## Решатель судоку по изображению с камеры

#### А. А. Муравцев<sup>1</sup>

<sup>1</sup>Высшая школа теоретической механики Санкт-Петербургский Политехнический университет Петра Великого

1 мая 2022 г.

#### Структура проекта

#### Обработка изображения и распознавание

Общая обработка полученного изображения

Определение положения поля судоку на обработанном изображении

Разделение на ячейки

Решатель судоку

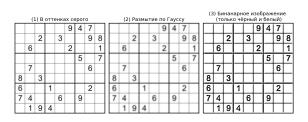
Графическое приложение на PyQT

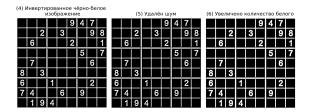
# Распознавание поля судоку

	2			3		9		7
	1							
4		7				2		8
		5	2				9	
			1	8		7		
	4				3			
				6			7	1
	7							
9		3		2		6		5

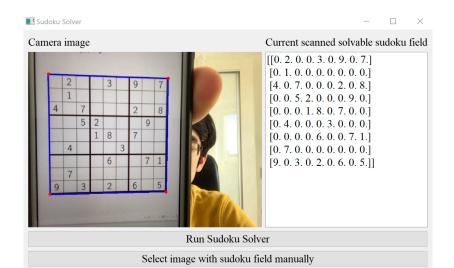
## Разделение на ячейки

### Преобразование в чёрно-белое изображение





### Интерфейс GUI-приложения



# Слоты PyQT

#### Слот преобразования орепСУ изображения в РуОТ изображение:

```
@pyqtSlot(np.ndarray)
def update_image(self, cv_img):
    """Updates the image_label with a new openCV image"""
    qt_img = self.convert_cv_to_qt(cv_img)
    self.frame_field.setPixmap(qt_img)
```

#### Слот обновления текста внутри QTextEdit:

```
@pyqtSlot(np.ndarray)
def update_text(self, sudoku_to_solve):
    """Updates the image_label with a new openCV image"""
    self.scanned_sudoku.setText(np.array2string(sudoku_to_solve))
```

#### Поток с результатом