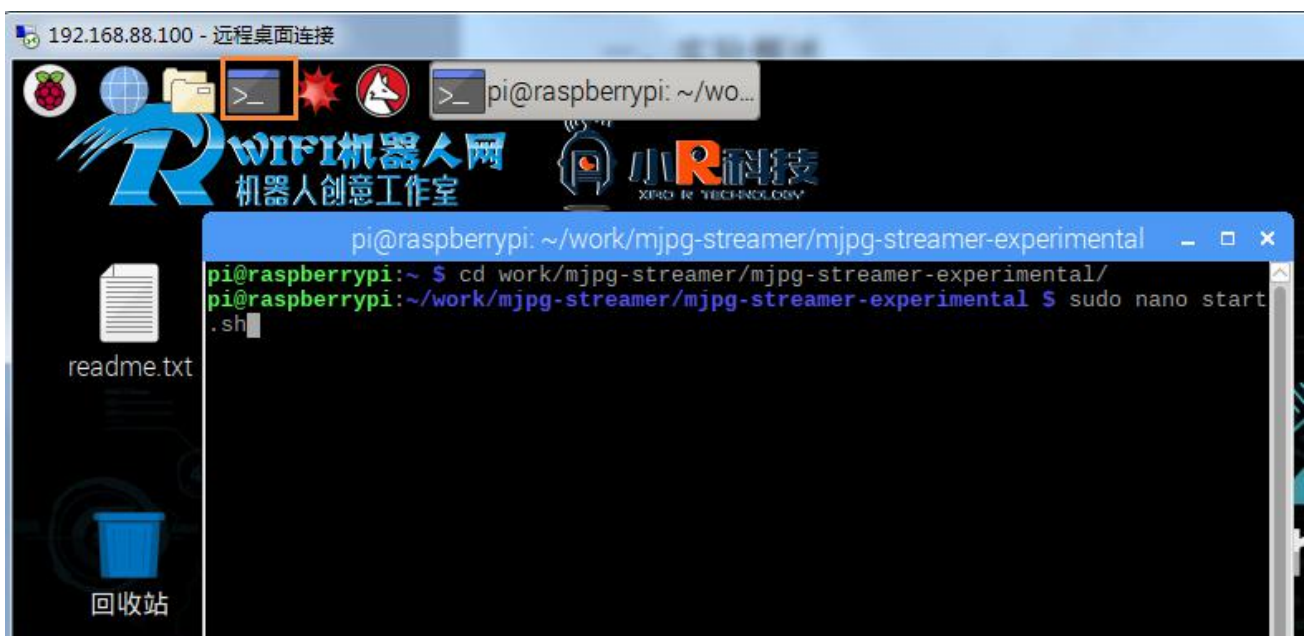


树莓派摄像头配置

小 R 科技 Raspberry Pi WiFi 智能小车，可支持多路摄像头同时传输。我们只需要修改 mjpgstreamer 的启动脚本即可实现。

- 1、首先参考教程进行远程桌面连接或者 putty 登录。
- 2、远程桌面打开命令终端，并通过如下指令进入到 mjpegstreamer 文件夹。

```
cd work/mjpg-streamer/mjpg-streamer-experimental/
```



- 3、使用 root 权限打开 start.sh 文件 `sudo nano start.sh`
 - 4、新增一行摄像头配置代码，可按顺序增加序列号（video1 8081，video2 8082），然后保存即可。上位机软件设置里面默认的地址是 8080\8081\8082\8083
- ```
./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so -d /dev/video1" -o "./output_http.so -p 8081 -w ./www" &
```

192.168.88.100 - 远程桌面连接

pi@raspberrypi: ~/wo...

WIFI机器人网  
机器人创意工作室

小R科技  
XIAO R TECHNOLOGY

pi@raspberrypi: ~/work/mjpg-streamer/mjpg-streamer-experimental

GNU nano 2.7.4 文件: start.sh

```
Foundation, Inc., 59 Temple Place, Suite 330, Boston, MA 02111-1307 USA
#
#####/
This example shows how to invoke mjpg-streamer from the command line
export LD_LIBRARY_PATH="$(pwd)"
#./mjpg_streamer -i "input_uvc.so --help"

#./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so" -o "./output_http.so -w ./www"
#./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so -d /dev/video0" -o "./output_http.so -p 8080 -w ./www" &
#./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so -d /dev/video1" -o "./output_http.so -p 8081" -w ./www" &

#./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so -d /dev/video0" -i "./input_uvc.so -d /dev/video1" -o "./output_http.so -w ./www"
#valgrind ./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so" -o "./output_http.so -w ./www"

#./mjpg_streamer -i "./input_uvc.so" -o "./output_udp.so -p 2001"
exit 0
pwd echos the current path you are working at,
```



官网: [www.xiao-r.com](http://www.xiao-r.com)

论坛: [www.wifi-robots.com](http://www.wifi-robots.com)

官方商城: [wifi-robots.taobao.com](http://wifi-robots.taobao.com)

微信公众号:

