SORU:

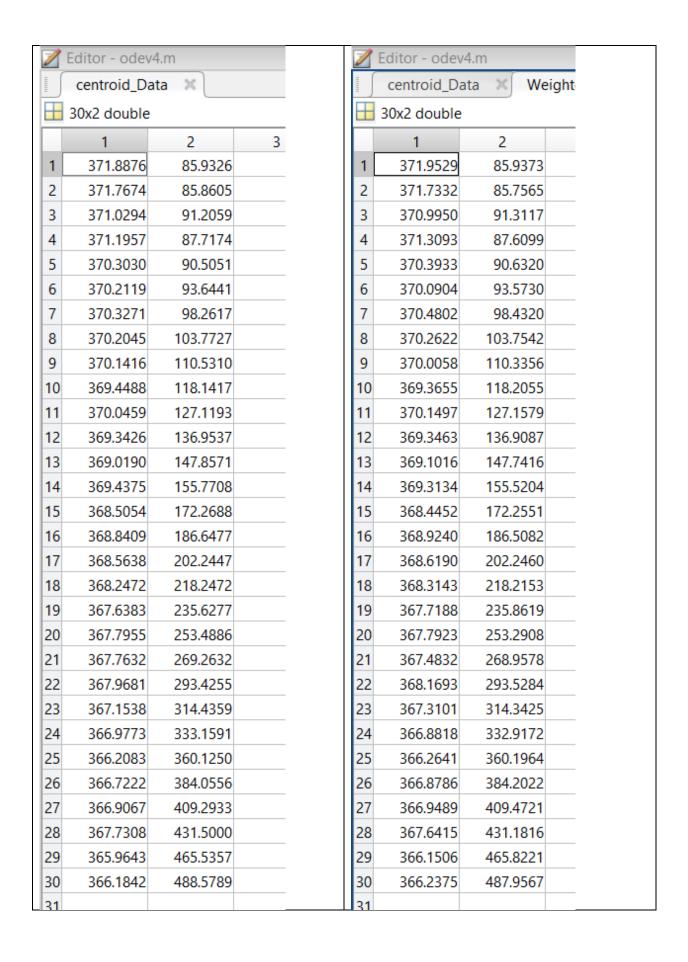
## Yansıtıcı işaret yakalama

Top Bırak görüntülerindeki topun merkezini dersde anlatılan iki yöntemi kullanarak hesaplayınız Görüntüyü kalibre ederek hız ve ivmeyi hesaplayınız.

## CEVAP:

```
clc, clear;
%kalibre fonksiyonu
S = [0 80; % 1.
0 109; % 2.
103 72; % 3.
103 1111; % 4.
load calib im.txt;
I = calib im;
x = calculate conformal(I, S, 1);
vidObj = VideoReader('C:\ballDrop1.avi'); %video yükleniyor
k=0; %video içi sayma değişkeni
while hasFrame(vidObj) %video frame sayısı kadar döngü
    k=k+1; %her frame için k yı arttırıyor
   RGB = readFrame(vidObj); %her frame RGB değişkenine
yazılıyor
    I = rgb2gray(RGB); %gri tonlama
bw = im2bw(I, 0.60); %ilk ödevden threshold değeri alındı
```

```
bw= medfilt2(bw,[3 3]);
bw = bwareaopen(bw, 15);
imshow(bw);
    [B,L] = bwboundaries(bw, 'noholes');
%kütle merkezi ve ağırlıklı kütle merkezi her frame için stats
değişkenine yazılmakta
    stats = regionprops(L, I, 'Area', ...
'WeightedCentroid', ...
'Centroid', 'Perimeter');
y = stats(1).Centroid; %kütle merkezi
        centroid Data(k,1) = y(1);
        centroid Data(k,2) = y(2);
z = stats(1).WeightedCentroid;%agirlikli kütle merkezi
       WeightedCentroid Data(k,1) = z(1);
       WeightedCentroid Data(k, 2) = z(2);
%Kütle merkezi centroid Data değişkenine
%Ağırlıklı kütle merkezi Weighted Centroid değişkenine
yazılıyor
```

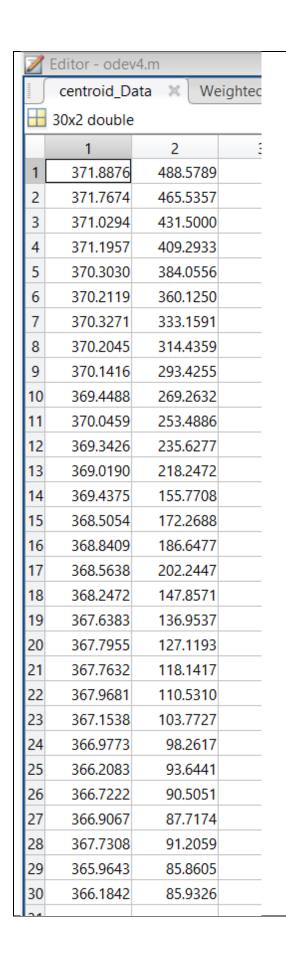


```
% WeightedCentroid_Data Y degerlerini ters çeviriyorum.
for j=k:-1:14
    buffer = WeightedCentroid_Data(31-j,2);
    WeightedCentroid_Data(31-j,2) =
WeightedCentroid_Data(j,2);
    WeightedCentroid_Data(j,2) = buffer;

End

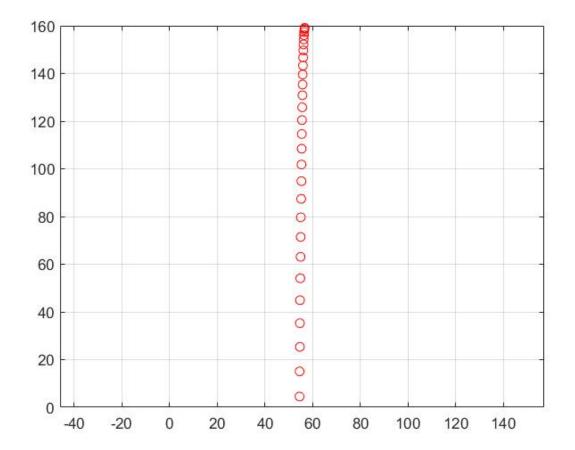
% centroid_Data Y degerlerini ters çeviriyorum.
for j=k:-1:14
    buffer = centroid_Data(31-j,2);
    centroid_Data(31-j,2) = centroid_Data(j,2);
    centroid_Data(j,2) = buffer;
```

end



1	Z Editor - odev4.m						
	WeightedCentroid_Data 🗶 🕻						
	30x2 double						
	1	2	3				
1	371.9529	487.9567					
2	371.7332	465.8221					
3	370.9950	431.1816					
4	371.3093	409.4721					
5	370.3933	384.2022					
6	370.0904	360.1964					
7	370.4802	332.9172					
8	370.2622	314.3425					
9	370.0058	293.5284					
10	369.3655	268.9578					
11	370.1497	253.2908					
12	369.3463	235.8619					
13	369.1016	218.2153					
14	369.3134	155.5204					
15	368.4452	172.2551					
16	368.9240	186.5082					
17	368.6190	202.2460					
18	368.3143	147.7416					
19	367.7188	136.9087					
20	367.7923	127.1579					
21	367.4832	118.2055					
22	368.1693	110.3356					
23	367.3101	103.7542					
24	366.8818	98.4320					
25	366.2641	93.5730					
26	366.8786	90.6320					
27	366.9489	87.6099					
28	367.6415	91.3117					
29	366.1506	85.7565					
30	366.2375	85.9373					
21							

```
%iki ayrı dosyaya değerleri yazıdırıyorum.
%dosya açılıyor
fid = fopen('ball drop W Centroid.txt', 'wt');
if fid < 0
warning('ball drop W Centroid.txt dosyasi acilmadi!');
return;
end
%dosyaya yazılıyor
for n=1:k
fprintf(fid, '%3.3f,%3.3f\n', WeightedCentroid Data ...
 (n,1), WeightedCentroid Data(n,2));
end
fclose(fid);0,
%dosya açılıyor
fid = fopen('ball drop Centroid.txt', 'wt');
if fid < 0
warning('ball drop W Centroid.txt dosyasi acilmadi!');
return;
end
%dosyaya yazılıyor
for n=1:k
fprintf(fid, 1\%3.3f, 3.3f, 3.3f, centroid Data(n,1),
centroid Data(n,2));
end
fclose(fid);
%Değerler beklenen sonuçları vermediği için dosyanın içine
slyatta yer alan koordinatları girerek devam ettim.
%top düşme grafiği çizdiriliyor
load ball drop W Centroid.txt;
H = calculate reconformal(x, ball drop W Centroid);
figure (1), plot (H(:,1),H(:,2), 'ro'); axis ([0 100 0
160]);axis equal;grid on;
```



$$v_i = \frac{s_{i+1} - s_{i-1}}{2\Delta t}$$

%formülünden hızlar hesaplanıyor.

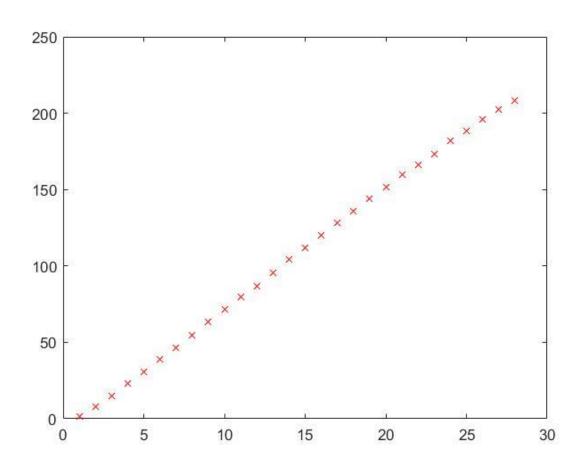
```
for p=1:length(H)
if p <= 28
%video 30 frame 1 sn, her frame 1/30 saniye
H(p+1,3) = (H(p+2,2) - H(p,2)) / (2/30);
end
end</pre>
```

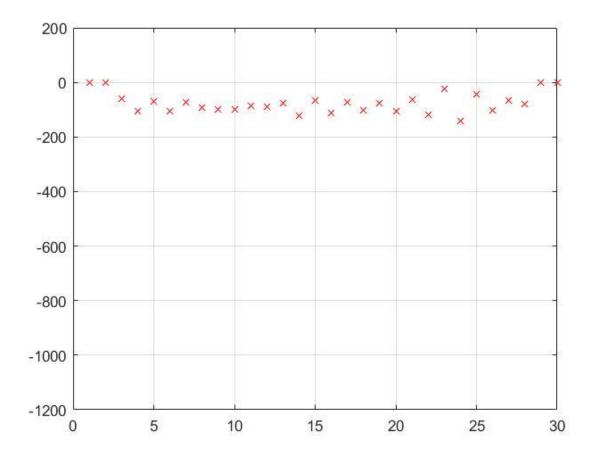
figure(2), plot(H(:,3),'rx');grid on;

$$a_i = \frac{s_{i+1} - 2s_i + s_{i-1}}{\Delta t^2}$$

%formülünden ivme hesaplanıyor.

```
for p=3:length(H)
if p <= 28
H(p,4)=(H(p+1,2)-2*H(p,2)+H(p-1,2))/(2/30)^2;
end
end
figure(3), plot(H(:,4),'rx');axis([0 30 -1200 200]);grid
on;</pre>
```





1-2 koordinat, 3 hız, 4 ivme değerleri

Z Editor - odev4.m						
H X centroid_Data X WeightedCentroid_Data						
30x4 double						
	1	2	3	4		
1	56.7806	159.0294	0	0		
2	56.7358	159.1167	-2.3766	0		
3	56.7012	158.8709	-11.4731	-61.5003		
4	56.6287	158.3518	-22.6077	-105.5186		
5	56.5088	157.3638	-34.3182	-70.1385		
6	56.4713	156.0640	-46.1145	-106.8055		
7	56.3595	154.2895	-58.1970	-74.4329		
8	56.2650	152.1841	-69.4138	-93.8180		
9	56.1996	149.6619	-82.2208	-98.2867		
10	56.1086	146.7028	-95.2917	-97.7782		
11	56.0340	143.3091	-107.5300	-85.7958		
12	55.9346	139.5341	-119.2516	-90.0281		
13	55.8670	135.3590	-130.3130	-75.8935		
14	55.7968	130.8466	-143.4588	-121.2922		
15	55.7246	125.7951	-155.9610	-66.2412		
16	55.6295	120.4492	-167.8546	-112.1632		
17	55.5448	114.6048	-180.1796	-72.7117		
18	55.4858	108.4372	-191.9703	-104.1483		
19	55.4199	101.8067	-203.9390	-75.3827		
20	55.3820	94.8413	-216.0621	-106.4646		
21	55.2882	87.4026	-227.3629	-63.0462		
22	55.1325	79.6837	-239.4237	-117.8664		
23	55.0766	71.4410	-248.9299	-24.7269		
24	55.0371	63.0884	-260.1110	-142.9895		
25	54.9385	54.1003	-272.6065	-44.4433		
26	54.8011	44.9146	-282.3128	-101.1503		
27	54.7436	35.2794	-293.5422	-67.2910		
28	54.7449	25.3452	-303.2757	-78.7110		
29	54.6152	15.0610	-312.4355	0		
30	54.5941	4.5161	0	0		
31						