

**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



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

Navigation and Guidance Control System of AUV with Trajectory Estimation of Linear Modelling

ORIGINALITY REPORT

13%

SIMILARITY INDEX

11%

INTERNET SOURCES

11%

PUBLICATIONS

5%

STUDENT PAPERS

PRIMARY SOURCES

1

Submitted to iGroup
Student Paper

5%

2

Ermayanti, Zunif, Erna Apriliani, Hendro Nurhadi, and Teguh Herlambang. "Estimate and control position autonomous Underwater Vehicle based on determined trajectory using Fuzzy Kalman Filter method", 2015 International Conference on Advanced Mechatronics Intelligent Manufacture and Industrial Automation (ICAMIMIA), 2015.
Publication

5%

3

citeseerx.ist.psu.edu
Internet Source

3%

Exclude quotes On

Exclude matches < 2%

Exclude bibliography On