

1.4. Tujuan Terukur dan Luaran yang Hendak Dicapai

Tujuan dari proyek akhir ini adalah sebagai berikut:

1. Merancang dan merealisasikan sistem pengatur pergerakan kursi roda menggunakan voice recognition baik sebagai pengatur arah gerak maupun sebagai perintah untuk menjalankan fitur pada kursi roda.
2. Menerapkan metode *fuzzy logic* sebagai pengatur pergerakan motor pada kursi roda dengan input jarak sebagai pengendali kecepatan kursi roda.
3. Menggabungkan pengendalian kecepatan motor menggunakan suara dilengkapi sensor dengan pengendalian menggunakan joystick.
4. Mengintegrasikan bagian pengendali gerakan dengan bagian pengolah suara untuk merealisasikan keseluruhan sistem.
5. Menguji keseluruhan sistem dan mengevaluasi kinerja sistem.