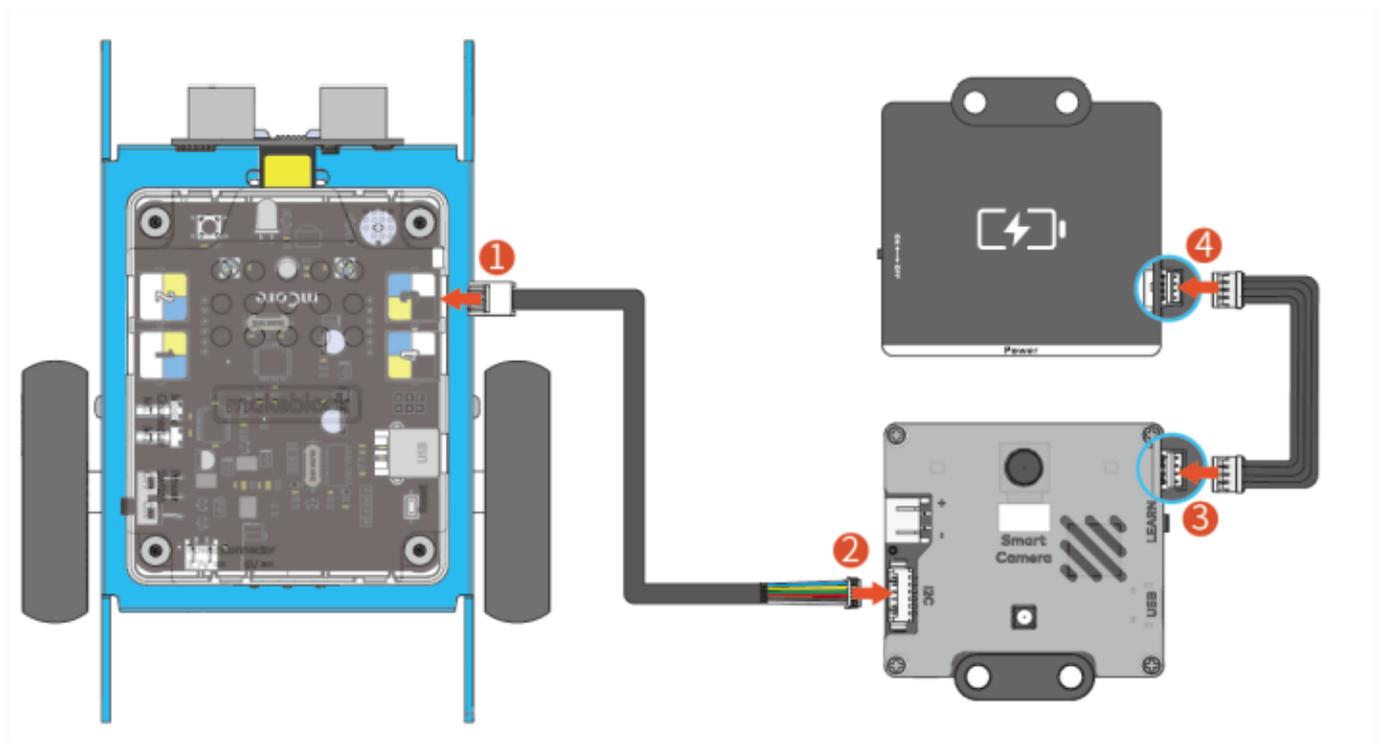


SmartCamera - conexión con mBot

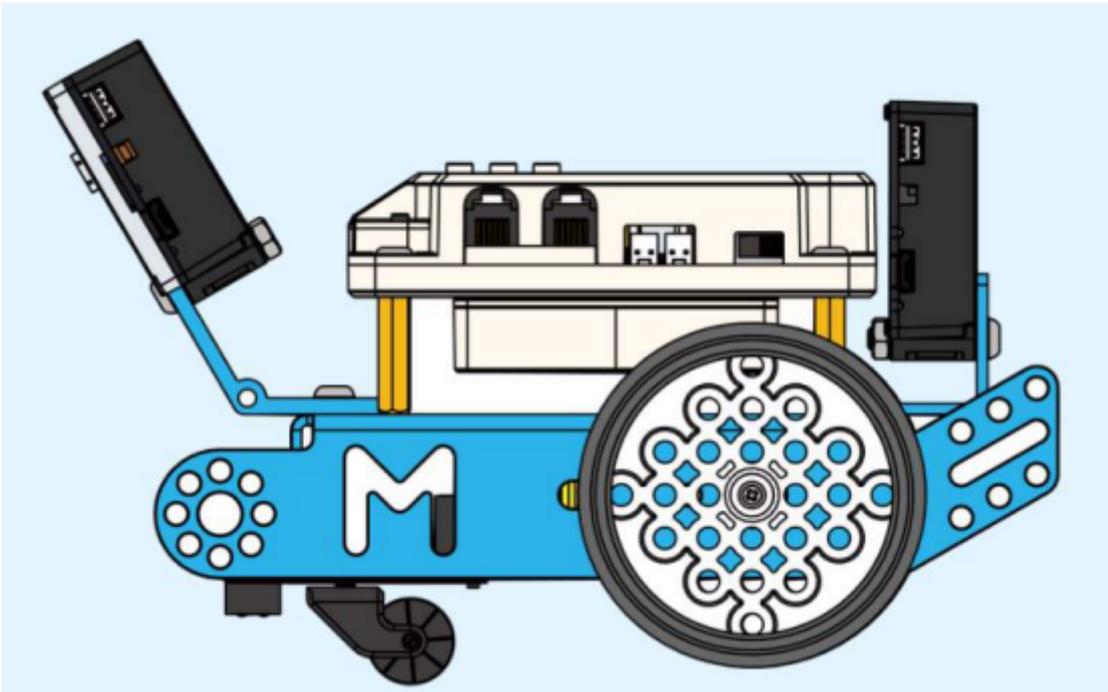
Hardware

Para conectarlo con mBot1 **hace falta la batería** que se suministra en el pack, con su cable de conexión (punto 3 al 4 de la figura) (y el cable de conexión del puerto I2C (punto 2) al RJ45 (punto 1)).



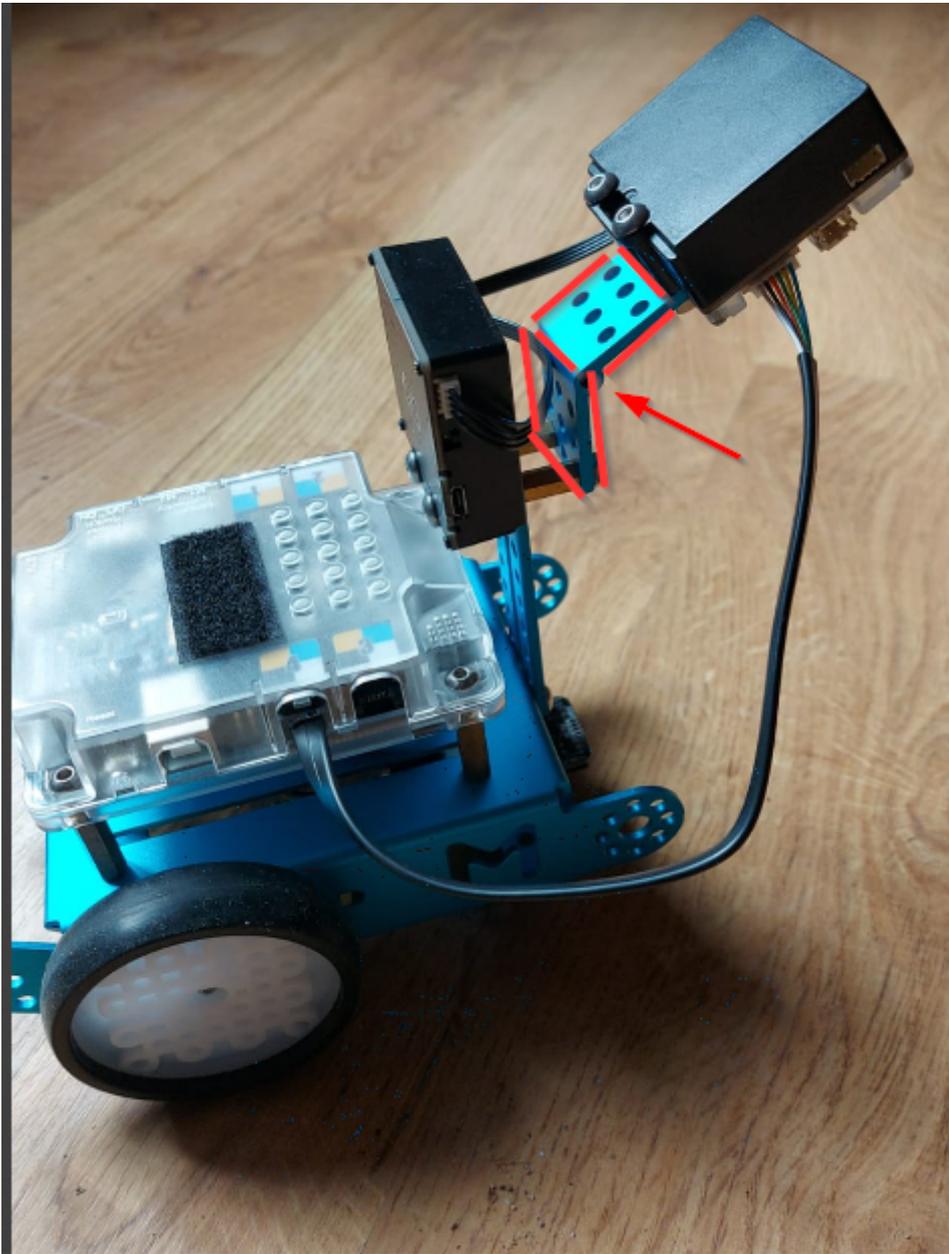
Extraído del Tutorial *Smart Camera de Makeblock*”, creada por Susana Oubiña Falcón,
Licencia CC-BY-NC <https://juegosrobotica.es/smart-camera-makeblock/>

Una propuesta de montaje es este:



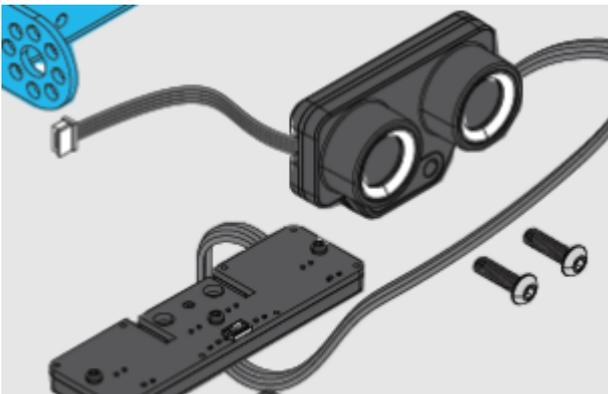
Extraído del Tutorial Smart Camera de Makeblock”, creada por Susana Oubiña Falcón, Licencia CC-BY-NC <https://juegosrobotica.es/smart-camera-makeblock/>

Otra podría ser esta, utilizando también la misma pieza para que SmartCam tenga más visión :



En mBot2

En este robot, no tenemos puertos con clavija RJ45 pero sí puertos I2C que permiten comunicación de los diferentes módulos de sensores y actuadores en serie, en la figura vemos como se conectan el sensor sigue líneas con el sensor distancia ultrasonidos en serie.



Podemos no perder el sensor a distancia de ultrasonidos y conectarlo desde este sensor (1) al smartcamera (2) con el cable I2C que se suministra en el pack de smart cámara.



Por supuesto puedes prescindir el sensor de distancia de ultrasonidos y conectarlo al sensor sigue líneas. O incluso directamente a la placa y prescindir también del sigue líneas.

Con mBot2 **NO hace falta conectar la batería**. Smart cámara ya se alimenta a través del cable I2C. Pero si se pone no pasa nada, internamente las masas están conectadas.

Software

En mBlock

Tenemos que ir a bloques e instalar la **extensión SMART CAMERA**

CyberPi



Pocket Shield

Developers: By mBlock of...   

Pocket Shield [More](#)

+ Add



mBot2 shield

Developers: By mBlock of...   

[More](#)

+ Add



Smart Camera

Developers: By mBlock of...   

Smart Camera [More](#)



Bluetooth controller

Developers: By mBlock of...   

Use the Bluetooth controller to make your robot do whatever you would

