

## Configurando o projeto

### Transcrição

Continuando a configuração do projeto, entramos no seu diretório:

```
cd mjpg-streamer
```

E dentro do projeto há um subdiretório, chamado **mjpg-streamer-experimental**:

```
cd mjpg-streamer-experimental
```

Seguindo a documentação do projeto, vemos que temos que instalar algumas bibliotecas antes:

```
sudo apt-get update  
sudo apt-get install cmake libjpeg8-dev
```

Logo depois, ainda dentro da pasta **mjpg-streamer-experimental**, fazemos:

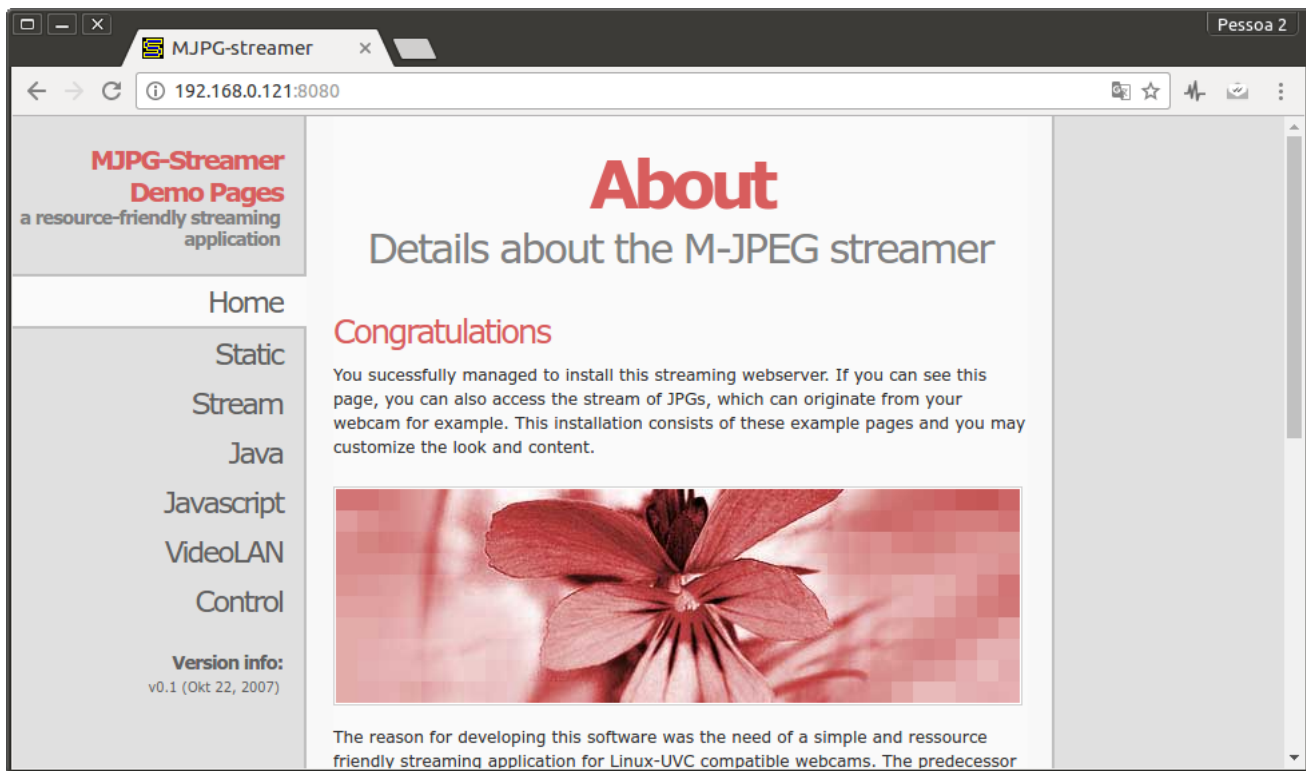
```
make  
sudo make install
```

E logo em seguida, para usar realmente o projeto e a câmera:

```
export LD_LIBRARY_PATH=.  
./mjpg_streamer -o "output_http.so -w ./www" -i "input_raspicam.so"
```

Podemos ver no terminal que o programa já está rodando na porta 8080! Agora basta acessar

[http://IP\\_DO\\_RASPBERRY\\_PI:8080](http://IP_DO_RASPBERRY_PI:8080) ([http://IP\\_DO\\_RASPBERRY\\_PI:8080](http://IP_DO_RASPBERRY_PI:8080)), que você terá acesso a uma página semelhante a essa:



No menu da esquerda, clicando em **Stream**, temos acesso à câmera do Raspberry Pi! Inclusive nos é disponibilizado um código, a ideia é pegar esse código e coloque-o em um servidor web, assim estaremos visualizando o caminho que o carrinho estará fazendo e ao mesmo tempo o controlaremos remotamente. E é exatamente isso que faremos no próximo capítulo, até lá!