitin dengan hasil sebagai berikut:

No	Judul	Hasil
1	Preliminary Numerical Study on Designing Navigation and Stability Control Systems for ITS AUV	24% Similarity Index
2	Navigation and Guidance Control System of AUV with Trajectory Estimation of Linear Modelling	13% Similarity Index
3	Ensemble Kalman Filter with a Square Root Scheme (EnKF-SR) for Trajectory Estimation of AUV SEGOROGENI ITS	24% Similarity Index
4	Application Ant Colony Optimization on Weight Selection of Optimal Control SEIR Epidemic Model	19% Similarity Index
5	Estimasi Posisi <i>Mobile Robot</i> Menggunakan Metode Akar Kuadrat Unscented Kalman Filter (AK-UKF)	24% Similarity Index
6	Estimasi Posisi Magnetic Levitation Ball Menggunakan Metode Akar Kuadrat Ensemble Kalman Filter (AK-EnKF)	3% Similarity Index

Demikian surat pernyataan ini saya buat untuk dipergunakan sebagaimana mestinya.

Surabaya, 26 Maret 2018

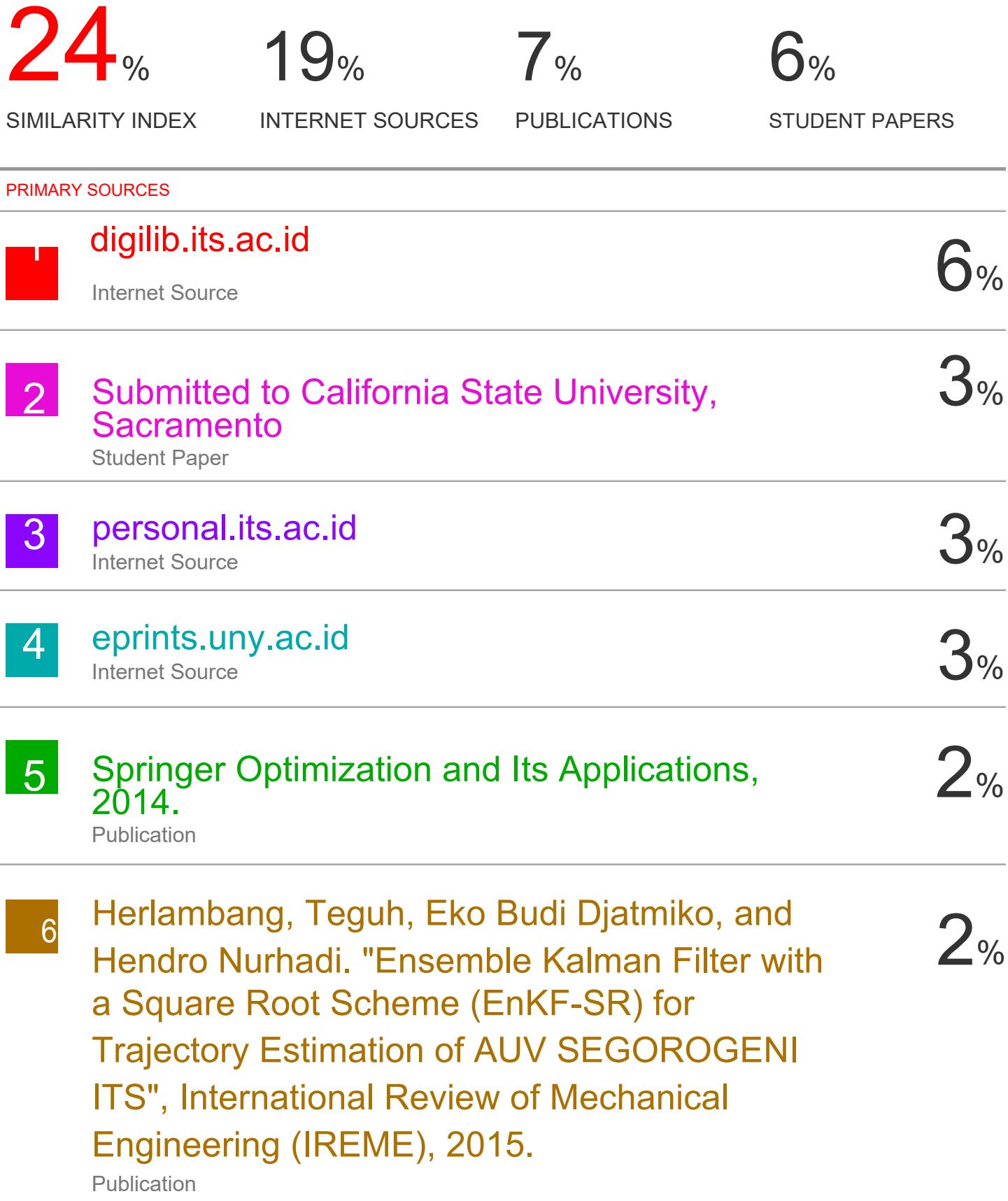
Rektor UNUSA

UNUSA

Prof. Dr. Ir. Achmad Jazidie, M. Eng

Estimasi Posisi Mobile Robot Menggunakan Metode Akar Kuadrat Unscented Kalman Filter (AK-UKF)

ORIGINALITY REPORT



7

iptek.its.ac.id
Internet Source

1 %

8

dzayankriraya.blogspot.com
Internet Source

1 %

9

Submitted to Universitas Brawijaya
Student Paper

1 %

10

scitepress.org
Internet Source

1 %

11

Cao Menglong, Yu Lei, Cui Pingyuan.
"Simultaneous localization and map building
using constrained state estimate algorithm",
2008 27th Chinese Control Conference, 2008

Publication

1 %

12

Erna Apriliani, Lukman Hanafi, Chairul Imron.
"Data Assimilation to Estimate the Water Level
of River", Journal of Physics: Conference
Series, 2017

Publication

1 %

Exclude quotes

On

Exclude matches

< 1%

Exclude bibliography

On