

# Stabiler Code vor mqtt ergänzung

```
import cv2

from ultralytics import YOLO

# ----- Einstellungen -----

MODEL_PATH = r"C:\Cam\yolo26n.pt" # Pfad zu deinem .pt
SOURCE = 0 # 0 = Standard-Webcam

# Linie (Türschwelle) im Bild anpassen!
LINE_P1 = (300, 400) # Punkt 1 (x1, y1)
LINE_P2 = (200, 100) # Punkt 2 (x2, y2)

# Minimale Bewegung, damit ein Seitenwechsel gezählt wird
MIN_MOVE_PIXELS = 5

# ----- Logik-Variablen -----

Room_count = 0
last_positions = {} # {track_id: (x, y)}

# ----- Hilfsfunktionen -----

def point_side_of_line(px, py, x1, y1, x2, y2):
    """
    Gibt das Vorzeichen der Punktlage relativ zur Linie zurück.
```

```

>0: eine Seite, <0: andere Seite, 0: genau auf der Linie.

"""

return (x2 - x1) * (py - y1) - (y2 - y1) * (px - x1)

def draw_info(frame):

    """Zähler und Linie ins Bild zeichnen."""

    cv2.line(frame, LINE_P1, LINE_P2, (0, 255, 255), 2)

    cv2.putText(frame, f"IN: {Room_count}", (10, 30),

                cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 1, (0, 255, 0), 2)

# ----- Hauptprogramm -----

def main():

    global Room_count, last_positions

    # Modell laden

    model = YOLO(MODEL_PATH)

    print("Starte Kamera... Drücke 'q' zum Beenden")

    # Tracking-Loop

    for result in model.track(

        source=SOURCE,

        show=False,

        stream=True,

        persist=True,

        classes=[0],          # nur "person"

        verbose=False,

    ):

```

```

# Bild holen (mit eingezeichneten Boxen)

frame = result.plot()

draw_info(frame)

# Boxen / Tracks auswerten

if result.bboxes is not None and len(result.bboxes) > 0:

    bboxes = result.bboxes

    track_ids = bboxes.id

# WICHTIG: track_ids kann None sein, wenn keine Tracks vorhanden

if track_ids is not None:

    for box, tid in zip(bboxes.xyxy, track_ids):

        track_id = int(tid.item())

        x1, y1, x2, y2 = box.tolist()

        cx = int((x1 + x2) / 2)

        cy = int((y1 + y2) / 2)

# Schwerpunkt einzeichnen

cv2.circle(frame, (cx, cy), 4, (255, 0, 0), -1)

cv2.putText(frame, f"ID {track_id}", (cx + 5, cy - 5),

            cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.5, (255, 255, 255), 1)

# Vorherige Position holen

if track_id in last_positions:

    prev_cx, prev_cy = last_positions[track_id]

# Nur auswerten, wenn sich die Person genug bewegt hat

dist_sq = (cx - prev_cx) ** 2 + (cy - prev_cy) ** 2

if dist_sq >= MIN_MOVE_PIXELS ** 2:

    # Seite relativ zur Linie vorher / nachher

    prev_side = point_side_of_line(prev_cx, prev_cy,

```

```

LINE_P1[0], LINE_P1[1],
LINE_P2[0], LINE_P2[1])

curr_side = point_side_of_line(cx, cy,
LINE_P1[0], LINE_P1[1],
LINE_P2[0], LINE_P2[1])

# Seitenwechsel -> Linie überquert
if prev_side * curr_side < 0:
    # Richtung über y-Bewegung (an Kamera anpassen!)
    if cx > prev_cx:
        Room_count -= 1
        if Room_count < 0:
            Room_count = 0
# Verhindert negativen Zähler
    print(f"ID {track_id} ENTERED, IN: {Room_count}
")
    else:
        Room_count += 1
    print(f"ID {track_id} EXITED, IN: {Room_count}"
)

# aktuelle Position speichern
last_positions[track_id] = (cx, cy)

# Bild anzeigen
cv2.imshow("YOLO Room Counter", frame)

# Nur mit 'q' beenden
if cv2.waitKey(1) & 0xFF == ord('q'):
    break

cv2.destroyAllWindows()

```

```
print(f"\nFinale Zählerstände: IN={Room_count}")

if __name__ == "__main__":
    main()
```

---

Revision #1

Created 24 March 2026 07:33:20 by Nico

Updated 24 March 2026 07:33:35 by Nico