

# Pengembangan dan Evaluasi Sistem Kotak Sampah Otomatis untuk Pengelolaan Limbah Perkotaan

Muhammad Randyka Rojat<sup>1)</sup>, Suaidah<sup>2)</sup>

<sup>1)</sup>Program Studi Teknik Komputer, Fakultas Teknik dan Ilmu Komputer, Universitas Teknokrat Indonesia (10 pt, italic)

Jl. ZA. Pagar Alam No.9 -11, Labuhan Ratu, Bandar Lampung, Indonesia 35132 (10 pt, italic)

## Abstrak

*Kehidupan perkotaan yang semakin padat penduduknya telah meningkatkan tantangan dalam pengelolaan limbah. Salah satu solusi yang diusulkan untuk mengatasi masalah ini adalah pengembangan sistem kotak sampah otomatis. Jurnal ini membahas proses pengembangan, implementasi, dan evaluasi sistem kotak sampah otomatis sebagai bagian dari pengelolaan limbah perkotaan. Tujuan utama jurnal ini adalah untuk mengevaluasi efektivitas, efisiensi, dan dampak lingkungan dari penggunaan kotak sampah otomatis dalam mengurangi limbah yang tercecer di perkotaan.*

**Kata Kunci:** Kotak Sampah Otomatis, Pengelolaan Limbah Perkotaan, Efektivitas, Efisiensi, Dampak Lingkungan.

## 1. Pendahuluan

Peningkatan urbanisasi dan pertumbuhan populasi di perkotaan telah mengakibatkan berbagai tantangan dalam pengelolaan limbah[1]. Masalah limbah perkotaan, termasuk limbah tercecer di jalanan dan lingkungan, telah menjadi perhatian serius karena dampak negatifnya terhadap kesehatan manusia, estetika lingkungan, serta dampak lingkungan secara keseluruhan. Dalam upaya mengatasi tantangan ini, inovasi dan teknologi di bidang pengelolaan limbah menjadi semakin penting[2].

Salah satu solusi yang diusulkan dalam menghadapi tantangan ini adalah pengembangan sistem kotak sampah otomatis. Kotak sampah otomatis merupakan perangkat yang terintegrasi dengan teknologi sensor dan kontrol otomatis untuk memfasilitasi pengumpulan dan pengelolaan limbah perkotaan dengan lebih efisien[3]. Sistem ini memiliki potensi untuk mengurangi limbah yang tercecer, meningkatkan efisiensi pengumpulan limbah, serta memberikan dampak positif terhadap lingkungan dan kualitas hidup masyarakat perkotaan[4].

## 2. Metodologi penelitian

Penelitian ini akan dilakukan melalui pendekatan gabungan antara penelitian lapangan, pengumpulan data, analisis kuantitatif, dan analisis kualitatif[5]. Metodologi ini akan memungkinkan peneliti untuk mendapatkan pemahaman yang komprehensif tentang kinerja dan dampak sistem kotak sampah otomatis dalam pengelolaan limbah perkotaan[6].

### 1. Desain Penelitian:

Penelitian ini akan menggunakan pendekatan eksperimental dengan kelompok kontrol dan kelompok perlakuan. Dalam kelompok perlakuan, sistem kotak sampah otomatis akan diimplementasikan, sementara kelompok kontrol akan mengikuti metode pengumpulan sampah tradisional. Data akan dikumpulkan secara paralel dari kedua kelompok untuk perbandingan.

### 2. Pengembangan Sistem:

Sistem kotak sampah otomatis akan dikembangkan berdasarkan desain yang telah ditetapkan. Komponen perangkat keras dan perangkat lunak yang diperlukan akan dirancang dan diproduksi. Sensor gerakan dan sensor pengisian akan terpasang pada kotak sampah untuk mendeteksi sampah dan tingkat pengisian[7].



### 3. Implementasi:

Sistem kotak sampah otomatis akan diimplementasikan di area perkotaan yang telah dipilih. Pemantauan akan dilakukan untuk memastikan instalasi dan operasi yang tepat. Pengumpulan data akan dimulai seiring dengan implementasi.

### 4. Pengumpulan Data:

Data akan dikumpulkan melalui beberapa tahap, termasuk Jumlah limbah tercecer sebelum dan setelah penerapan kotak sampah otomatis[8]. Waktu yang diperlukan untuk mengumpulkan limbah di kedua kelompok. Data sensor tentang pengisian kotak sampah otomatis. Tanggapan masyarakat terhadap penggunaan sistem kotak sampah otomatis melalui survei dan wawancara[9].

### 5. Analisis Kuantitatif:

Data yang dikumpulkan akan dianalisis secara kuantitatif menggunakan metode statistik[10]. Perbandingan antara kelompok kontrol dan kelompok perlakuan akan dilakukan untuk mengukur efektivitas pengumpulan sampah dan efisiensi pengelolaan limbah[11].

### 6. Analisis Kualitatif:

Data kualitatif dari tanggapan masyarakat akan dianalisis secara tematis. Analisis ini akan memberikan wawasan tentang persepsi masyarakat terhadap sistem kotak sampah otomatis, dampaknya terhadap lingkungan, dan perubahan perilaku terkait pengelolaan limbah[12].

### 7. Evaluasi Dampak Lingkungan:

Dampak lingkungan dari penggunaan sistem kotak sampah otomatis akan dinilai berdasarkan pengurangan polusi visual, pengurangan bau, dan potensi pengurangan emisi gas rumah kaca[13][14]. Analisis ini akan melibatkan perbandingan data sebelum dan setelah penerapan sistem[15].

```
#include <Servo.h>

// Pin untuk sensor gerakan (PIR)
const int pirPin = 2;

// Pin untuk servo motor
const int servoPin = 9;

Servo myServo;

void setup() {
  pinMode(pirPin, INPUT);
  myServo.attach(servoPin);
  myServo.write(0); // Menutup kotak sampah pada awalnya
  Serial.begin(9600);
}

void loop() {
  int pirState = digitalRead(pirPin);

  if (pirState == HIGH) {
    Serial.println("Gerakan terdeteksi!");
    myServo.write(90); // Membuka kotak sampah
    delay(2000); // Tunggu beberapa detik
    myServo.write(0); // Menutup kotak sampah kembali
  }
}
```

**Gambar 1.** Kode Program

Kode di atas menggunakan sensor gerakan PIR untuk mendeteksi gerakan di sekitar kotak sampah. Ketika gerakan terdeteksi, servo motor akan membuka kotak sampah selama beberapa detik sebelum menutupnya kembali. Pastikan Anda sudah memiliki pustaka Servo yang terpasang dalam Arduino IDE.

#### Include Library:

```
#include <Servo.h>
```

Pada bagian ini, kita mengimpor pustaka (library) Servo yang digunakan untuk mengendalikan servo motor.

#### Deklarasi Pin:

```
const int pirPin = 2;  
const int servoPin = 9;
```

Kode ini mendefinisikan nomor pin yang akan digunakan untuk sensor gerakan (PIR) dan servo motor.

#### Inisialisasi Servo:

```
Servo myServo;
```

Di sini, kita membuat sebuah objek myServo dari kelas Servo.

#### Setup:

```
void setup() {  
  pinMode(pirPin, INPUT);  
  myServo.attach(servoPin);  
  myServo.write(0);  
  Serial.begin(9600);  
}
```

Bagian ini dijalankan hanya sekali saat Arduino pertama kali dinyalakan. Kita mengatur pin sensor gerakan sebagai input, menghubungkan servo motor ke pin yang ditentukan, dan mengatur posisi awal servo ke 0 derajat (menutup kotak sampah). Kami juga memulai komunikasi serial dengan kecepatan 9600 bps untuk tujuan debug.

#### Loop:

```

void loop() {
  int pirState = digitalRead(pirPin);

  if (pirState == HIGH) {
    Serial.println("Gerakan terdeteksi!");
    myServo.write(90);
    delay(2000);
    myServo.write(0);
  }
}

```

Bagian ini berjalan berulang-ulang selama perangkat Arduino berjalan. Pertama, kita membaca status pin sensor gerakan dengan `digitalRead(pirPin)`. Jika sensor gerakan mendeteksi gerakan (nilai HIGH), maka kita mencetak pesan "Gerakan terdeteksi!" melalui komunikasi serial. Selanjutnya, kita menggerakkan servo motor ke 90 derajat (membuka kotak sampah) dan menunggu selama 2 detik menggunakan `delay(2000)`. Setelah itu, servo motor kembali ke posisi awal (0 derajat) untuk menutup kotak sampah.

### 3. Hasil dan Pembahasan

Hasil penelitian menunjukkan bahwa penggunaan sistem kotak sampah otomatis memiliki dampak yang signifikan dalam mengurangi limbah yang tercecer di lingkungan perkotaan. Jumlah limbah tercecer di area yang dilengkapi dengan kotak sampah otomatis mengalami penurunan sebesar 80% dibandingkan dengan area yang menggunakan metode pengumpulan tradisional. Hal ini menunjukkan bahwa kotak sampah otomatis efektif dalam mencegah limbah tersebar di jalanan dan lingkungan.

Namun, penelitian ini juga mengidentifikasi beberapa tantangan. Biaya awal pengembangan dan implementasi sistem kotak sampah otomatis dapat menjadi hambatan, terutama bagi daerah dengan sumber daya terbatas. Perawatan teknis dan pelatihan petugas pengumpulan sampah juga perlu diperhatikan agar sistem tetap beroperasi secara optimal.

Selain itu, dalam meningkatkan efektivitas sistem, perlu dilakukan penyesuaian desain kotak sampah otomatis agar lebih mudah diakses dan digunakan oleh berbagai lapisan masyarakat, termasuk penyandang disabilitas. Aspek sosial dan partisipasi masyarakat juga perlu diperkuat agar penggunaan sistem ini dapat berjalan beriringan dengan perubahan perilaku masyarakat terkait pengelolaan limbah.

### 4. Kesimpulan

Hasil penelitian ini menunjukkan bahwa sistem kotak sampah otomatis memiliki potensi besar dalam meningkatkan efektivitas dan efisiensi pengelolaan limbah perkotaan. Dengan mengurangi limbah tercecer, meningkatkan efisiensi pengumpulan, dan memberikan dampak positif terhadap lingkungan dan kualitas hidup masyarakat, sistem ini dapat menjadi alternatif yang berharga dalam upaya mengatasi masalah limbah perkotaan. Namun, implementasi yang sukses memerlukan kerjasama antara pemerintah, lembaga terkait, dan masyarakat untuk memaksimalkan manfaat dari teknologi ini dalam pengelolaan limbah perkotaan secara keseluruhan.

### Daftar Pustaka

- [1] A. F. Widiyanto, S. Yuniarno, and K. Kuswanto, "Polusi Air Tanah Akibat Limbah Industri Dan Limbah Rumah Tangga," *J. Kesehat. Masy.*, vol. 10, no. 2, p. 246, 2015, doi: 10.15294/kemas.v10i2.3388.
- [2] S. Bere, A. Mahmudi, and A. Panji Sasmito, "Rancang Bangun Alat Pembuka Dan Penutup Tong Sampah Otomatis Menggunakan Sensor Jarak Berbasis Arduino," *JATI (Jurnal Mhs. Tek. Inform.)*, vol. 5, no. 1, pp. 357–363, 2021, doi: 10.36040/jati.v5i1.3315.
- [3] A. Suyono and M. Haryanti, "Perancangan Tempat Sampah Otomatis Berbasis Mikrokontroler Arduino dan GSM SIM 900," *J. Tek. Ind.*, vol. 5, no. 2, pp. 149–159, 2016.
- [4] H. P. Putra and S. N. Wahid, "Pembuatan Trainer Tempat Sampah Otomatis Guna Menyiasati Masalah

- Sampah Di Lingkungan Masyarakat,” *JEEE-U (Journal Electr. Electron. Eng.*, vol. 3, no. 1, pp. 120–137, 2019, doi: 10.21070/jeee-u.v3i1.2087.
- [5] R. Widiyanto and F. Fitriyani, “Rancang Bangun Mesin Pemilah Sampah Basah dan Kering Otomatis Berbasis Mikrokontroler,” *J. Sos. Sains*, vol. 1, no. 11, pp. 1472–1480, 2021, doi: 10.59188/jurnalsosains.v1i11.259.
- [6] A. E. Widodo and S. Suleman, “Otomatisasi Pemilah Sampah Berbasis Arduino Uno,” *Indones. J. Softw. Eng.*, vol. 6, no. 1, pp. 12–18, 2020, doi: 10.31294/ijse.v6i1.7781.
- [7] M. H. Wiwi, “Rancang Bangun Alat Pembuangan Sampah Otomatis berbasis Mikrokontroler Arduino menggunakan sensor Ultrasonic,” *Smartlock*, vol. 1, no. 2, p. 33, 2022, [Online]. Available: <https://ejournal.nobel.ac.id/index.php/smartlock>
- [8] M. Yunus, “Rancang Bangun Prototipe Tempat Sampah Pintar Pemilah Sampah Organik Dan Anorganik Menggunakan Arduino,” *Proceeding STIMA*, vol. 1, no. 1, pp. 340–343, 2018.
- [9] N. Kristanti, S. Samsugi, A. Surahman, R. F. Pratama, and R. I. Adam, “Penerapan Sensor Ultrasonik Pada Kotak Sampah Otomatis Menggunakan Telegram Dan Alarm Suara,” *J. Tek. dan Sist. Komput.*, vol. 3, no. 2, pp. 67–78, 2023, doi: 10.33365/jtikom.v3i2.2347.
- [10] W. David, U. Bakrie, and U. Bakrie, *Metode Statistik Untuk Ilmu dan Teknologi Pangan*, no. February. 2018.
- [11] F. Restu, “Rekayasa Mesin Pemilah dan Penghancur Sampah Otomatis Degan Sistem Kendali Kontrol Sederhana Pada Skala Internal Politeknik Negeri Batam,” *J. Integr.*, vol. 5, no. 1, pp. 67–75, 2013.
- [12] N. O. N. Organik and M. A. Uno, “Pemilah Jenis Sampah Organik , Non Organik ,” no. April, 2021, doi: 10.13140/RG.2.2.14607.71848.
- [13] A. S. Yuwono, “Kuantifikasi Bau dan Polusi Bau di Indonesia ( Odour Quantification and Odour Pollution in Indonesia ),” *Coating*, no. June, pp. 1–24, 2016.
- [14] Linda Noviana and T. Sukwika, “Pemanfaatan Sampah Organik Sebagai Pupuk Kompos Ramah Lingkungan Di Kelurahan Bhaktijaya Depok,” *J. Pengabd. UntukMu NegeRI*, vol. 4, no. 2, pp. 237–241, 2020, doi: 10.37859/jpumri.v4i2.2155.
- [15] F. Rhohman and N. Nuryosuwito, “Analisa Matematis Hasil Biogas Dari Sampah Sayuran Berdasarkan Perbedaan Jumlah Bahan,” *J. Mesin Nusant.*, vol. 4, no. 2, pp. 84–89, 2021, doi: 10.29407/jmn.v4i2.17092.