

一、指導老師：洪士程 老師

二、組 員：張舜（10827001）、趙建豪（10827037）

邱佳澤（10827051）、涂智程（10827077）

林旻樺（10827099）

三、系統環境：

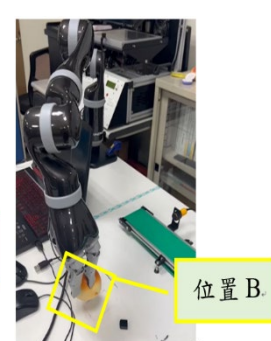
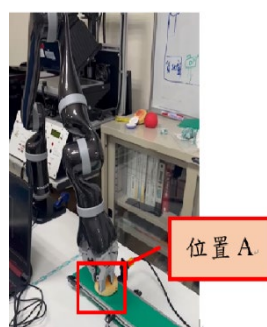
軟體:Anaconda3、Conda 命令、Anaconda prompt、Python、Jupyterhub、OpenCV  
YOLOv4、Visual Studio 2022、Git、MySQL、Heroku、Visual Studio Code、Linebot、  
Ngrok。

硬體：Inter RealSense D435i 深度攝影機、KINOVA® Gen2協作型機械手臂、輸送帶。

四、系統功能與特色：

(一)功能：

- 1.開啟攝影機及框出顯示畫面中餐點。
- 2.手臂於位置 A(輸送帶上)抓取餐點。
- 3.手臂將餐點由位置 A 移動至位置 B。



(二)特色：

- 1.以機械代替人力，減少成本。
- 2.藉由影像辨識去檢視餐點庫存。
- 3.資料庫可顯示餐點種類。
- 4.利用 Linebot 系統點餐。

(三)系統：

- 1.Linebot 點餐畫面。
- 2.主機端畫面

