3.01.2025 14:15 systemidentcode

```
1
    import cv2
 2
    import numpy as np
 3
    import math
    import csv
 4
 5
    import time
 6
    from datetime import datetime
 7
 8
    # Kameradan görüntü al
    cap = cv2.VideoCapture(0)
 9
10
    # Referans noktası (değiştirilebilir)
11
12
    ref_x, ref_y = 250, 250
13
14
    # CSV dosya adı
15
    dosya_adi = "angularposition.csv"
16
17
    # Kaydetme durumu ve zaman kontrolü
    kayit basladi = False
18
    last_recorded_time = None
19
20
    # Kullanıcı tarafından ayarlanabilir veri alma hızı (Hz)
21
    interval ms = 20
22
23
24
    # Dosyayı başta sıfırlama
    with open(dosya_adi, "w", newline="") as file:
25
26
         writer = csv.writer(file)
27
         writer.writerow(["Time", "Angle (deg)"]) # Başlıklar
28
    while True:
29
30
         ret, frame = cap.read()
         if not ret:
31
             break
32
33
         # Görüntüyü HSV'ye çevir
34
         hsv = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2HSV)
35
36
         # Kırmızı renk aralıkları
37
         lower red1 = np.array([0, 120, 70]) # İlk aralık (0^{\circ} civarı)
38
         upper_red1 = np.array([10, 255, 255])
39
         lower_red2 = np.array([170, 120, 70]) # İkinci aralık (360° civarı)
40
41
         upper red2 = np.array([180, 255, 255])
42
         # Maskeler
43
         mask1 = cv2.inRange(hsv, lower_red1, upper_red1)
44
         mask2 = cv2.inRange(hsv, lower red2, upper red2)
45
46
         mask = mask1 + mask2
47
         # Gürültü azaltma
48
49
         mask = cv2.medianBlur(mask, 5)
50
51
         # Konturları bul
52
         contours, _ = cv2.findContours(mask, cv2.RETR_TREE,
    cv2.CHAIN_APPROX_SIMPLE)
```

```
53
 54
          # En büyük konturu bul
 55
         largest contour = None
 56
          max area = 0
          for contour in contours:
 57
              area = cv2.contourArea(contour)
 58
 59
              if area > max_area:
 60
                  max_area = area
 61
                  largest_contour = contour
 62
63
          ball_angle = None
64
 65
          if largest contour is not None:
              # Minimum çevreleyen daire
 66
 67
              (x, y), radius = cv2.minEnclosingCircle(largest_contour)
              if radius > 2: # Cok küçük nesneleri yok say
 68
                  # Merkez noktayı ekrana yazdır
 69
 70
                  cv2.circle(frame, (int(x), int(y)), int(radius), (0, 255, 0), 2)
                  cv2.circle(frame, (int(x), int(y)), 5, (255, 0, 0), -1) # Merkez
 71
     noktası
 72
                  cv2.putText(frame, f"Center: ({int(x)}, {int(y)})", (int(x) + 10,
     int(y) - 10),
 73
                              cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.6, (0, 255, 0), 2)
 74
 75
                  # Açı hesaplama
76
                  dx = x - ref x
 77
                  dy = ref_y - y # Pozitif y ekseni yukarı doğru
 78
                  angle = math.degrees(math.atan2(dy, dx))
 79
                  if angle < 0:</pre>
 80
                      angle += 360 # Açıyı pozitif yap
 81
 82
                  ball angle = angle
                  cv2.putText(frame, f"Angle: {int(angle)} deg", (int(x) + 10,
 83
     int(y) + 20),
84
                              cv2.FONT HERSHEY SIMPLEX, 0.6, (0, 255, 255), 2)
 85
                  # Kaydetme işlemi aktifse açıyı CSV'ye kaydet
 86
 87
                  if kayit_basladi:
 88
                      current time = datetime.now()
                      current millisecond = (current time.second * 1000) +
89
     (current time.microsecond // 1000)
90
                      # Eğer bir önceki kayıttan interval ms geçmişse kaydet
 91
 92
                      if last_recorded_time is None or (current_millisecond -
     last recorded time ≥ interval ms):
93
                          with open(dosya_adi, "a", newline="") as file:
                              writer = csv.writer(file)
94
95
                              formatted time = current time.strftime("%H:%M:%S.%f")
     [:-3] # Milisaniyeye kadar
96
                              writer.writerow([formatted_time, ball_angle])
97
                              last_recorded_time = current_millisecond
98
99
          # Referans noktasını çiz
100
          cv2.drawMarker(frame, (ref_x, ref_y), (0, 0, 255),
     cv2.MARKER TILTED CROSS, 20, 2)
```

3.01.2025 14:15 systemidentcode

```
cv2.putText(frame, f"Ref: ({ref_x}, {ref_y})", (ref_x + 10, ref_y - 10),
101
102
                     cv2.FONT HERSHEY SIMPLEX, 0.6, (0, 0, 255), 2)
103
         # Sonucu göster
104
         cv2.imshow("Kamera", frame)
105
         cv2.imshow("Maske", mask)
106
107
108
         # Tuş kontrolü
109
         key = cv2.waitKey(1) & 0×FF
         if key = ord('q'): # C1k1$
110
111
             break
112
         elif key = ord('w'): # Referans noktasını yukarı taşı
113
             ref_y -= 5
         elif key = ord('s'): # Referans noktasını aşağı taşı
114
             ref_y += 5
115
         elif key = ord('a'): # Referans noktasını sola taşı
116
             ref_x -= 5
117
118
         elif key = ord('d'): # Referans noktasını sağa taşı
             ref x += 5
119
         elif key = ord('r'): # Kaydı başlat veya yeniden başlat
120
             with open(dosya_adi, "w", newline="") as file:
121
122
                 writer = csv.writer(file)
                 writer.writerow(["Time", "Angle (deg)"]) # Başlıklar
123
             kayit_basladi = True
124
             last_recorded_time = None
125
             print("Kayıt başladı ve dosya sıfırlandı.")
126
         elif key = ord('t'): # Kayd1 durdur
127
128
             kayit_basladi = False
             print("Kayıt durduruldu.")
129
130
     cap.release()
131
     cv2.destrovAllWindows()
132
133
```