



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

Sistem Klasifikasi Sampah Otomatis Berbasis Deteksi Objek Real-Time Pada Single Board Computer  
Dengan Algoritma YOLO  
Ahmad Zaki Firdaus, Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T.  
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

## DAFTAR ISI

|   |      |
|---|------|
| HALAMAN PENGESAHAN .....                          | i    |
| PERNYATAAN BEBAS PLAGIASI.....                    | ii   |
| KATA PENGANTAR.....                               | iii  |
| DAFTAR ISI .....                                  | v    |
| DAFTAR GAMBAR .....                               | viii |
| DAFTAR TABEL .....                                | x    |
| INTISARI .....                                    | xi   |
| <i>ABSTRACT</i> .....                             | xii  |
| BAB I PENDAHULUAN.....                            | 1    |
| 1.1.    Latar Belakang .....                      | 1    |
| 1.2.    Rumusan Masalah .....                     | 3    |
| 1.3.    Batasan Masalah .....                     | 4    |
| 1.4.    Tujuan Penelitian .....                   | 4    |
| 1.5.    Manfaat Penelitian .....                  | 4    |
| 1.6.    Metodologi Penelitian.....                | 4    |
| 1.7.    Sistematika Penulisan .....               | 5    |
| BAB II TINJAUAN PUSTAKA .....                     | 7    |
| BAB III LANDASAN TEORI.....                       | 13   |
| 3.1. <i>Embedded Machine Learning</i> .....       | 13   |
| 3.2. <i>Deep Learning</i> .....                   | 13   |
| 3.3. <i>Computer Vision</i> .....                 | 14   |
| 3.4. <i>Object Detection</i> .....                | 15   |
| 3.5. <i>Real-Time Computing</i> .....             | 15   |
| 3.6.    You Only Look Once (YOLO) .....           | 15   |
| 3.7. <i>Evaluation Metrics</i> .....              | 21   |
| 3.7.1. <i>Confusion Matrix</i> .....              | 21   |
| 3.7.2. <i>Bounding Box</i> .....                  | 22   |
| 3.7.3. <i>Ground Truth</i> .....                  | 22   |
| 3.7.4. <i>Intersection over Union (IoU)</i> ..... | 22   |
| 3.7.5. <i>Precision</i> .....                     | 24   |
| 3.7.6. <i>Recall</i> .....                        | 24   |
| 3.7.7. <i>F1 Score</i> .....                      | 24   |



|   |    |
|---|----|
| 3.7.8. <i>Average Precision (AP)</i> .....              | 25 |
| 3.7.9. <i>Mean Average Precision (mAP)</i> .....        | 25 |
| 3.7.10. <i>Latency</i> .....                            | 26 |
| 3.7.11. <i>Frame per Second (FPS)</i> .....             | 26 |
| BAB IV ANALISIS DAN RANCANGAN SISTEM.....               | 27 |
| 4.1.     Analisa Sistem .....                           | 27 |
| 4.2.     Alat dan Bahan.....                            | 27 |
| 4.3.     Tahapan Penelitian .....                       | 28 |
| 4.4.     Rancangan Sistem .....                         | 30 |
| 4.4.1.    Rancangan Perangkat Keras .....               | 30 |
| 4.4.2.    Rancangan Perangkat Lunak.....                | 31 |
| 4.4.3.    Rancangan Model Deteksi .....                 | 32 |
| 4.5.     Pengujian dan Evaluasi Sistem .....            | 33 |
| BAB V IMPLEMENTASI .....                                | 36 |
| 5.1.     Implementasi Perangkat Keras.....              | 36 |
| 5.1.1.    Implementasi Elektronika dan Aktuator .....   | 36 |
| 5.1.2.    Implementasi Mekanik.....                     | 37 |
| 5.2.     Preparasi Dataset.....                         | 40 |
| 5.2.1.    Implementasi Akuisisi Data .....              | 40 |
| 5.2.2.    Implementasi Pembuatan Data Latih .....       | 40 |
| 5.3.     Implementasi Model YOLO11.....                 | 46 |
| 5.4.     Implementasi <i>Deployment</i> .....           | 52 |
| 5.4.1. <i>Deployment</i> pada Raspberry Pi .....        | 52 |
| 5.4.2. <i>Deployment</i> pada Arduino Nano .....        | 57 |
| 5.5.     Implementasi Pengujian.....                    | 59 |
| 5.5.1.    Implementasi Pengujian Komputasi Model.....   | 60 |
| 5.5.2.    Implementasi Pengujian Performa Model.....    | 61 |
| BAB VI HASIL DAN PEMBAHASAN .....                       | 65 |
| 6.1.     Analisis Dataset .....                         | 65 |
| 6.2.     Hasil Pelatihan Model YOLO11 .....             | 66 |
| 6.2.1.    Eksperimen <i>Hyperparameter Tuning</i> ..... | 66 |
| 6.2.2.    Analisis Pelatihan Model YOLO11 .....         | 70 |
| 6.3.     Hasil Pengujian Model YOLO11 .....             | 70 |
| 6.3.1.    Hasil Pengujian Data Testing .....            | 70 |



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

Sistem Klasifikasi Sampah Otomatis Berbasis Deteksi Objek Real-Time Pada Single Board Computer  
Dengan Algoritma YOLO  
Ahmad Zaki Firdaus, Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T.  
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

|  |    |
|--|----|
| 6.3.2.    Analisis Pengujian Model YOLO11 .....      | 72 |
| 6.4.    Hasil Pengujian Komputasi Model YOLO11 ..... | 73 |
| BAB VII KESIMPULAN .....                             | 76 |
| 7.1.    Kesimpulan .....                             | 76 |
| 7.2.    Saran .....                                  | 77 |
| DAFTAR PUSTAKA .....                                 | 78 |



## DAFTAR GAMBAR

|  |    |
|--|----|
| Gambar 3.1 Cara kerja <i>Deep Learning</i> .....                               | 14 |
| Gambar 3.2 Proses YOLO <i>Object Detection</i> .....                           | 16 |
| Gambar 3.3 Arsitektur Jaringan Dasar YOLO .....                                | 17 |
| Gambar 3.4 Arsitektur YOLO11 .....   | 18 |
| Gambar 3.5 Bottleneck, C3, C2F dan C3K2.....                                   | 19 |
| Gambar 3.6 C2PSA ( <i>Cross Stage Partial with Spatial Attention</i> ) .....   | 20 |
| Gambar 3.7 Perbandingan YOLO11 dengan SOTA Models .....                        | 20 |
| Gambar 3.8 Tabel <i>Confusion matrix</i> .....                                 | 21 |
| Gambar 3.9 Ilustrasi <i>Intersection over Union</i> .....                      | 23 |
| Gambar 3.10 Ilustrasi <i>Intersection over Union threshold</i> .....           | 23 |
| Gambar 3.11 <i>Precision-recall (PR) curve</i> .....                           | 25 |
| Gambar 4.1 Tahapan Penelitian .....  | 29 |
| Gambar 4.2 Rancangan Perangkat Keras.....                                      | 30 |
| Gambar 4.3 Alur Program.....   | 31 |
| Gambar 4.4 Fase <i>Training</i> .....  | 32 |
| Gambar 4.5 Fase <i>Testing</i> .....   | 33 |
| Gambar 5.1 Skematik Rangkaian Raspberry Pi.....                                | 36 |
| Gambar 5.2 Skematik Rangkaian Arduino Nano.....                                | 37 |
| Gambar 5.3 Implementasi Rangkaian Elektronika .....                            | 37 |
| Gambar 5.4 Desain Prototipe Alat .....   | 38 |
| Gambar 5.5 Desain Prototipe Alat Tampak Atas .....                             | 38 |
| Gambar 5.6 Desain Prototipe Alat Tampak Samping .....                          | 38 |
| Gambar 5.7 Ukuran Desain Prototipe Alat .....                                  | 39 |
| Gambar 5.8 Hasil Implementasi Desain Prototipe Alat .....                      | 39 |
| Gambar 5.9 Proses anotasi gambar pada website Roboflow .....                   | 41 |
| Gambar 5.10 Pembagian dataset.....   | 41 |
| Gambar 5.11 Grafik pembagian dataset pada masing-masing kelas.....             | 42 |
| Gambar 5.12 Proses <i>resize image</i> pada dataset.....                       | 42 |
| Gambar 5.13 Proses augmentasi data <i>training</i> .....                       | 43 |
| Gambar 5.14 Hasil <i>generate data</i> pada Roboflow .....                     | 44 |
| Gambar 5.15 Tampilan <i>menu Export</i> pada Roboflow.....                     | 44 |
| Gambar 5.16 Instalasi Roboflow dan <i>export</i> dataset .....                 | 45 |
| Gambar 5.17 Direktori folder dataset yang telah di <i>export</i> .....         | 45 |
| Gambar 5.18 Isi file data.yaml.....  | 46 |
| Gambar 5.19 Contoh Isi file label dan koordinat kelas.....                     | 46 |
| Gambar 5.20 <i>GPU Check</i> .....   | 47 |
| Gambar 5.21 <i>Install Dependencies</i> untuk YOLO11 .....                     | 47 |
| Gambar 5.22 Perintah Pelatihan Model YOLO11 .....                              | 48 |
| Gambar 5.23 Potongan <i>output</i> dari tahap pelatihan model YOLO11 .....     | 49 |
| Gambar 5.24 Perintah Validasi Model menggunakan <i>validation set</i> .....    | 49 |
| Gambar 5.25 <i>Confusion Matrix</i> model terhadap <i>validation set</i> ..... | 50 |
| Gambar 5.26 Direktori hasil <i>training</i> yang di <i>deploy</i> .....        | 50 |



|  |    |
|--|----|
| Gambar 5.27 Dokumentasi Performa YOLO11n pada Raspberry Pi 5 ..... | 51 |
| Gambar 5.28 Perintah <i>export</i> model dalam format NCNN .....   | 51 |
| Gambar 5.29 Inisialisasi kelas <i>controller</i> .....             | 52 |
| Gambar 5.30 Fungsi komunikasi serial.....                          | 53 |
| Gambar 5.31 Fungsi kontrol aktuator .....                          | 53 |
| Gambar 5.32 Import <i>library</i> program .....                    | 54 |
| Gambar 5.33 Inisialisasi Kelas Inferensi Model .....               | 54 |
| Gambar 5.34 Fungsi <i>Post-Processing</i> .....                    | 55 |
| Gambar 5.35 Fungsi Utama Deteksi Objek dan Kontrol Aktuator .....  | 56 |
| Gambar 5.36 Implementasi Fungsi Tampilan LCD pada Arduino .....    | 57 |
| Gambar 5.37 Alur Program Utama Tampilan LCD .....                  | 58 |
| Gambar 5.38 Fungsi Menjalankan Program pada Input Gambar .....     | 59 |
| Gambar 5.39 Fungsi Menjalankan Program pada Input Webcam .....     | 60 |
| Gambar 5.40 Fungsi Pengujian Komputasi Model.....                  | 61 |
| Gambar 5.41 Menjalankan Program Komputasi Model .....              | 61 |
| Gambar 5.42 Gambar Instalasi Program <i>mAP</i> .....              | 62 |
| Gambar 5.43 Folder Tujuan Program <i>mAP</i> .....                 | 62 |
| Gambar 5.44 Fungsi Program <i>Parsing</i> Data Box ke Teks .....   | 63 |
| Gambar 5.45 Menjalankan Program Performa Model.....                | 63 |
| Gambar 5.46 Otomasi Program <i>mAP</i> .....                       | 64 |
| Gambar 6.1 Grafik Kelas terhadap Jumlah Objek .....                | 65 |
| Gambar 6.2 Grafik Perbandingan Akurasi Eksperimen Pertama.....     | 68 |
| Gambar 6.3 Grafik Waktu Pelatihan Eksperimen Pertama .....         | 68 |
| Gambar 6.4 Grafik Perbandingan Akurasi Eksperimen Kedua .....      | 69 |
| Gambar 6.5 Grafik Waktu Pelatihan Eksperimen Kedua.....            | 69 |
| Gambar 6.6 Hasil Akurasi mAP dengan Data Testing .....             | 71 |
| Gambar 6.7 Hasil Pengujian Komputasi Model .....                   | 74 |



UNIVERSITAS  
GADJAH MADA

Sistem Klasifikasi Sampah Otomatis Berbasis Deteksi Objek Real-Time Pada Single Board Computer  
Dengan Algoritma YOLO  
Ahmad Zaki Firdaus, Dr. Danang Lelono, S.Si., M.T, Oskar Natan, S.ST., M.Tr.T.  
Universitas Gadjah Mada, 2025 | Diunduh dari <http://etd.repository.ugm.ac.id/>

## DAFTAR TABEL

|  |    |
|--|----|
| Tabel 2.1 Korelasi Penelitian .....  | 11 |
| Tabel 4.1 Daftar Alat .....  | 27 |
| Tabel 4.2 Daftar Bahan .....   | 28 |
| Tabel 4.3 Rencana Pengujian Sistem .....                                   | 33 |
| Tabel 4.4 <i>Performance Metrics</i> untuk model deteksi .....             | 34 |
| Tabel 4.5 <i>Performance Metrics</i> untuk komputasi deteksi.....          | 34 |
| Tabel 4.6 Parameter Indikator Penelitian .....                             | 35 |
| Tabel 6.1 Komposisi dan Karakteristik Dataset.....                         | 66 |
| Tabel 6.2 Hasil Pelatihan pada Dataset 1 (Split 80-10-10) .....            | 67 |
| Tabel 6.3 Hasil Pelatihan pada Dataset 2 (Split 80-15-5) .....             | 69 |
| Tabel 6.4 Perbedaan Akurasi Model pada Data Testing dan Data Training..... | 71 |
| Tabel 6.5 Hasil Perbandingan Komputasi Model .....                         | 73 |
| Tabel 6.6 Hasil Perbandingan dengan Penelitian Sebelumnya .....            | 74 |