**200921會議紀錄**

1. 環境
   1. 向技師申請系上的環境

一張含有 文字 的圖片

自動產生的描述

* 1. 討論將環境移至Azure是否可行

1. 資料庫
   1. 將資料庫放進環境裡
2. 攝像頭辨識
   1. 用Azure IoT中樞管理IoT
   2. 控制板能同時連結Azure以及鏡頭模組
3. 點數回饋(Line Bot)
   1. 針對會員做介面及功能
4. Azure服務
   1. 要用何者管理IoT Hub
   2. 付費與未付費的差異為合用Word呈現
5. 學長建議:
   1. 硬體要能做到分類一大袋的垃圾
   2. 回饋機制: 使用者將一袋垃圾到下去後，把垃圾袋帶回家做二次的使用，這樣就可以節省買垃圾袋的錢

五、下周進度

1. 五張資料表，各要有3筆資料

* 會員
* 回收商
* 放置地點
* 回收種壘
* 丟垃圾的紀錄

2. Line bot 會員介面

3. 硬體清單

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 物品名稱 | 數量 | 價錢 | 照片 | 規格 |
| Esp32 控制板 | 1 | 300 |  |  |
| FC-51感應器 | 4 | 80 | https://www.botsheet.com/cht/wp-content/uploads/infrared-obstacle-avoidance-sensor-fc-51-01.jpeg?v=1597521498 | 尺寸：14\*46\*7mm  重量：3g  電壓：3.3V-5V  芯片：LM393  檢測距離：2 – 30cm  輸出：數碼(0和1)開關輸出 |
| OV2640 MINI 2MP 鏡頭 | 2 | 1020 | Arducam 迷你鏡頭模組 Shield w/ 2 MP Plus OV2640 for Arduino | 像素：200万像素（UXGA 1622X1200）  供电电压：3.3V.  IO电压：1.7V ~3.3V DC.  输出格式： YUV(422/420)/YCnCr422. RGB565/555. 8-bit compressed data.  图片输出速度： UXGA/SXGA 15fps. UXGA/SXGA 30fps. |
| 馬達暫定 | 6 |  |  |  |