

ABSTRAK

Deteksi marka garis adalah teknologi penting yang dibangun dan dikembangkan dalam sistem transportasi cerdas. Sistem transportasi cerdas, termasuk kendaraan otonom diprediksi dapat mengurangi biaya lalu lintas dan parkir, kecelakaan, polusi, dan dampak lainnya.

Penjelajahan jalur menjadi penting dalam sistem transportasi cerdas, termasuk kendaraan otonom. Dalam kondisi tertentu, selain pengemudi bertanggung jawab terhadap kendaraan yang dikendarai, pengendalian kendaraan secara otonom dapat dilakukan dengan menjelajahi jalur berdasarkan marka yang dilalui dan dideteksi menggunakan kamera.

Penelitian ini mengimplementasikan metode *Hough Transform* agar dapat mendeteksi marka dengan akurasi deteksi minimum 80% pada malam hari yang diproses dalam sistem tertanam secara *real time*. Sehingga penelitian ini dapat mendukung pembangunan dan perkembangan sistem penjelajahan jalur.

Kata kunci : Deteksi Marka, *Hough Transform*, Malam Hari