專題組別:第十六組

專題名稱: 軌異!怎麼會這樣?-使用 3D 軌跡追蹤解開動物行為

專題組員:林妤蓁、潘旻君、陳柔伊

一、前言

本研究旨在結合物聯網及三維電腦視覺技術,透過攝影機與感測器建立一套智慧化監測系統。使用感測器監控各項參數並採用基於 YOLOv8 與動物軌跡追蹤技術的影像辨識攝影機,實現對動物活動力的智能監控。系統以魚隻作為研究,展示智慧化監測系統的可行性。此系統不僅提供飼主方便觀察魚隻的活動力,還包括即時水質檢測,從而保障魚隻的生活品質。透過 3D 動物軌跡的應用,能夠更精確地監控魚隻的行為模式與健康狀態。在這個魚隻飼養的過程中,系統的應用不僅適用於新手,也對有經驗的飼主帶來實質的益處,有效提高魚隻的生存率及觀賞性。

二、研究動機與目的

本研究將引入 3D 虛擬格線,利用計算機視覺技術,將魚缸中的影像換成虛擬格線,進而追蹤魚隻的運動軌跡和姿態。相對於傳統的觀察方法,3D 虛擬格線提供了更客觀、量化的方式來評估魚隻的行為和生理狀態。這種方法的應用使得對魚隻行為模式和活動力的資訊獲得更為全面,有助於飼主更好地了解和管理飼養環境,實現更自動化且智慧化的養殖方式。

因此本研究的動機在於結合 3D 動物軌跡追蹤、3D 虛擬格線、數據的蒐集,以及容易上手的操作方式。運用感測器、智能裝置和物聯網技術,定期監控觀賞魚缸內的魚隻。同時,結合感測器集集的項數數值進行數據分析,以確保魚缸內項數數值的穩定性。

三、創意敘述

在動物追蹤方面,使用 3D 動物軌跡追蹤相對於 2D 動物軌跡追蹤有著明顯的優勢,3D 動物軌跡追蹤的空間定位與深度感知能力更精確,且對姿態和方向的更精準。此外,3D 動物軌跡追蹤可以用於建立動物所處環境的三維模型,能更全面地了解動物在複雜立體環境中的行為和互動。這些優勢有助於提高研究的精確性和深度,使本組更好地理解魚售的行為模式和生理狀態。

四、系統功能簡介

(一) 3D 動物軌跡追蹤 (Viewpoint Animal 3D Tracking)

透過三維影像追蹤動物在空間中運動軌跡的技術。這種追蹤方法相對於傳統的二維追蹤,提供更全面和準確的運動數據,因為它考慮到了動物在三維空間中的位置和方向。

(二) 3D 虛擬格線 (3D grid virtual)

將魚缸中的影像轉換成虛擬格線,能夠實現對魚隻運動軌跡和姿態的準確追蹤。這種方法不僅提供了對魚隻活動的清晰了解,同時還有助於即時檢測潛在的健康問題或異常行為。魚可能表現出趨態性(靠近牆壁游泳)或潛水,在三維空間中進行追蹤可以很好地區分這兩種行為。

(三) 數據的蒐集與利用

為了應對大數據分析的需求,本研究將建置一個完備的資料庫系統,用於蒐集各項數值資料。這些數據包括溫度、pH值、水質混濁度等,旨在全面監測魚缸內部環境。透過視覺化工具,本研究將提供使用者易於理解的數據呈現方式,從而促進大數據分析的進行。這將有助於後續的改善和相關研究,提高整體飼養管理水平。

(四)容易上手的操作方式

確保系統的普及性,特別是讓非資訊相關人員也能輕鬆操作,本研究將整合聊天機器人技術。這個聊天機器人將提供操作簡單易懂的界面,讓使用者能夠透過互動式對話方式快速了解和操作系統。考慮到現今智慧型手機和通訊軟體的普及,這種操作方式將提高系統的易用性,使更多人能夠輕鬆地監控和管理魚隻的健康。

五、系統架構

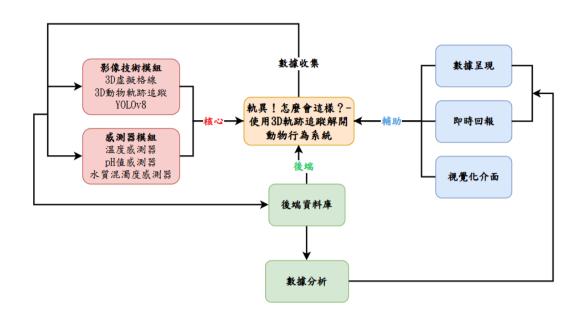


圖 5-1、系統架構圖

六、程式架構

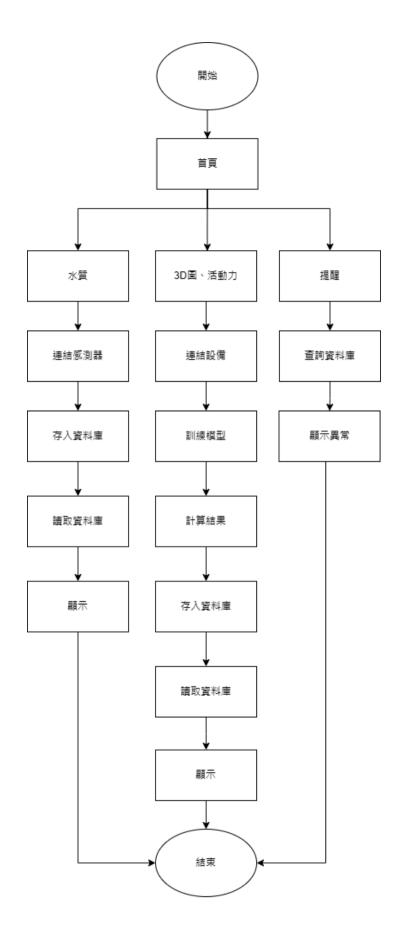


圖 6-1、程式架構圖

七、系統特色

系統利用 3D 虛擬格線技術,將魚缸中的影像轉化為可追蹤的虛擬格線,以精確地監控魚隻的運動軌跡和姿態。這種方法提供了更為精確的數據量化與可視化,能夠生成詳細的運動數據,提供魚隻行為的量化評估,並以直觀的圖形方式展示。同時,系統運用高效的計算機視覺技術自動識別魚隻的行為模式,能夠識別異常行為並及時通知用戶,包括魚隻的游泳速度、轉向頻率及停留時間等,從而幫助飼主了解魚的健康狀況。系統還結合多種感測器進行數據蒐集與分析,實時監控水質參數,如溫度、pH值、溶解氧等,保證養殖環境的穩定性。基於收集到的數據,系統能進行自動化分析,提供水質管理和飼養策略的建議。透過物聯網技術,系統可連接智能設備,使飼主能夠隨時隨地通過移動設備監控魚缸狀況,並能根據水質變化或魚隻異常行為及時發送通知,讓飼主能迅速應對潛在問題。系統設計簡單直觀,讓用戶能夠輕鬆上手,即使是對技術不熟悉的飼主也能快速掌握。系統記錄所有監控和分析數據,方便用戶進行歷史數據檢索和科學研究,促進魚類行為學研究,並在教育和其他水族養殖應用中發揮重要作用。

八、系統開發工具與技術

- 網頁端:html、css、php、bootstrap、xampp、Line Notify。
- 辨識端: python、Yolov8、Open CV、Matplotlib。
- 開發環境: Visual Studio Code。

九、系統使用環境

電腦、手機皆可使用。

十、系統使用對象

需使用追蹤動物在空間中運動軌跡技術之研究者。

十一、系統畫面

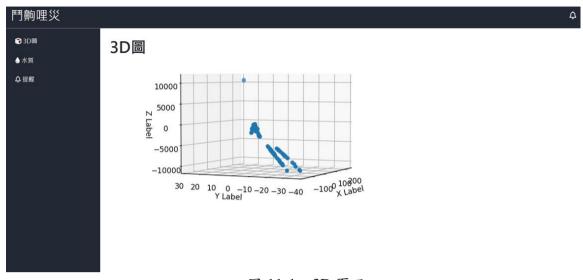


圖 11-1、3D 頁面

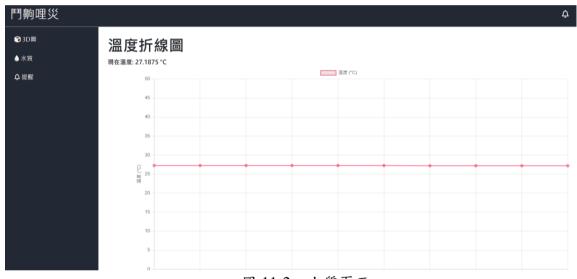


圖 11-2、水質頁面

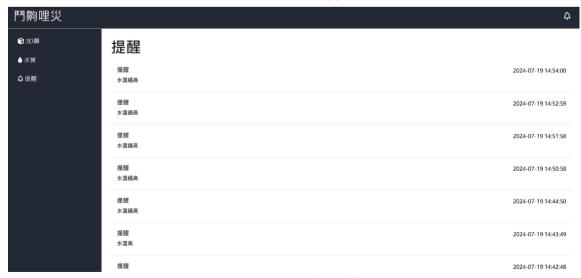


圖 11-3、提醒頁面

十二、結論與未來展望

透過對於三維電腦視覺技術的研究,本研究引入 3D 虛擬格線,能夠更精確地追蹤和分析魚隻的活動模式,提供更詳盡的數據,使飼主更有效地調整飼養環境,且提高魚隻的生存率。還使環境參數的變化監測更為準確,飼主能夠即時捕捉到魚隻的活動模式,同時得知環境參數的實時變化,提供寶貴的數據,並協助其更精準地調整飼養環境,進而提高魚隻的健康狀態和生存率。

(一) 擴展至更多元生物應用

該系統可以擴展至更多類型的水生生物,不僅限於觀賞魚。可以應用於水產 養殖業中的其他魚類、甲殼類和水生植物,幫助養殖業者提高生產效率和養殖環 境的管理。

(二)精細化養殖管理

系統可以進一步集成更多的環境參數監測,例如氨氮濃度、硝酸鹽濃度和二氧化碳濃度等,從而提供更加精細的環境控制功能。這將有助於減少疾病的發生,提高養殖成功率和生產效益。

(三)機器學習與人工智能集成

通過引入機器學習和人工智能技術,系統可以不斷學習魚隻的行為模式和健康狀況,從而提升預測精度和異常檢測能力。AI的應用可以使系統自動調整水質參數,優化飼料使用和餵食時間,提高養殖效率。

(四) 數據分析和大數據應用

隨著系統的推廣和應用,將積累大量的行為和環境數據。這些數據可以用於 大數據分析,幫助研究者深入了解水生生物的行為和環境需求,支持生物學和環 境科學的研究。

(五)教育與科學研究應用

該系統在教育領域有著潛在的應用價值。它可以用於學校和科研機構的水生生物觀察與研究,幫助學生和研究人員直觀地了解水生生物的行為和生態系統的運行。這不僅提高了教育和科研的效率,還激發了人們對於水生生物研究的興趣。

十三、参考文獻

- [1] Hazka Sajid. (2024, January 13). Dismantling Yolov8: Ultralytics' Viral Computer Vision Masterpiece. Unite.AI.https://www.unite.ai/zh-TW/ultralytics-yolov8%E8%A7%A3%E9%87%8B/
- [2] Bryan. (2016, June 6). How To Treat A Sick Betta Fish.Betta Fish Diseases.https://bettafish.org/diseases/
- [3] 張香晧(2018)。利用動物軌跡追蹤系統探討黑棘鯛、布氏鯧鰺及黃鰭棘鯛 游泳行為之研究。國立臺灣海洋大學環境生物與漁業科學學系。
- [4] 小魚老師(2023年6月24日)。鬥魚介紹:魚缸生活環境、繁殖、壽命與疾病。不只一只魚。https://myaquahome.tw/betta-fish-species-profile/
- [5] 唐黛玲(2023)。基於斑馬魚運動軌跡之行為分類系統。國立臺灣師範大學 資訊工程學系。
- [6] 錫昌科技股份有限公司(2024年1月17日)。Track3D 動物三維軌跡追蹤軟體。錫昌生命科學。
 https://bioscience.kyst.com.tw/product/detail/2245?page=1&limit=11&bid=65
- [7] Allan V. Kalueff(2024年1月17日)。三维运动轨迹跟踪系统→鱼类研究。 诺达思(北京)信息技术有限责任公司。 https://www.noldus.com.cn/track3d/fish/
- [8] Ankou-Research-Institute. (2019, December 4). 3D fish tracker using OpenCV and Intel RealSense.https://github.com/Ankou-Research-Institute/3D-fish-tracker
- [9] Fjolnirr. (2020, December 27). Fish Detection, Tracking and Counting using YOLOv3 and DeepSORT. GitHub.https://github.com/Fjolnirr/fish_tracker
- [10] Greg Welch1 & Gary Bishop2. (1997, September 17). An Introduction to the Kalman Filter. https://perso.crans.org/club-krobot/doc/kalman.pdf
- [11] 劉鈞庭(2017)。三維點雲的網格重建演算法。國立交通大學應用數學系數學建模與科學計算碩士班。
- [12] 謝宗倫、洪晟翔、李正宇(2010)。單相機高速運動物體 3D 軌跡重建的新方法。亞洲大學。http://163.17.20.49/AIT2010/ft_148.pdf
- [13] Macnica Galaxy (2023年11月27日)。進化 AI 電腦新視覺。技術文章。

- https://www.macnica.com/apac/galaxy/en/products-support/technical-articles/ai-for-computer-vision/
- [14] 周秉誼(2016)。淺談 Deep Learning 原理及應用。國立台灣大學計算機及資訊網路中心。
- [15] GIGABYTE (2019年6月11日)。AI 人工智慧即將取代人類? 五分鐘帶你讀懂深度學習產業現況與應用案例。AI 人工智慧應用。https://www.gigabyte.com/tw/Article/can-ai-replace-humans-5-minutes-to-understand-dnn-industry-and-applications-part-i
- [16] Bin Lin, Kailin Jiang, Zhiqi Xu, Feiyi Li, Jiao Li, Chaoli Mou, Xinyao Gong & Xuliang Duan. (2021) . Feasibility Research on Fish Pose Estimation Based on Rotating Box Object Detection. Fishes, 6 (4), 65.