

資訊管理系

魚樂園

指導教授:陳健忠教授

組員名單:陳昱廷 B08C017

陳捷恩 B08C002

林秉驊 B08C011

王雨新 B08C048

柳承佑 B08C049



資訊管理系專題口試委員審定書

魚樂園

上上	街 址 1位	•	陆仙山	女人 1位
扫	导教授	•	陳健忠	教授

組員名單:陳昱廷 B08C017

陳捷恩 B08C002

林秉驊 B08C011

王雨新 B08C048

柳承佑 B08C049

指導教授:	
口試委員:	
, , ,	

謝誌

本專題報告得以順利完成,首先要感謝恩師陳健忠老師細心 引導我們,耐心的協助我們,克服研究過程中所面臨的困難,給 予我們最大的協助,使本專題得以順利完成。

研究報告口試期間,感謝林孟源老師、陳元瓊老師不辭辛勞 細心審閱,不僅給予我們指導,並且提供寶貴的建議,使我們的 專題內容以更臻完善,在此由衷的感謝。

最後,感謝系上諸位老師在各學科領域的熱心指導,增進 商業管理知識範疇,在此一併致上最高謝意。

> 陳昱廷 陳捷恩 林秉驊 謹誌 王雨新 柳承佑 中華民國114年05月於嶺東

摘 要

隨著數位時代快速發展,資訊與設備的能力得以大幅提升,這正是物聯網技術的核心。不論是生活、醫療、交通,甚至軍事領域,物聯網都展現了顯著的效益。尤其是遠端監控技術的進步,用戶可隨時掌握室內外環境狀況,並迅速應對突發情況。本計劃主要目的將遠端監控技術應用於魚缸管理,打造一套智慧魚缸系統。結合自動化與物聯網技術,提供用戶即時掌握魚缸狀態的能力。系統功能包括即時影像監控、控制日光燈,以及整合溫度感測器,確保水質適宜。這些功能共同實現了一個高效能的魚缸管理方案。本專題使用 Arduino IDE撰寫程式到 ESP32 開發板連接到溫感器、LED和監視器,將數據傳輸到 LINE Bot 上。以達到顯示溫度、即時監控魚缸和控制燈光變化。

關鍵詞:物聯網、遠端監控、智慧魚缸管理

目 錄

摘	要		. I
目	錄		II
圖	目錄		II
第	壹章	緒論	1
•	1.1	研究動機	1
		研究目的	
第		文獻回顧與探討	
•		Arduino 介紹	
		Arduino IDE	
	2.3	開發版的選擇	3
		2.3.1 ESP32 DevKit V1	3
		2.3.2 Arduino UNO	3
	2.4	ESP32-CAM	4
	2.5	溫度感測器	4
		2.5.1 DS18B20防水溫度感測器	4
		2.5.2 LM35 溫度感測器	4
		2.5.3 功能比較	5
	2.6	LED WS2812	5
		LINE Bot	
	2.8	ChatGPT	6
第	參章	:研究方法	. 7
		研究步驟	
第		系統分析與設計1	
		摘要1	
		系統架構······1	
		實作流程1	
	4.4	操作步驟1	9
第	伍章	2 結論	22
		獻2	
		2	
輔	導紀	錄	31

表	目	錄
---	---	---

圖目錄

圖2.1 Arduino	2
圖2.2 LINE Bot	
圖2.3 ChatGPT	4
圖3.1 甘特圖	5
圖3.2 架構圖	6
圖3.3 整體流程圖	7
圖4.1 日光燈流程圖	12
圖4.2 溫感器流程圖	13
圖4.3 USB-TTL 跟 ESP32-CAM 連接流程圖	14
圖4.4 日光燈圖	16
圖4.5 DS18B20防水溫度感測器圖	16
圖4.6 ESP32-CAM 圖	16
圖4.7 LINE Bot 介面	18
圖4.8 ESP32-CAM 畫面	19
圖4.9 ESP32-CAM 畫面-2	19

第壹章 緒論

1.1 研究動機

隨著現代生活型態的改變與寵物飼養觀念的普及,尤其是年輕世代成為主要 飼主,魚類作為寵物的飼養比例逐年提升。相比於傳統的貓狗寵物,魚類飼養具 有空間需求較小、觀賞價值高等優勢,吸引越來越多忙碌的上班族選擇飼養。然 而,現代多數飼主多為朝九晚五的上班族,日常工作繁忙且時間有限,導致無法 隨時照顧家中的魚類寵物,這使得魚缸的日常管理和維護變得更加困難。

在此背景下,如何提升魚類飼養的便利性與管理效率,成為一項重要的課題。傳統魚缸缺乏即時監控與遠端管理功能,飼主無法隨時掌握魚缸內的環境狀況,容易忽略水質、水溫等關鍵因素,進而影響魚類的健康與生長。因此,結合物聯網技術與即時通訊工具,開發一套智慧魚缸系統,成為解決此問題的有效途徑。

基於上述需求,本專題設計並實作了一套智慧魚缸系統,透過 LINE Bot 平台實現遠端監控與控制功能。飼主可利用手機隨時查看魚缸的即時影像,遠端調控日光燈照明,並即時監測水溫等環境參數,確保魚缸環境維持在適合魚類生存的狀態。此系統不僅提升了魚類飼養的便利性,也大幅提高了管理的效率與精準度,為現代忙碌的飼主提供了一個智慧化、便捷性的飼養解決方案。

1.2 研究目的

本專題旨在設計並開發一套智慧魚缸管理系統,透過手機應用介面,讓飼主 能夠隨時隨地即時掌握魚缸的各項狀況,無論身處家中或外出,皆能輕鬆且有效 地照料魚類。系統的設計核心在於提升魚類飼養的便利性與管理效率,減少飼主 的操作負擔,並確保魚群能在穩定且適宜的環境中健康成長。

具體而言,本系統主要包含以下功能:

- 即時監測水溫:透過感測器持續監控魚缸水溫,確保水溫維持在魚類適合的範圍內,避免因環境變化造成魚群壓力或疾病發生。
- 遠端控制日光燈照明:模擬自然光照週期,透過手機遠端調控燈光開關與 亮度,減少飼主手動操作的需求,並促進魚類的正常生理節律。
- 即時影像監控:提供清晰的魚缸即時影像,讓飼主能夠隨時觀察魚群的活動狀態與健康情況,及早發現異常並採取適當措施。

透過這套智慧系統,本專題期望為魚類飼養者打造一個便捷、智慧且高效的管理平台,不僅提升飼主的養殖體驗,也促進魚類的健康與福祉,進一步推動現代化寵物飼養的發展。

第貳章 文獻探討

2.1 Arduino 介紹

Arduino (發音 /ɑːrˈdwiːnoʊ/) 是一個義大利開源硬體與軟體平台,廣泛應用於數位裝置與物聯網系統的開發。Arduino 公司設計並製造多款單板微控制器,方便使用者快速建構各種智慧控制系統。

其硬體設計採用 Creative Commons CC BY-SA 授權,允許自由複製與改良; 軟體則依據 GNU LGPL 或 GPL 授權,鼓勵開源共享。Arduino 板具備多種輸入輸 出介面,方便連接感測器與致動器,降低開發難度。

本專題利用 Arduino 作為智慧魚缸系統的核心控制器,負責水溫監測、燈光控制及即時影像傳輸,展現其靈活且可靠的特性。文獻證明 Arduino 平台適合用於遠端監控與智慧管理,為本系統提供穩固的技術基礎。[1]



圖2.1 Arduino

2.2 Arduino IDE

Arduino 程式的撰寫與上傳主要透過 Arduino IDE(整合開發環境)完成。使用者只需將 Arduino 板透過 USB 連接到 Windows、Linux 或 Mac 電腦,利用 IDE 將程式編譯並上傳至板子中。這個過程簡單直觀,降低了硬體開發的門檻。 Arduino IDE 也提供序列監控等工具,方便即時監控與除錯,提升開發效率。在本專題中,透過 Arduino IDE 開發與上傳程式,確保智慧魚缸系統能穩定執行水溫監測、燈光控制及影像傳輸等功能,並具備良好的擴充性與維護性。[2]

2.3 開發版的選擇

在專題開發初期,我們選擇使用 Arduino UNO 板作為控制核心。UNO 板因其簡單易用、社群資源豐富,適合初學者快速上手。然而,我們發現 UNO 板有一些限制,最明顯的是無法直接支援 Wi-Fi 或藍牙功能,導致無法實現遠端操控,這對於我們專題中需要遠端監控與控制的需求來說是一大缺憾。

為了解決這個問題,我們改用 ESP32 DevKit V1 開發板。ESP32 內建 Wi-Fi 和藍牙模組,能輕鬆連接無線網路,實現遠端控制功能。使用 ESP32,我們能將其設置為一個 Web 伺服器,透過手機或電腦的瀏覽器遠端控制 GPIO 腳位上的 LED 燈或其他裝置。此外,ESP32 支援 MQTT 等物聯網通訊協定,讓遠端控制更為穩定且擴充性高。

在開發流程上,ESP32雖然需要在Arduino IDE中安裝額外的開發板套件,但整體編程環境與UNO相似,學習曲線不會太陡峭。ESP32的程式上傳過程稍有不同,需要按住BOOT鍵配合上傳,但成功後能透過序列監視器獲得IP位址,方便後續遠端存取。

2.3.1 ESP32 DevKit V1

本專題使用的 ESP32 DevKit V1 開發板搭載了穩定的 CP2102 USB 轉 TTL 晶片,確保與電腦之間的串口通訊順暢,方便程式上傳與除錯。ESP32 集成了天線開關、射頻 Balun、功率放大器、低噪聲放大器、過濾器及電源管理模組,整合度高且佔用較少 PCB 空間。

採用 TSMC 40 奈米低功耗製程, ESP32 提供 2.4 GHz Wi-Fi 與藍牙雙模功能, 具備優異的功耗與射頻性能,安全可靠且易於擴展。這些特點使其成為本專 題智慧魚缸系統穩定且高效的硬體基礎。[4]

2.3.2 Arduino UNO

Arduino UNO 的設計簡潔且穩定,擁有豐富的教學資源與社群支援,是入門實體運算與物聯網開發的理想選擇。使用者可透過 Arduino IDE 輕鬆編寫與上傳程式,快速實現感測器讀取與執行器控制等功能,以下表格是跟ESP32 DevKit V1 的功能比較,如表 2.1。

項目	Arduino UNO	ESP32 DevKit V1			
無線連接	無內建 Wi-Fi/藍牙	內建 Wi-Fi 與藍牙			
遠端控制	不支援	支援 Web 伺服器、			
		MQTT 等遠端控制方式			
編程環境	Arduino IDE,簡單易用	需安裝 ESP32 板套件,			
		類似 Arduino IDE			
硬體資源	8位元微控制器,記憶	32 位元雙核處理器,記			
	體較少	憶體較大			
適用場景	基本控制與感測	物聯網應用、遠端控			
		制、複雜運算			

表 2.1 功能比較

2.4 ESP32-CAM

ESP32-CAM 是由安信可科技研發的 ESP32 開發板,配備了一個 200 萬像素 (1600×1200 像素)的 OV2640 攝影模組(攝像頭)。該開發板的 PCB 上標示的 VCC 引腳預設輸出電壓為 3.3V。

ESP32-CAM 開發板本身並未內建 USB 轉 TTL 序列訊號的 IC,也沒有 USB 介面,因此在燒錄程式碼時需要外接 USB 轉 TTL 序列訊號模組。此外,為了讓 ESP32 進入燒錄模式,必須將 GPIO 0 腳接地。

由於 ESP32-CAM 不具備內建的 USB 轉 TTL 功能,且在燒錄過程中需要外接 USB轉 TTL 模組,強烈建議選擇具備 3.3V 邏輯電位的序列訊號轉換模組,以確保與 ESP32-CAM 的兼容性。[5][11]

2.5 温度感測器

我們在魚缸溫度感測專題中選用 DS18B20作為溫度感測器,主要原因在於 DS18B20是數位溫度感測器,經過工廠校準,能直接輸出準確的溫度數值,測量範圍廣(-55°C到+125°C),且精度高,誤差通常在±0.5°C以內,數據穩定且易於使用,無需額外校正或複雜的訊號轉換。

相較之下,LM35是類比溫度感測器,輸出與溫度成比例的電壓,Arduino 需透過 ADC 將電壓轉換為溫度值,受限於 ADC 解析度與電源穩定性,容易產生較大誤 差,且在實驗中 LM35測得的溫度與真實溫度差距可達7至9度,數據較不穩定。此外,LM35的測量範圍較窄(約2°C 至120°C),且需要較多的外部元件與校正,增加系統複雜度。

因此,DS18B20在準確度、穩定性與使用便利性上均優於 LM35,特別適合需要精確且穩定水溫監測的魚缸環境,這也是我們選擇 DS18B20的主要原因。

2.5.1 DS18B20防水溫度感測器

DS18B20 是美國達拉斯半導體在美國產生的第一個溫度傳感器,以支持"單一總線"界面。它具有低功耗,強大的抗干擾能力,易於匹配處理器的優勢,可以將溫度直接通過線路轉換為數字信號。DS18B20使用1線路通信,僅是數據線(以及地面)和微控制器通信。傳感器的溫度檢測範圍為-55°C 至125°C,當溫度範圍超過-10°C 至85°C時,精度也為 +-0.5°C。此外,DS18B20可以直接從數據線供電,而無需外部電源。

與傳統的熱敏電阻不同,它利用單一總線技術有效地最大程度地減少了外部 干擾並提高測量精度。同時,它可以直接將測得的溫度轉換為微型計算機處理的 串行數字信號,從而使數據傳輸和處理通過簡單的接口。[6][10]

2.5.2 LM35 溫度感測器

LM35溫度感測器的測量範圍依不同型號略有差異,但一般基本型號的測量範圍約為2°C至120°C。部分資料與官方規格表則指出LM35可測量的溫度範圍更廣,從-55°C到150°C,但實際應用中常以2°C至120°C作為較穩定的有效測量區間。因此,LM35適合用於一般環境與工業溫度監測,能涵蓋大部分常見的溫度需求。

2.5.3 功能比較

LM35 為類比型溫度感測器,具有線性輸出、精度約 ±0.5°C,適合一般環境的單點溫度量測,但本身不防水且抗干擾能力較弱。DS18B20 則為數位型感測器,採 1-Wire 通訊,精度與 LM35 相當,解析度更高且抗干擾能力佳,並有防水設計,適合在水中或潮濕環境及多點分布式監控。

整體而言,DS18B20更適用於需防水與多點量測的場合,也符合我們專題中水溫 監測的需求;LM35 則較適合一般環境下的單點溫度監測,適用於成本較為有限 的應用場景。

2.6 LED WS2812

WS2812 是一款內建控制晶片的可編程 RGB LED,將紅、綠、藍三色 LED 與驅動電路整合於單一封裝中。它採用單線數位控制協定,可透過一條訊號線串接多顆 LED,並對每顆 LED 的顏色與亮度進行獨立控制,常用於燈光特效與動態顯示應用。

每顆 WS2812 具備 8-bit PWM 控制,可呈現 24-bit 全彩顏色(約 1670 萬種)。 常見搭配 Arduino、ESP32 等開發板使用,支援 FastLED、NeoPixel 等函式庫,開發方便、彈性高。

WS2812 適用於需要多彩變化與視覺提示的系統設計,如智慧照明、互動裝置或裝飾燈光,是物聯網應用中常見的顯示元件之一。

2.7 LINE BOT

LINE Bot 是什麼?簡單來說,它就是能在 LINE 上自動回應訊息的小幫手。 現在,LINE Bot 不僅侷限於 LINE 平台,還能與 Facebook、Instagram 等社群媒體 整合,讓企業可以同時在多個平台上觸及客戶。這樣一來,不論你在哪裡,都能 快速獲得所需服務。

隨著人工智慧技術的進步,LINE Bot 利用自然語言處理(NLP)技術,更精準地理解和回應你的問題,大大提升使用體驗。有沒有想過它怎麼知道你喜歡什麼?其實是因為它會分析你的互動資料,了解你的偏好,以便推薦更符合你需求的產品或服務。這樣的個人化體驗,不僅讓溝通更順暢,也提高了轉換率。[7]



圖 2.2 LINE Bot

2.8 ChatGPT

是由 OpenAI 開發的人工智慧聊天機器人程式,於 2022 年 12 月推出。它基於 GPT-3.5 和 GPT-4 架構的大型語言模型,並通過強化學習進行訓練。ChatGPT 主要通過文字與使用者互動,能夠執行包括自動生成文字、自動問答、自動摘要等複雜語言處理任務。此外,它還具備編寫和除錯電腦程式的能力,並在各種知識領域提供詳細和清晰的回答。[8]



圖 2.3 ChatGPT

第參章 研究方法

3.1 研究步驟

1. 規劃:

本專題計劃結合硬體與軟體技術,設計並實作一套智慧魚缸管理系統,整合水溫監測、日光燈光照控制及即時影像傳輸功能。系統透過 LINE Bot 平台,讓用戶能隨時隨地即時查看魚缸狀況並進行遠端操作, 確保魚缸環境的穩定與魚類的健康。

硬體部分:

- 採用 ESP32 DevKit 作為主要控制核心,搭配 ESP32-CAM 模組實現即時影像監控。
- 整合 DS18B20 溫度感測器,持續監測魚缸水溫,確保環境適宜。
- 利用 LED WS2812 晶片與 ESP32 DevKit 結合,實現可調節的日光燈光照控制,模擬自然光照環境。

軟體部分:

- 程式開發採用 Arduino IDE,利用其豐富的函式庫與開發工具,提高開發效率與系統穩定性。
- 使用 LINE Messaging API 建立與用戶的互動介面,實現遠端即時監控與控制功能,提升使用者體驗。

本研究規劃透過硬軟體的緊密整合,打造一個智能化、便捷且高效 的魚缸管理系統,滿足現代飼主對寵物照護的需求。

月份	=	三	四	五	六	セ	八	九	+	+	+	_	=	11	四
	月	月	月	月	月	月	月	月	月	-	=	月	月	月	月
項目										月	月				
擬定主題															
系統架構															
系統撰寫															
資料收集															
文件撰寫															
系統整合															
系統測試															
期中報告															
系統修正															
完成系統															

圖3.1 甘特圖

圖例:淺綠色代表完成

2. 分析:

本專題將溫度感測器、日光燈控制與即時監視系統結合,旨在全面提升魚群的生活品質,為其創造一個穩定且健康的飼養環境。首先,溫度感測器能夠實時監測魚缸水溫,當偵測到水溫異常時,系統會即時提醒飼主,確保水溫維持在魚類適宜的範圍內,避免因環境波動導致魚群壓力或疾病。

其次,日光燈透過模擬自然光照的變化,幫助魚群維持穩定的生物鐘,促進其正常的生理活動。同時,適當的光照也有助於水草的生長,進一步改善魚缸的生態環境,提升整體水質與生態平衡。

最後,即時監視器讓飼主能透過遠端裝置隨時查看魚缸內的狀況, 及早發現魚群的異常行為或環境問題,減少日常巡視的負擔。這不僅提 升了飼養的便利性,也增強了管理的安全性與效率。

綜合以上三項技術的整合,智慧魚缸系統能有效提升魚類飼養的品質與管理水平,為現代忙碌的飼主提供一個智能化、便捷且可靠的飼養解決方案。

3. 設計:



圖3.2 架構圖

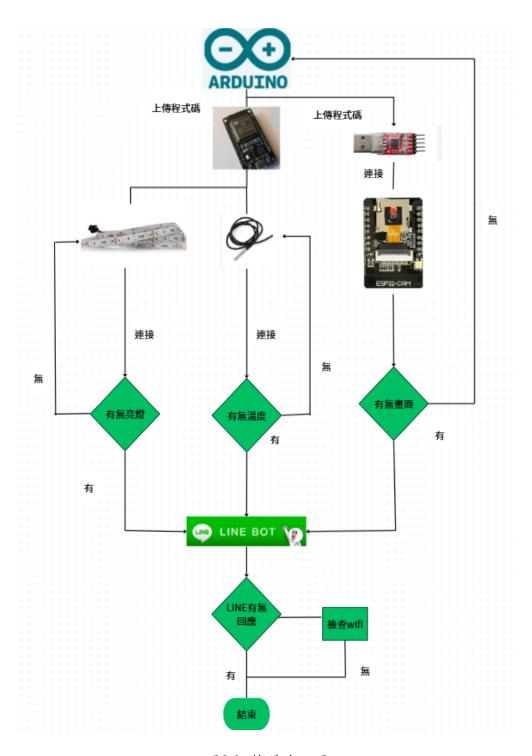


圖3.3 整體流程圖

3.1 功能設計:

本專題智慧魚缸系統的功能設計涵蓋三大核心模組,旨在提升魚缸環境 的監控與管理之便利性,具體功能如下:

1. 水溫監測:

系統採用 DS18B20 溫度感測器,持續且即時地監控魚缸內的水溫變化。當感測到水溫異常或超出預設安全範圍時,系統會即時發出警示通知用戶,確保魚類生活環境的穩定與安全,避免因水溫波動而造成魚群壓力或疾病。

2. 日光燈開關:

透過程式設計,系統模擬自然光照的日夜變化,控制 LED 日光燈的 開關與燈色變化。此功能不僅節省飼主照顧的時間與精力,也有助於維 持魚群的生物鐘,促進魚類及水草的健康生長,提升整體生態環境品質。

3. 即時影像監控:

利用 ESP32-CAM 模組進行即時影像捕捉與傳輸,使用者可透過手機或其他遠端裝置隨時查看魚缸內部狀況。此功能讓飼主能夠及時掌握魚群活動與環境變化,迅速發現異常情況,提升管理的即時性與便利性。

綜合以上功能,本系統不僅實現了魚缸環境的智能化監控與自動化管理, 更大幅提升了使用者的操作體驗與養殖效率,為現代化魚類飼養提供了創新 且實用的解決方案。

3.2 系統流程圖:

本系統的主要流程涵蓋三大核心功能,透過硬體與軟體的整合,實現智慧魚 缸的即時監控與遠端管理:

1. 感測器數據監測與顯示:

系統透過 DS18B20 溫度感測器持續監測魚缸水溫,將即時數據傳送至 ESP32 控制器。控制器接收並處理感測數據後,透過 LINE Bot 平台將水溫 資訊即時回傳給使用者,確保飼主能隨時掌握魚缸環境狀況。

2. 日光燈自動控制:

根據預設的光照時間表或使用者指令,系統控制 LED WS2812 日光燈的開關,模擬自然光照環境。此功能不僅提升魚類與水草的生活品質,也減少飼主手動操作的負擔。

3. 即時影像:

利用 ESP32-CAM 模組捕捉魚缸內部即時影像,並將影像傳至 LINE Bot。使用者可透過手機隨時查看魚缸內的實況畫面,及時發現魚群異常或環境問題,提升管理的即時性與便利性。

整體系統流程以使用者體驗為核心,結合感測、控制與影像三大模組,實現智慧化、遠端化的魚缸管理,為現代飼主提供高效且便捷的養殖解決方案。

3.3-1 架構圖[圖 3.2]詳細說明:

本系統架構從程式開發與硬體連接兩大部分著手,最終整合至 LINE Bot 平台, 實現智慧魚缸的遠端監控與管理。

1. 程式上傳階段:

首先,利用 Arduino IDE 將整合溫度感測器、即時影像監控與日光燈控制的程式碼編譯並上傳至 ESP32 開發板。上傳成功時,Arduino IDE 不會顯示錯誤訊息,確保程式能在 ESP32 上穩定執行。

2. 硬體連接階段:

- 將 DS18B20 溫度感測器與 LED 日光燈模組透過麵包板與 ESP32 開發板進行連接,確保訊號與電源供應穩定。
- ESP32-CAM 監視器模組則直接連接至電腦或外部電源,提供即時 影像捕捉與傳輸功能。

3. 系統整合與遠端控制:

所有硬體設備與程式運行正常後,系統透過 LINE Bot 平台整合,使用者可以透過手機遠端查詢水溫數據、控制日光燈的開關與亮度,並隨時觀看魚缸的即時影像。此架構實現了魚缸環境的自動化管理與遠端監控,大幅提升使用者的便利性與管理效率。

整體架構設計強調模組化與易擴展性,為未來功能升級與系統擴充提供良好基礎。

3.3-2 整體流程圖[圖 3.3]詳細說明:

本專題系統架構涵蓋程式開發、硬體連接與遠端通訊整合三大階段,確 保智慧魚缸系統的穩定運作與便捷管理。

1. 程式撰寫與開發環境設定:

首先,在 Arduino IDE 中撰寫包含溫度感測器、日光燈控制與監視器功能的程式碼。完成程式撰寫後,準備 ESP32 開發板及 ESP32-CAM 監視器模組,並將其與電腦進行連接,為後續程式上傳做準備。

2. 硬體連接與測試:

將 DS18B20 溫度感測器與 LED 日光燈模組透過麵包板與 ESP32 開發板連接,確保接線正確且穩定。完成硬體連接後,將程式碼上傳至 ESP32。若上傳失敗,需先檢查程式碼是否有錯誤,再確認硬體接線是否正確。上傳成功後,可透過 Arduino IDE 的序列監控視窗即時查看水溫數據,並觀察日光燈是否依程式指令正常運作。

3. LINE Bot 建立與整合:

接著,於 LINE Developer 平台建立 LINE Bot, 並將該 Bot 新增至手機上的 LINE 群組。完成後,將 LINE Bot 的相關程式碼整合進 Arduino 程式中,再次上傳至 ESP32。若 LINE Bot 無法回應, 需檢查 Wi-Fi 連線設定與網路狀態。成功連接後, LINE Bot 將能即時回傳水溫數據與監視器影像連結,並控制日光燈的運作。

整體架構設計強調軟硬體的協同運作與遠端互動功能,實現智慧魚缸的自動化監控與便捷管理,為使用者提供高效且可靠的養殖體驗。

4.建置:

本計劃採用 ESP32 DevKit和 ESP32-CAM 作為核心開發板,配合 DS18B20 溫度感測器進行水溫監測。攝影機部分使用 ESP32-CAM 內建的 OV2640鏡頭,提供即時影像功能;日光燈則用 LED WS2812來實現。系統程式撰寫採用 Arduino IDE,並透過 LINE Messaging API 實現與用戶的互動。

硬體接線部分:

- 1. DS18B20接 ESP32 DevKit:
 - 紅線(VCC)接3.3V
 - o 黑線 (GND) 接 GND
- 2. ESP32-CAM 燒錄方式:
 - o 使用 USB 轉 TTL 工具,將 ESP32-CAM 連接至電腦。
 - o GND 接 GND, VCC 接3.3V, RX 接 TX, TX 接 RX。
- 3. LED WS2812日光燈:
 - 。 日光燈 VCC 接 ESP32 5V, GND 接 GND, 信號腳(IN)接 GPIO 數據腳位。

程式部分,透過 Arduino IDE 編寫並上傳至 ESP32, LINE Bot 用於遠程操作與通知功能,包括查詢水溫、控制日光燈,以及提供即時影像連結等功能。

第肆章 系統分析與設計

4.1 摘要

本專題成功實作了一套結合多種硬體設備的智慧魚缸管理系統,主要硬體包括 ESP32 DevKit V1 開發板、ESP32-CAM 影像模組、DS18B20 溫度感測器以及 LED WS2812 日光燈條。系統透過這些元件的協同運作,實現了魚缸環境的遠端監控與控制功能。

在軟體部分,採用 Arduino IDE 作為開發環境,撰寫完整的控制與通訊程式。系統能即時讀取 DS18B20 感測器傳回的水溫數據,並將這些資訊透過 LINE Bot 平台傳送給使用者,方便遠端監控魚缸環境。根據水溫的變化,系統自動調整 LED WS2812 燈條的顏色,模擬不同光照效果,為魚群提供適宜的生活環境。

此外,ESP32-CAM 模組負責捕捉魚缸內部的即時影像,並將影像串流整合至 LINE Bot,使用者能隨時透過手機查看魚缸狀況,提升管理的即時性與便利性。整體系統設計不僅提升了魚缸的管理便利性,也展現了物聯網技術在智慧養殖領域的應用潛力。

4.2 系統架構

本專題系統架構由硬體與軟體兩大部分組成,透過緊密整合實現智慧魚缸的遠端監控與自動化管理。

1. 硬體組成

• ESP32 DevKit V1

作為系統的主要控制單元, ESP32 DevKit V1 負責接收感測器數據、處理控制邏輯, 並透過內建的 Wi-Fi 功能實現無線資料傳輸, 確保系統能與遠端平台即時通訊。

• ESP32-CAM

用於視覺監控,負責捕捉魚缸內的即時影像,並將影像資料透過無線網路傳送至使用者端,讓飼主能隨時觀察魚群的狀態,提升管理的即時性與便利性。

• DS18B20 溫度感測器

持續監測魚缸內的水溫,提供準確的環境溫度數據,作為系統自動調節光照及其他控制策略的重要依據。

• LED WS2812 日光燈條

根據水溫的變化自動調整燈光顏色,模擬自然光照環境,不僅提升 魚群的生活品質,也增強魚缸的觀賞效果。

2. 軟體組成

Arduino IDE

作為系統的開發環境,Arduino IDE 用於撰寫、編譯及上傳控制程式至 ESP32,並提供豐富的函式庫支援,簡化硬體控制與通訊開發流程。

• LINE Bot API

負責實現系統與使用者之間的遠端互動,透過 LINE Bot 平台即時傳送水溫數據、影像連結及控制指令,讓使用者能隨時掌握魚缸狀況並進行遠端操作。

4.3 實作流程

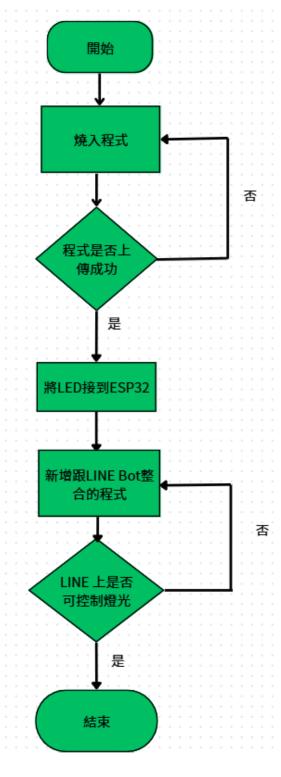


圖 4.1 日光燈流程圖

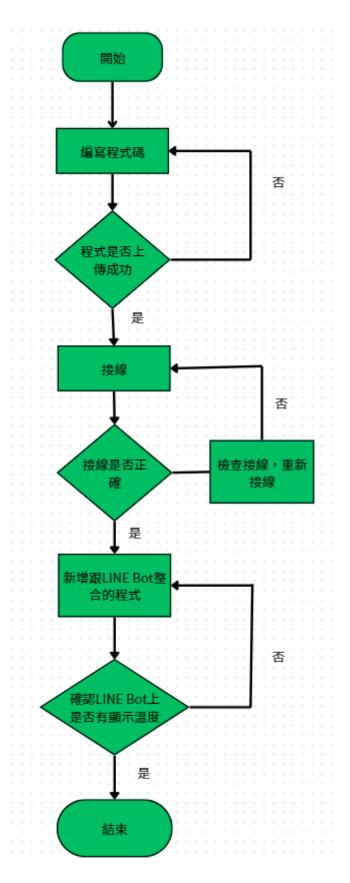


圖 4.2 溫感器流程圖

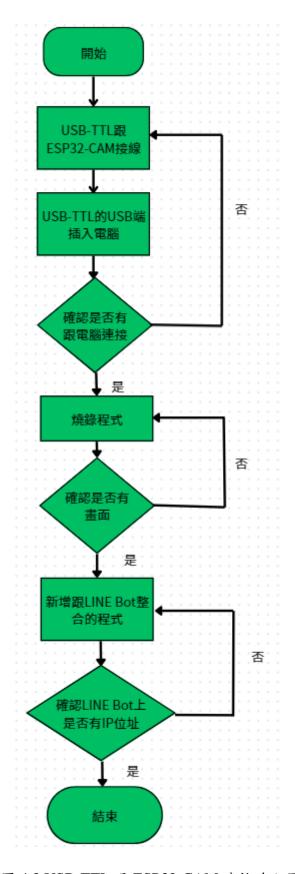


圖 4.3 USB-TTL 跟 ESP32-CAM 連接流程圖

4.3-1 日光燈控制流程[圖 4.1]詳細說明:

把日光燈程式用 Arduino IDE 寫好,將所有程式上傳到 ESP32 板之後,開始接線,接線方式如下:[圖 4.4]

- ▶ VCC: 連接到 ESP32 DevKit V1 的 5V 輸出端口。
- ▶ GND: 連接到 ESP32 DevKit V1 的 GND 端口。
- Do: 連接到 ESP32 DevKit V1 的數位腳,例如 G5。

接線完並檢查所有接線是否無誤,如果無誤就可以新增跟 LINE Bot 整合的程式,新增完就可以在 LINE Bot 上執行並確認是否可以控制日光燈開關,如果可以就結束了。

4.3-2 溫感器控制流程[圖 4.2] 詳細說明:

本計畫選用 DS18B20 溫度感測器。溫感器程式確認上傳到 ESP32 板後,就可以開始接線,本專題選用的溫感器有三條接線,分別是:[圖 4.5]

- ▶ 紅色線 (VCC):接到 ESP32 DevKit V1 的 3.3V,提供電源給感測器。
- ▶ 黑色線 (GND):接到 ESP32 DevKit V1 的 GND,作為負極。
- ▶ 黄色線 (訊號線): 連接到 ESP32 DevKit V1 的數位腳,例如 G15。

接下來,將這些接線用 杜邦線 連接到 麵包板 上。為了確保穩定的數據傳輸,在紅色(3.3V)與黃色 (訊號線)之間加入 10K 電阻,這是必要的拉高電阻,否則電流會過載。並檢查所有接線是否無誤,如果無誤溫感器就可以正常運作,就可以新增跟 LINE Bot 整合的程式,新增完就可以在 LINE Bot 上執行並確認是否有出現溫度,如果有就可以再 LINE Bot 上觀察溫度變化。

- 4.3-3 將 USB-TTL 轉接器與 ESP32-CAM 正確連接,接著,將 USB-TTL 的 USB 接頭插入電腦,確認設備是否成功連接至電腦。然後開啟 Arduino IDE,選擇 ESP32-CAM 和序列埠,載入測試程式並進行燒錄。燒錄完成後,重啟 ESP32-CAM 並觀察 Arduino IDE 的序列監視器,檢查是否有正確的監控畫面 輸出。若未出現監控畫面,就檢查程式碼和 WI-FI 是否有連接,並重新編譯、上傳,如有畫面且功能正常,就可以新增跟 LINE Bot 整合的程式,新增完就 可以在 LINE Bot 上執行並確認是否有出現 IP 位址,如果有就結束。[圖 4.3] 接線方式如下: [圖 4.6]
 - ➤ ESP32-CAM GND→USB-TTL GND,接地。
 - ➤ ESP32-CAM U0R→USB-TTL TXD, ESP32-CAM 的 RX 接到 USB-TTL 的 TX。
 - ➤ ESP32-CAM U0T→USB-TTL RXD, ESP32-CAM 的 TX 接到 USB-TTL 的 RX。
 - ➤ ESP32-CAM 5V→USB-TTL 5V,提供 5V 電源。
 - ▶ 燒綠前 ESP32-CAM GPIO0 短接到 GND,才會進入燒錄模式。



圖 4.4 日光燈

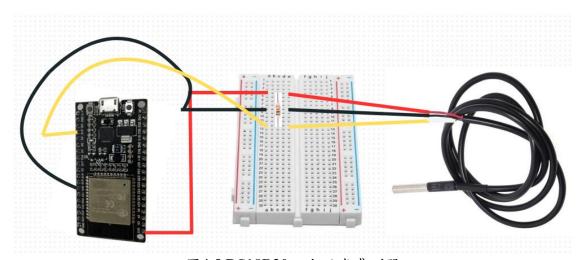


圖4.5 DS18B20防水溫度感測器

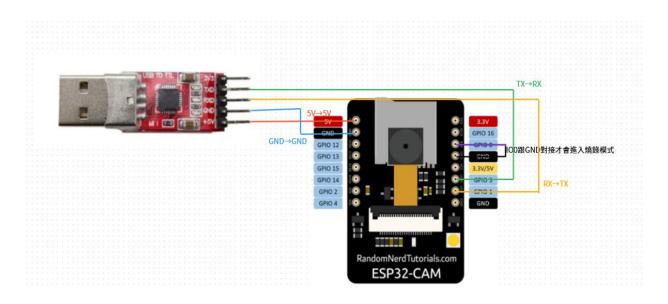


圖4.6 ESP32-CAM

4.4 操作步驟

1. 環境設定:

- ▶ 下載並安裝 Arduino IDE。
- ➢ 安裝 ESP32 的板子套件,以便在 Arduino IDE 中使用 ESP32 系列板子。

2. 硬體連接:

- ▶ 將 DS18B20 溫度感測器連接到 ESP32 的數位引腳。
- ▶ 將日光燈條連接到 ESP32 的 PWM 引腳,以控制燈條的顏 色。
- ▶ 將 ESP32-CAM 跟 USB-TTL 進行連接。

3. 程式設計:

▶ 使用 Arduino IDE 撰寫程式, 讀取 DS18B20 的溫度數據。

根據溫度設定燈條顏色:

低於 25°C 顯示藍色;

25°C 至 30°C 顯示綠色;

30°C以上顯示紅色。

- ▶ 使用 Wi-Fi 功能將溫度數據傳送到 LINE Bot。
- ▶ 使用 Arduino IDE 撰寫程式,使日光燈開啟,但在 LINE 上傳開燈是無法使用因為在 LINE 上沒辦法去控制 ESP32 所以要在別的地方建立程式讓他去控制。
- ▶ 使用 Arduino IDE 撰寫程式,使監視器有畫面。

4. 遠端顯示:

- ▶ 設定 LINE Bot 以接收溫度數據、控制日光燈開關,以及監視器的 IP 位址,並顯示給用戶。[圖 4.7]
- ▶ 輸入監視器的 IP 位址,就會顯示監視器的設定畫面,按下網頁最下面的 start stream,就會有畫面了。[圖 4.8]、[圖 4.9]



圖 4.7 LINE Bot 介面

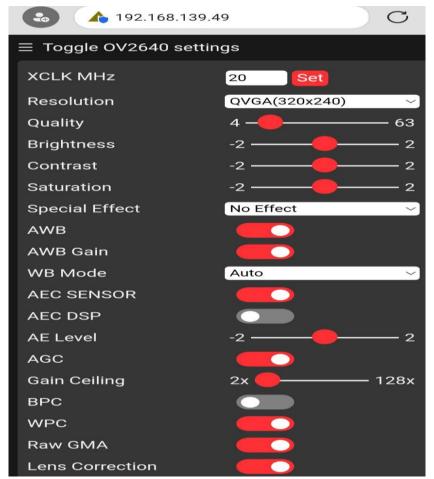


圖 4.8 ESP32-CAM 畫面

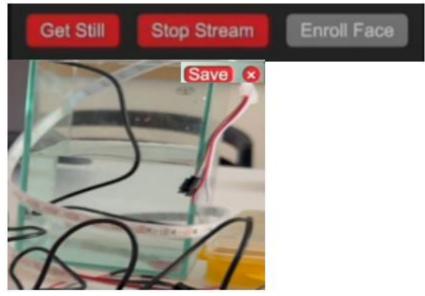


圖 4.9 ESP32-CAM 畫面-2

第伍章 結論

本專題成功建構了一套基於 ESP32 平台的智慧魚缸管理系統,整合了溫度感測、日光燈控制、影像監控與遠端通訊等多項功能,充分展現了物聯網技術在水族環境管理上的實用性與可行性。系統採用 DS18B20 感測器進行即時水溫監控,能準確掌握魚缸內環境變化,確保水溫維持在適合魚類生存的穩定範圍內,降低環境波動對魚群健康的影響。

此外,透過對日光燈的自動控制,使用者無需手動操作,即可維持魚缸內適當且穩定的光照條件,模擬自然光照節律,促進魚類與水草的健康成長。ESP32-CAM 模組則提供即時影像傳輸功能,使使用者能隨時透過遠端裝置查看魚缸狀況,及早發現異常,提升管理的即時性與便利性。

整體系統結合 LINE Bot 平台,實現遠端互動功能,使用者可透過手機查詢水溫數據及監控畫面,進一步提升系統的智能化與易用性。該系統不僅實現了魚缸環境的自動化管理,也展現了物聯網系統整合的強大能力,為未來智慧養殖、智慧家庭等相關應用場域奠定了良好的技術基礎與實踐經驗。

参考文獻

- [1] Arduino維基百科 https://zh.wikipedia.org/zh-tw/Arduino
- [2] 認識 Arduino 與 IDE 整合環境說明 https://dic.vbird.tw/arduino/unit01.php
- [4] ESP32 DevKit V1

 https://www.sdmodel.com.tw/content.php?cn=item&tid=1263&start=
 0
- [5] ESP32-CAM ESP32-CAM 開發版(一): 簡介與燒錄程式 https://swf.com.tw/?p=1723
- [6] DS18B20介紹
 https://www.ariat-tech.tw/blog/the-ultimate-guide-to-the-ds18b20-digital-temperature-sensor.html#t1
- [7] LINE Bot介紹
 https://www.pintech.com.tw/tw/article/224/line-bot-explained
- [8] ChatGPT維基百科 https://zh.wikipedia.org/zh-tw/ChatGPT
- [9] Arduino的應用 A108011.pdf
- [10] 浸泡式溫度感測器DS18b20 Arduino開發 浸泡式溫度感測器DS18b20 Arduino開發 | 量測苦活就交給它
- [11] EP32CAM基礎範例教學 | arduino wifi YouTube

附 錄

温感器和日光燈程式碼

```
### reliable ddfFile | Description | Descri
```

```
bool lightState = false; // 預設燈光狀態為關閉
                void setup() {
    serial.begin(115200);
    40
    41
                   FastLED.addLeds<wS2812, LED_PIN, GRB>(leds, NUM_LEDS);
FastLED.setBrightness(BRIGHTNESS);
FastLED.clear();
FastLED.show();
Serial.println("WS2812 LED initialized");
                  WiFi.begin(WIFI_SSID, WIFI_PASSWORD);
Serial.print("Connecting to WiFi");
while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
    delay(500);
    serial.print(".");
                     }
<mark>Serial.println("\nWiFi connected");</mark>
                    sensors.begin();
Serial.println("Temperature sensor initialized");
                void loop() {
  unsigned long currentMillis = millis();
                      // 溫度感測
if (currentMillis - lastTemperatureTime >= temperatureInterval) {
    lastTemperatureTime = currentMillis;
    sensors.requestTemperatures();
    float temperature = sensors.getTempCByIndex(0);
    Serial.println("Temperature: " + String(temperature) + "°C");
    65
    66
67
68
                                          邓測後根據燈光狀態來顯示顧色
    70
71
                         if (lightState) (
                    sendLineMessage("當前溫度: " + String(temperature) + "°C");
sendToWebhook("當前溫度: " + String(temperature) + "°C");
              // 檢查 Firebase 控制指令 checkFirebaseCommand();
           // 設定 LED 颜色
void setLEDColor(int r, int g, int b) {
   for (int i = 0; i < NUM_LEDS; i++) {
      leds[i] = CRGB(r, g, b);
              FastLED.show();
Serial.println("LED color set to: " + String(r) + "," + String(g) + "," + String(b));
          // 發送 Line 訊息
void sendLineMessage(String message) {
if (WiFi.status() == WL_CONNECTED) {
WiFiClientSecure client;
client.setInsecure(); // 測試用,暗過憑證驗證
                  HTTPclient https;
https.begin(client, LINE_API_URL);
https.addHeader("content-Type", "application/json");
https.addHeader("authorization" "Bearer" + CHANNEL
```

```
144
145
                   http.end();
146
               } else
147
148
                   Serial.println("WiFi 未連接,無法發送訊息到 Webhook");
149
150
           // 檢查 Firebase 控制指令
void checkFirebaseCommand() {
  if (WiFi.status() == WL_CONNECTED) {
    HTTPCClient http;
    http.begin(FIREBASE_URL);
151
152
153
154
155
                   int httpCode = http.GET();
if (httpCode == 200) {
   String payload = http.getString();
   Serial.println("Firebase payload: " + payload);
156
157
158
159
160
                       162
163
164
165
166
167
168
                       | }

// 檢查 Firebase 是否有關燈指令
else if (payload.indexOf("off") >= 0) {
    if (lightState) { // 如果目前燈光為開啟狀態,才會關燈
        lightState = false;
        setLEDColor(0, 0, 0); // 關燈
        Serial.println("Firebase 命令:關燈");
169
170
171
172
173
174
175
176
177
                       Serial.printf("Firebase 讀取失敗: %d\n", httpCode);
179
```

```
148
149
150
           // 檢查 Firebase 控制指令
void checkFirebaseCommand() {
    if (wiFi.status() == WL_CONNECTED) {
        HTTPClient http;
        http.begin(FIREBASE_URL);
        int httpCode == http.GET();
        if (httpCode == 200) {
            String payload = http.getString();
            Serial.println("Firebase payload: " + payload);
151
152
153
154
155
156
157
158
159
160
161
                      162
163
164
165
166
167
                      168
169
170
171
172
173
174
175
176
177
                      selse {
Serial.printf("Firebase 讀取失敗: %d\n", httpCode);
180
                   http.end();
182
```

-25-

```
→ Apps Script 程式

1 // ■ 普爾爾爾巴思 LTNE Bot Token(電 Line Developers 後給的 Channel access token (long-lived))

2 const LTNE (MANNEL_ACCESS_TOKEN = "Q168uf]RAHQ22IZBTX81/ZhKIelidq8vsmnc/8P+bISYZFXXPIKRnCORfive3m2Kglq8Sk2UJ7M21TmJNNtxkX9YFhUDLUNd3STrHmbD76N8SA42LxsKNSh8jboc9iVRa7S/poKoVKyQxFgiPxhnoiud884t89/10/w1cDny11FU=";
         // 図 普換点物的 Firebase Realtime Database URL(結尾配得是 /ledCommand.json)
const FIREBASE_URL = "https://esp32-c2dc6-default-rtdb.asia-southeastl.firebasedatabase.app/ledCommand.json";
        // 主程式 - 盧重燈 Line 傳達來的訊息

function doPost(e) {
  const contents = JSON.parse(e.postData.contents);
  const userNessage = contents.events[0].message.text;
  const replyToken = contents.events[0].replyToken;
            > } else {
    replyToUser(replyToken, "講輸人「開燈」或「戴燈」來控制設備!");
    return; }
            // 為人 Firebase Realtime Database const response = UnlFetchApp.fetch(FIREBASE_URL, { method: "put", contentType: "application/json", payload: '"' + command + '"', });
31
32
33
34
             replyToUser(replyToken, `己${userMessage}`);
         // 回職用組織的

function replyToUser(replyToKen, msg) {

    const url = "https://apl.line.me/v2/bot/message/reply";

    const payload = JSON.stringify({

        replyToKen: replyToKen,

        messages: {{ type: "text", text: msg }}

});
contentType: application; payload: payload: payload: });
                51
```

firebase 程式

- 1 ledCommand
- 2 :
- "off" 3

▶ 監視器程式碼

```
#include cMIFI.hb
#include cMIFICIentSecure.hb
#define CMMERA_MODEL_AI_THINKER // Has PSRAMM
#include "esp_camera.h" //視函数式
#include "camera_pins.h"
#include CHITPClient.hb
// WIFI 設定
// WIFI 記述
// WIFI 記述
// "realme 11 56";
Const Char "password = "Typudf5";
Const String [IRL #0] URL = "https://ppl.line.me/v2/bot/message/push";
Const String [IRL #0] URL = "https://ppl.line.me/v2/bot/message/push";
Const String GNAMMEL_ACCESS_TOKEN = "Qloguf9AMQ21ZETXBYT2NKTHeMQ@vsmmc/8P+bISYZFEXPlKRnCORFUee3m2Kglq8Sk2UJMPQ2TmJNMtxXXSVFHUDLUMd3STrNmbD7GN8sA42LxsKNSh8jboc9lVRa7S/poKdVKyQxFglPxhno1wd884t89/10/w1cDnyllFU-";
Const String USER_ID = "U7222ec3SSbb97b21Sibc4de717f12e60";
void sendLineMessage(String message) {
    HTTPClient http;
    http.begin(LTME_APT_URL);
    http.addMeader("Content-Type", "application/json");
    http.addMeader("Authorization", "Bearer " + CHANNEL_ACCESS_TOKEN);
   String postData = "{\"to\":\"" + USER_ID + "\",\"messages\":[{\"type\":\"text\",\"text\":\"" + message + "\"}]}";
   Serial.printf("Error sending message to Line: %d\n", httpResponseCode);
void setup() {
    Serial.begin(115200);
    Serial.setDebugOutput(true);
    Serial.println();
                camera_config_t config;
  49
                config.ledc_channel = LEDC_CHANNEL_0;
  50
                config.ledc_timer = LEDC_TIMER_0;
  51
                config.pin_d0 = Y2_GPI0_NUM;
                config.pin_d1 = Y3_GPIO_NUM;
config.pin_d2 = Y4_GPIO_NUM;
  52
  53
                config.pin_d3 = Y5_GPIO_NUM;
  54
  55
                config.pin_d4 = Y6_GPIO_NUM;
  56
                config.pin_d5 = Y7_GPIO_NUM;
  57
                config.pin_d6 = Y8_GPIO_NUM;
  58
                config.pin_d7 = Y9_GPIO_NUM;
                config.pin_xclk = XCLK_GPIO_NUM;
config.pin_pclk = PCLK_GPIO_NUM;
  59
  60
                config.pin_pclk = Pclk_GPIO_NOM;
config.pin_vsync = VSYNC_GPIO_NUM;
config.pin_href = HREF_GPIO_NUM;
config.pin_sscb_sda = SIOD_GPIO_NUM;
config.pin_sscb_scl = SIOC_GPIO_NUM;
config.pin_pwdn = PWDN_GPIO_NUM;
  61
  62
  63
  64
  66
                config.pin_reset = RESET_GPIO_NUM;
  67
                config.xclk_freq_hz = 20000000;
  68
                config.frame_size = FRAMESIZE_UXGA;
                config.pixel_format = PIXFORMAT_JPEG;
  69
                config.grab_mode = CAMERA_GRAB_WHEN_EMPTY;
  70
                config.fb_location = CAMERA_FB_IN_PSRAM;
  71
  72
                config.jpeg_quality = 12;
  73
                config.fb_count = 1;
  74
  75
                if (config.pixel_format == PIXFORMAT_JPEG) {
  76
                    if (psramFound()) {
  77
                        config.jpeg_quality = 10;
  78
                        config.fb_count = 2;
                        config.grab_mode = CAMERA_GRAB_LATEST;
  79
  80
                     } else {
  81
                        config.frame size = FRAMESIZE SVGA;
                        config.fb_location = CAMERA_FB_IN_DRAM;
  83
                } else {
  84
 85
                    config.frame_size = FRAMESIZE_240X240;
 86
 87
                esp_err_t err = esp_camera_init(&config);
if (err != ESP_OK) {
  88
  89
                   Serial.printf("Camera init failed with error 0x%x", err);
  90
  91
                    return:
  92
  93
```

```
WiFi.begin(ssid, password);
 95
        WiFi.setSleep(false);
       Serial.print("Connecting to WiFi...");
 96
       while (WiFi.status() != WL_CONNECTED) {
 97
98
         delay(500);
         Serial.print(".");
99
100
101
       Serial.println("\nWiFi connected!");
102
       startCameraServer();
103
       Serial.print("IP Address: ");
104
105
       Serial.println(WiFi.localIP());
106
107
       // 發送 IP 地址到 Line
      String ipMessage = "ESP32-CAM IP 地址: " + WiFi.localIP().toString();
108
109
      sendLineMessage(ipMessage);
110
111
112
     void loop() {
      unsigned long currentMillis = millis();
113
114
       if (currentMillis - previousMillis >= interval) {
115
116
        previousMillis = currentMillis;
         String ipMessage = "ESP32-CAM IP 地址: " + WiFi.localIP().toString();
117
         sendLineMessage(ipMessage);
118
119
         Serial.println("IP 地址已發送到 Line bot");
120
121
```

-28-



成員03 - E-mail 成員03 - 學校系級班級 ** https://mail.google.com/mail/u0/7%-79330ecd35&view=pt&search=ali&permithid=bread-f:1828836030716192863&simpl=mag-f:1828836030716 2025/46 晚上6:15	成員05 - 手機號碼 格式: 09XX-XXX-XXX 範例: 0912-123-456
嶺東科技大學-資訊管理系-四-A	
	https://mail.google.com/mail/u/0/?ik=79330ecd35&view=pt&search=all&permthid=thread-f;1828836030716192863&simpl=msg-f;1828836
成員04 - 姓名	
柳承佑	
DEATH	2025/4/8 晚上8:15 Gmail - 2025第8屆「致青春·創末來全國選拔大賽」【科技應用組 】初譽報名收件表單
成員04 - 手機號碼 格式: 09XX-XXX-XXXX 輸例: 0912-123-456	成員05 - E-mail
成員04 - E-mail	
	-A C - OH Int 4 1877 18
成員04 - 學校系級班級	成員05-學校系級班級
格式:XX大學-XX系-年級-班 例:数理科技大學-企館系-二A	格式:XX大哪-XX系-年級-班
	例: 致理科技大學-企管务-三-A
嶺東科技大學-資訊管理系-四-A	
	嶺東科技大學-資訊管理系-四-A
成員05 - 姓名	
王网新	
指導老帥01- 姓名	West A selection of the contract of the contra
	提案企劃書(你的PPT)
	*
https://mail.google.com/mail/u/0/?k=79330ecd35&view=pt&search=all&permthid=thread-f:1828836030716192863&simpl=msg-f:18288360307	資料審查相關文件網址: https://pse.is/5nbmzb 提案企劃書:國際名稱·隊及姓名·提案企劃書
2025/4/8 晚上8:15 Gmail - 2025第8屆「敦青春·創未來全置顕叔大賽」【 科技應用組 】初審報名收件表單	已提交的檔案
陳健忠	無樂園-陳昱廷-搜案企劃書-陳昱廷.pdf
40-300-4-47 a. c. or 444.07 mg	
指導老師01-手機號碼	
格式:09XX-XXX-XXX 例:0900-111-222	資料審查(你的學生證、個資同意書、計畫提案同意書
	*
	資料審查相關文件網址:https://pse.ls/5nbmzb 文件名稱:關隊名稱-隊長姓名-賽科審查
指導老師01-服務學校/單位	已提交的檔案
格式:XX大學-XX系 例:致理科技大學-企管系	□使来的 他
	■ 魚樂園·陳昱廷·資料審查・陳昱廷.pdf
續東科技大學。資訊管理系	■ 無來的 除立片,具件會量,除立片,pUI
性神水(元0.4 随至	上傳前再次確認資訊是否有誤,團隊資料作用參賽名單和獎狀,務必再三檢查
指導老師01-職稱	工程即行为证明其前起口方式,回除其代目而更其口手和关系,仍即行二位旦
例:剛教授	
	表單項寫完會將副本寄至信箱,若有修改團求請直接重新項寫,將以最新的提交資料為主,謝謝。
助理教授	农平央和元目内租中可主日相,有为移以而不明显汉革制、4条。而从版制的建义具件为工,面面 若有問題清致電於(02)2257-6167#1292 致理科大商成中心詢問。

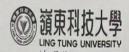
1/3 學年度第)學期

教師綜合輔導紀錄表

填表日期:114年3月11日

_)月份		填衣口捌·//十千)月 口						
教	師姓名 陳健忠		所屬系所	資訊管	理系				
	輔導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
1	實務專題(三)	B# 274	咨管4A	14年3月11日	共 時 🕽 分				
輔導項目	鱼樂園	個人工作進度	個人工作進度回報與任務指派: 电子文学整合 LTME BUT						
	輔導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
2	實務專題(三)	随便思	省博4月	14 3月 日	共 時 🗘 分				
輔導項目	里 專題	個人工作進度	討論結果: □1.缺席 □2.分數:						
0	輔導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
3	實務專題(三)	以金属	松垂瞎 省安4A 114年3月11日						
輔導項目	■ #題 包 題	個人工作進度	討論結果: □1. 缺席 □2. 分數:						
	輔導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
4	實務專題(三)	王南新	省管4A	14年3月11日	共 時 分				
輔導項目	■ 專題	個人工作進度	回報與任務指派:	ES LINE BOT	討論結果: □1.缺席 □2.分數:				
- 1	輔導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
5	實務專題(三)	构琢场	資管4月	114年3月11日	共│時 ○分				
輔 導項目	東東國	個人工作進度	回報與任務指派: 支援署 64.977		討論結果: □1.缺席 □2.分數:				
輔導學	5生人次合計 5 人	輔導時間合	計 5時 0分	分 教師簽名	的健康				

- 一、本表以月為單位。任課教師請於次月 5 日前將本表繳交至系(所)辦彙整,由系(所)辦彙整統計表後擲交教學發展中
- 二、本表留存各系評鑑備查,並請受輔導學生於專題複審前至系辦領回影本,放至專題報告書附錄之中。 三、學生簽名欄,由受輔導學生簽名。



113學年度第2學期

教師綜合輔導紀錄表 _{塩表日期:||}4年4月 1日

	— 4月份	ì	填表日期:							
4	牧師姓名	陳健忠		所屬系所 資言						
,	\$1	導課程	學生簽名	輔導時間(分)						
1	實務專題(三)		陳息世	班級 習營UA	輔導日期	共 時⑦分				
輔導項目			個人工作進度	討論結果: □1. 缺席 □2. 分數:						
2	輔	導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
	實務	專題(三)	陳捷思	省管4A	4年4月 日	共│時D分				
輔導項目	鱼绿质		個人工作進度 Word 小有人以	計論結果: □1. 缺席 □2. 分數:						
3	輔	導課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
	實務-	專題(三)	林垂	省管4月	14年4月1日	共 時 ①分				
輔導項目	● #題		個人工作進度	討論結果: □1. 缺席 □2. 分數:						
4	輔当	学課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
4	實務具	界題(三)	王南新	省档4A	4年4月 日	共 時门分				
輔導項目	●樂園		7	回報與任務指派		討論結果: □1. 缺席 □2. 分數:				
5	輔導	課程	學生簽名	班級	輔導日期	輔導時間(分)				
	實務專	題(三)	柳桃	資管4	11年4月1日	共 時D分				
輔導項目	9.00		個人工作進度 Word 小为 2分	回報與任務指派		討論結果: □1. 缺席 □2. 分數:				
輔導學	生人次合計	51	輔導時間合意	计 5時 ()	分教師簽名	键步				

備註:

- 一、本表以月為單位。任課教師請於次月 5 日前將本表繳交至系(所)辦彙整,由系(所)辦彙整統計表後擲交教學發展中
- 二、本表留存各系評鑑備查,並請受輔導學生於專題複審前至系辦領回影本,放至專題報告書附錄之中。 三、學生簽名欄,由受輔導學生簽名。

113 學年度

嶺東科技大學

資訊管理系

魚樂園