

# Tutorial para instalação da câmera WITHROBOT Modelo oCam MGN-U no SO de uma Raspberry Pi Model 3B

---

A fim de adereçar uma câmera ao Drone3 do LSA, encontraram-se algumas dificuldades, a mais gritante delas é a de que este processo jamais foi realizado (ou ao menos realizado e documentado) em nenhuma Raspberry Pi..

Este tutorial pode ser muito útil para integrá-la a projetos robóticos dada a praticidade do equipamento.

1. Primeiramente, você precisa conectar a câmera em sua RASP via cabeamento USB (3.0), esperando-se que já possua acesso ao terminal de comando da sua placa. Para verificar se a conexão foi estabelecida, escreva no prompt:

```
$lsusb
```

Já que a conexão com a RASP é feita no USB 2.0, o terminal fornecerá a informação como abaixo:

```
ID: "04b4:00f8";
```

Assim, o usuário tem conhecimento sobre o sucesso da conexão, que é fundamental para os próximos passos.

2. Agora com a conexão estabelecida, ainda no terminal, você precisará instalar os seguintes pacotes da seguinte forma:

```
$ sudo apt-get install qt5-tools  
$ sudo apt-get install qtbase5-dev  
$ sudo apt-get install qt5-qmake
```

3. Após, será necessário o repositório do software disponibilizado pela empresa WITHROBOT para instalação do viewer de suas câmeras, pelo terminal da RASP, com o link:

<https://github.com/withrobot/oCam.git>

Utilizando o git, que pode ser instalado facilmente no Raspbian com o comando:

```
$ sudo apt-get update  
$ sudo apt-get install git
```

Digite no terminal:

```
$ git clone <link do repositório>
```

O download pode demorar alguns minutos, não passando disso.

4. Com esses procedimentos, você estará apto a construir a build necessária para instalar o software disponibilizado pela empresa.  
Crie um diretório *build* na pasta **/oCam\_viewer\_Linux** e dentro dele escreva no terminal

```
$ qmake ..
```

Este processo também pode demorar alguns minutos.

Com a aplicação finalmente construída, o último comando que você precisa dar para inicializar o programa será (sempre dentro da sua build):

```
$ ./oCam-viewer
```