

Abstrak

Parkir di tempat parkir besar itu sangat sulit. Artinya, pengemudi harus berkeliranan di dalam area parkir untuk mencari tempat parkir kosong. Selain itu, diperlukan tenaga ekstra untuk mencari tempat parkir yang kosong, Sistem parkir konvensional saat ini menitik beratkan pengemudi untuk mencari lahan parkir sendiri yang dapat menambah pembuangan emisi gas dan waktu, Oleh karena itu dibutuhkan sebuah sistem untuk mencari ruang kosong yang terdapat pada tempat parkir. Pada penelitian ini penulis menggunakan metode *Convolutional Neural Networks* (CNN), dan untuk dataset yang digunakan berupa citra dari dataset publik PKLot. dalam mengenali ketersediaan lahan parkir yang kosong penulis menggunakan arsitektur AlexNet yang memiliki parameter lebih sedikit dari arsitektur lain. Hasil terbaik pada penelitian ini menunjukkan rata rata akurasi 99% dengan data uji.

Kata kunci: *Convolutional Neural Networks* (CNN), tempat parkir, PKLot.