8.1 ¿Qué vamos a hacer?

Manejar la cámara web es fácil si queremos que salga por la salida HDMI de la Raspberry, simplemente ejecutando el siguiente código Python, sale la imagen por el puerto HDMI, en este caso durante 10 segundos **Pero no sale por VNC ni por SSH**:

```
from picamera import PiCamera
from time import sleep
camera = PiCamera()
camera.start_preview()
sleep(10)
camera.stop_preview()
```

Pero nosotros necesitamos que **retransmita = streaming** las imágenes, pues el robot se mueve, y no tiene instalado un monitor, luego lo tiene que hacer vía red.

Encontrarás en Internet varias formas de hacerlo:

1. Utilizando un programa en Python
2. Utilizando MJPG STREAMER bajo un programa servidor WEBIOPI
3. Utilizando **Motion** (recomendamos)

La primera opción video o este tutorial dependes de tener todas las librerías intaladas, por ejemplo *limmal* ...

La segunda opción WEBIOPI (https://webiopi.trouch.com/) siguen con la versión 0.7.1 sin actualizar luego no lo recomendamos

Vamos a usar **Motion**, un programa diseñado para manejar la cámara en estos contextos y sí que está actualizado (actualmente por la 4.3.1) y muy extendido en el uso de cámaras web, lo que nos da unas garantías de no tener problemas, su página web oficial es https://motion-project.github.io/index.html .

Revision #3
Created 2022-03-21 11:57:38 CET by Equipo CATEDU
Updated 2022-03-23 09:12:00 CET by Equipo CATEDU

Copyright 2026