一、**指導老師**：洪若偉 老師

二、**組　　員**：王晨宇(11227030)

三、**系統環境**：

軟體：Python、Visual Studio Code

硬體：MAC 電腦、網路設備

通訊協定：HTTP、TCP/IP

四、**系統功能與特色**：

(一)功能

1. **互動式地圖操作**

使用者可直接在地圖上點選起點與終點，系統會自動規劃最短路徑，並顯示道路距離、經過路段數、平均行車速度及預估行車時間。

2. **GNN 模型預測結果**

利用圖神經網路（GNN）分析歷史交通資料與道路之間的關聯，推估缺乏政府監測資料路段的行車速度，並結合政府交通資料計算整體路線的預估行車時間。

(二)特色

本專結合圖神經網路（GNN）與互動式地圖，讓使用者能夠直接選擇起點與終點，系統利用 GNN 模型分析道路之間的關聯，推估缺乏監測資料路段的行車速度，減少交通資料不足所造成的限制，讓路線規劃與行車時間估算更加完整。

