

SPRINT REPORT FORM



Proje:Görüntü Aktarımı ve Nesne Takibi	Sprint 05
Proje Sorumlusu:Abdullah Arpacı	Tarih:15.12.2024

Projenin Amacı

Proje Amacı:

- Jetson cihazı üzerindeki kameradan anlık olarak alınan görüntüleri, TCP portu üzerinden kendi bilgisayarına gerçek zamanlı olarak aktarmak ve bu görüntüler üzerinde nesne takibi yapmak.

Beklenen Çıktılar:

- İki bilgisayar arası bağlantının doğru bir şekilde kurulması
- Görüntünün doğru bir şekilde aktarılması
- Aktarılan görüntü üzerinden YOLO kullanılarak nesne takibi yapılması
- Algılanan nesnelerin gerçek zamanlı olarak takibinin sağlanması.

Çalışma Planı ve Durumu	Teknik Bilgiler
Çalışma Planı: <ul style="list-style-type: none">İki bilgisayar arasında haberleşme sağlanması için gerekli olan bilgiler araştırıldı.Araştırılan haberleşme yöntemlerinden en uygun olan seçildi.Sunucu ve İstemci arasında TCP portu üzerinden Socket kütüphanesi kullanılarak bağlantı kurulması için gerekli olan kodlar yazıldı.İki cihaz arası haberleşme başarılı bir şekilde gerçekleştirildi.Görüntü işleme ve işlenen görüntüyü görüntülenmesi için gerekli olan kodlar yazıldı. <hr/> <div><div>Tamamlandı</div><div>Devam ediyor</div><div>Başlatılmadı</div></div> <div><input checked="" type="checkbox"/><input type="checkbox"/><input type="checkbox"/></div>	<ul style="list-style-type: none">Jetson NanoUSB cameraSocket, OpenCV, Struct kütüphaneleriTCP protokolüNesne takibi için YOLO modeli <div>İlk Gözlemler ve Bulgular</div> <div>İlk Bulgular:<ul style="list-style-type: none">Görüntü aktarımı sırasında buffering sorunu yaşanabiliyor. Bu nedenle yazılan kodlar bu duruma uygun şekilde yazılmalı</div> <div>Karşılaşılan Zorluklar:<ul style="list-style-type: none">UDP ve RTSP ile veri aktarımı çeşitli yöntemlerle denendi ama başarılı olunamadı</div>

Notlar