Image Processing Basic 101.ipynb  
  
image = cv2.imread('/content/Lenna.png')

bgr = cv2.split(img)

bgr.append(img)

# İlgili kanallar ayrılmıştır

fig=plt.figure()

columns = 2

rows = 2

for i in range(1, columns\*rows +1):

    img = img\_rgb.copy()

    img[:,:,:] = 0

    if i == 4:

        img[:,:,:] = bgr[i-1]

    else:

        img[:,:,i-1] = bgr[i-1]

    img = cv2.cvtColor(img, cv2.COLOR\_BGR2RGB)

    fig.add\_subplot(rows, columns, i)

    plt.axis("off")

    plt.imshow(img)

fig.tight\_layout()

plt.show()

---------------------------------------------------------------------------

AttributeError Traceback (most recent call last)

[<ipython-input-143-ee9975840852>](https://localhost:8080/) in <cell line: 4>()

**2**

**3** bgr = cv2.split(img)

----> 4 bgr.append(img)

**5** # İlgili kanallar ayrılmıştır

**6**

AttributeError: 'tuple' object has no attribute 'append'

--düzeltilmiş hali  
  
import cv2

import matplotlib.pyplot as plt

# Resmi yükle

img = cv2.imread('/content/Lenna.png')

# BGR kanallarını ayır

b, g, r = cv2.split(img)

# BGR kanallarını bir listeye ekleyin

bgr = [b, g, r]

# İlgili kanallar ayrılmıştır

fig = plt.figure()

columns = 2

rows = 2

for i in range(1, columns\*rows + 1):

    if i == 4:

        img\_combined = cv2.merge((bgr[0], bgr[1], bgr[2]))  # BGR kanallarını tekrar birleştir

    else:

        img\_combined = cv2.merge((bgr[i-1], bgr[i-1], bgr[i-1]))  # Tek kanalı kullanarak yeni bir resim oluştur

    img\_combined = cv2.cvtColor(img\_combined, cv2.COLOR\_BGR2RGB)

    fig.add\_subplot(rows, columns, i)

    plt.axis("off")

    plt.imshow(img\_combined)

fig.tight\_layout()

plt.show()

2. hata

cv2.imshow("Originalimage", img) hata alıyordum

cv2\_imshow(img) #"Originalimage" olarak düzeltildi

Image Pyramid.ipynb

from google.colab.patches import cv2\_imshow

eklendi

Image Segmentation.ipynb

cv2.namedWindow('Road Image')

cv2.setMouseCallback('Road Image', mouse\_callback)

while True:

    # 2 pencere göster

    cv2.imshow('WaterShed Segments', segments)

    cv2.imshow('Road Image', road\_copy)

    # Esc tuşuna basıldığında her şeyi kapat

    k = cv2.waitKey(1)

    if k == 27:

        break

    # Tüm renkleri temizleyin ve 'c'ye basıldığında baştan başlayın

    elif k == ord('c'):

        road\_copy = road.copy()

        marker\_image = np.zeros(road.shape[0:2], dtype=np.int32)

        segments = np.zeros(road.shape,dtype=np.uint8)

    # 0-9 arası bir sayı seçilirse rengi indeksleyin

    elif k > 0 and chr(k).isdigit():

        # chr yazdırılabilir rakama dönüşür

        current\_marker  = int(chr(k))

        # KULLANICININ DİKKATSİZ OLMASI DURUMUNDA KONTROL EDİLECEK KOD

#         n = int(chr(k))

#         if 1 <= n <= n\_markers:

#             current\_marker = n

    # Bir yere tıklarsak, seçtiğimiz işaretçilerdeki dönüm noktası algoritmasını çağırın

    if marks\_updated:

        marker\_image\_copy = marker\_image.copy()

        cv2.watershed(road, marker\_image\_copy)

        segments = np.zeros(road.shape,dtype=np.uint8)

        for color\_ind in range(n\_markers):

            segments[marker\_image\_copy == (color\_ind)] = colors[color\_ind]

        marks\_updated = False

cv2.destroyAllWindows()

plt.imshow(segments)

kısmını colabda çalışmıyor yanı bir pencere açılmadığı için bu kod colab da çalışmıyor

License Plate Recognition.ipynb

pip install pytesseract

kodun başına yukarıdaki yazı eklenerek ilgili kutuphane eklendi

#pytesseract ve tesseract-ocr'yi yüklemek

!sudo apt-get install tesseract-ocr

!pip install pytesseract

pytesseract.pytesseract.tesseract\_cmd = r'/usr/bin/tesseract'

olarak değiştirildi çalışması için kodun

## MeanShift and CamShift Tracking.ipynb

Video akışı yakalama vardı.

Mouse and Trackbar.ipynb

Fare ve izleme cubuğu oluşturduğu için goggle colab da çalışmıyor ama yinede yorum ve başlıklar çevrilip düzenlendi bi şey değiştirilmeden.

Optical Flow.ipynb

Video yakalama vardı yorum ve metinler çevrildi.

Pytesseract 101.ipynb

#pytesseract ve tesseract-ocr'yi yüklemek

!sudo apt-get install tesseract-ocr

!pip install pytesseract

pytesseract.pytesseract.tesseract\_cmd = r'/usr/bin/tesseract'

olarak değiştirildi çalışması için kodun

Video Capture Basic 101.ipynb

PyCharm dan denen di