



《USB 摄像头的基本介绍》

慧鱼 USB 摄像头是一个多功能的传感系统，除了基本的回传视频画面外还可以用来收集不同类型的信号。

连接摄像头

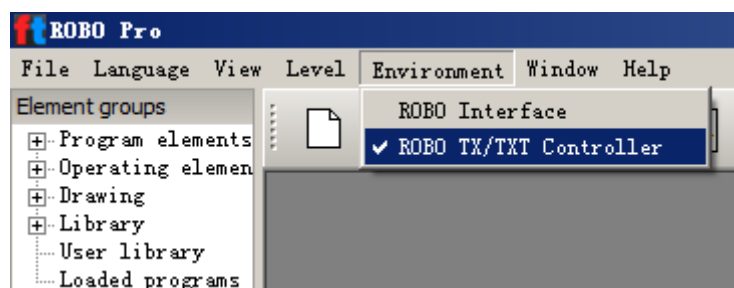
将摄像头的 USB 数据线插入到 TXT 控制器上的 USB1 接口，如下图所示：



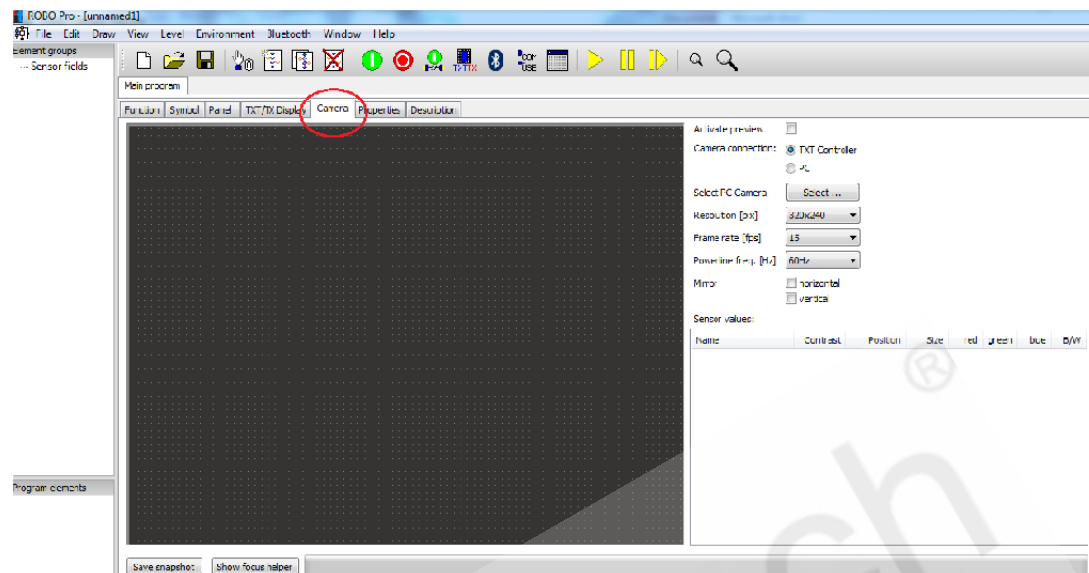
连接后，摄像头通过 USB 线缆供电，现在可以开始使用。

测试摄像头

接通 TXT 控制器的电源，打开控制器。在电脑上打开 Robo Pro 软件、设置正确的运行环境，并启动一个新程序。

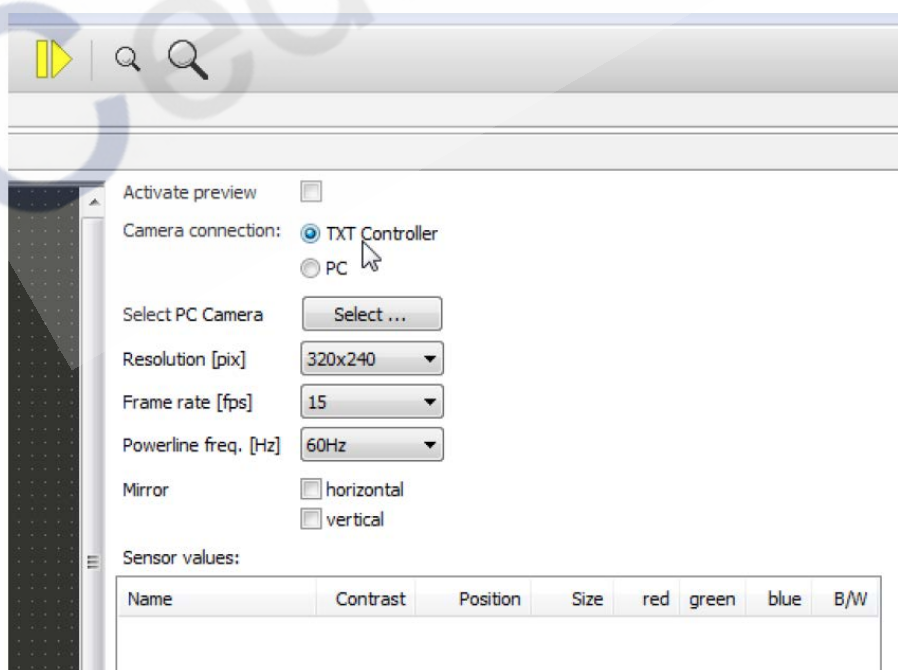


在主程序界面中，选择“Camera”窗口选项卡，这将打开摄像头窗口。有关摄像头的所有设置都在此窗口中进行，在这里我们可以指定如何使用摄像头以及我们希望使用的属性：



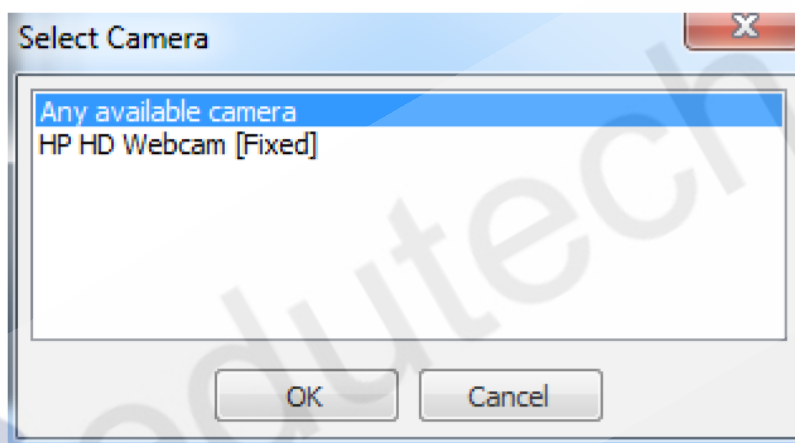
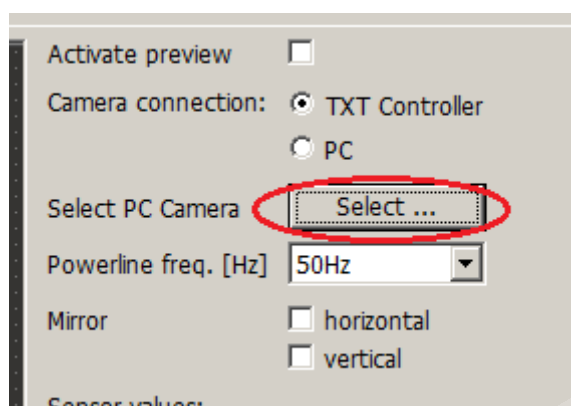
窗口中的右侧是摄像头的设置，右下方是显示摄像头回传的各种数据。

这里，我们先选择摄像头的连接方式为：TXT Controller (通过 TXT 控制器连接)，如下图所示：

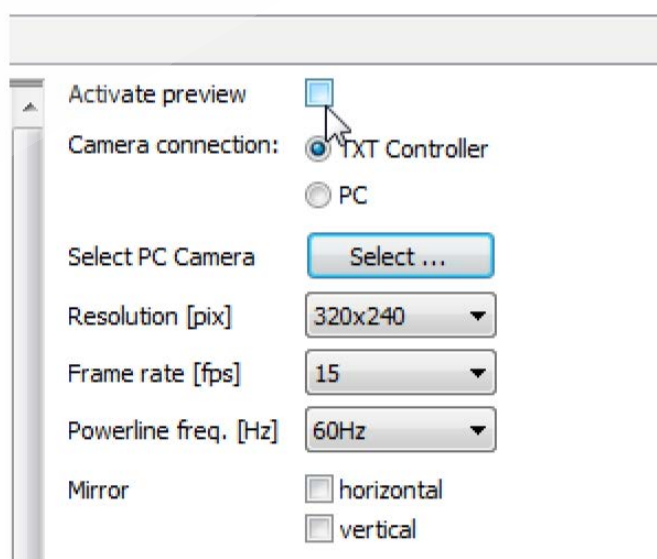


点击“Select PC Camera”标签旁边的“Select (选择) ...”按钮，将弹出一个选择对话框，这里可以指定摄像头。如果您使用的是自带摄像头的笔记本电脑，您可能会看到这里

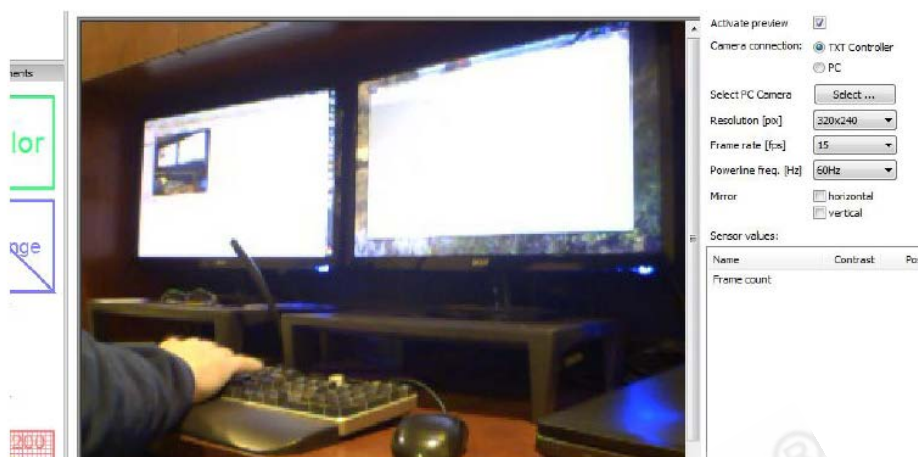
列出了两个不同的摄像头。 选择其中的 “Any available camera (任何可用的相机)” 的选项：



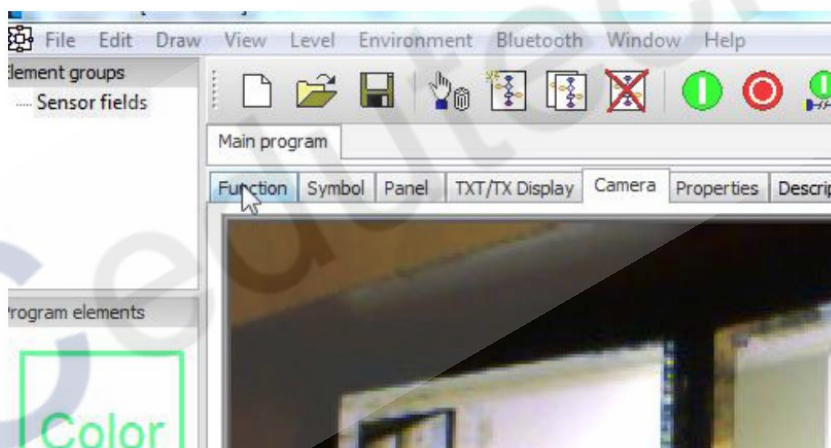
接下来，单击 “Activate Preview (实时预览)” 复选框：



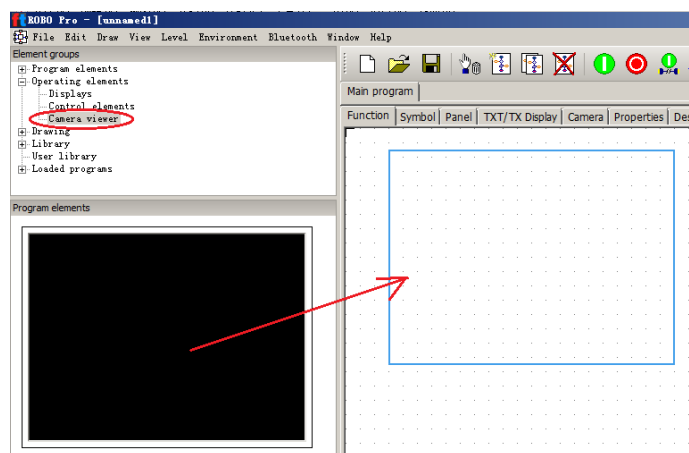
几秒钟后，窗口中的左侧屏幕将闪烁，您将看到摄像头回传的实时画面：



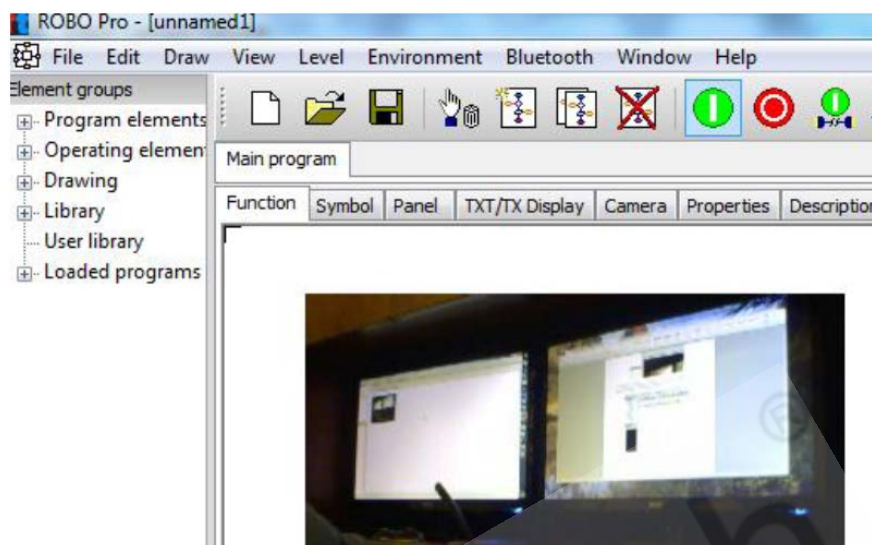
如果在你的程序中你仅仅需要的就是摄像头的回传画面，那么你现在可以通过点击“Function（功能）”选项卡切换到程序主界面：



要让摄像头回传画面出现在您的程序界面中，那么需要在“Operating elements（操作模块）”分类中将“Camera viewer（摄像头查看器）”模块拖拽到程序界面中：

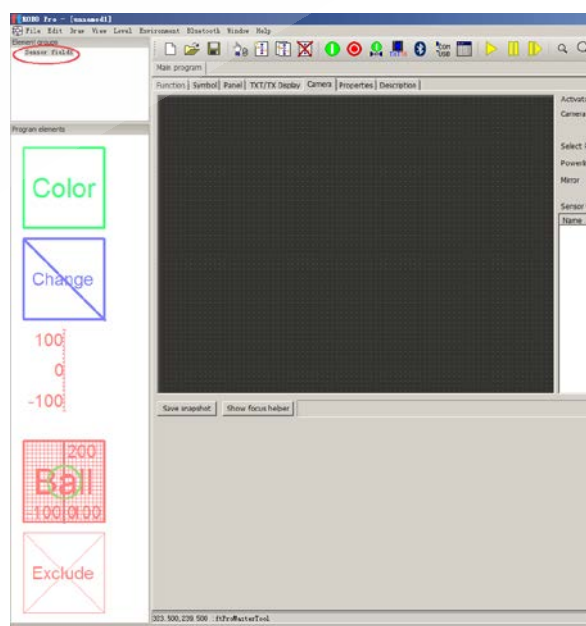


拖拽到程序界面中时它显示为黑色矩形。现在点击“程序运行”按钮，我们将看到实时回传的画面：



以上是摄像头回传画面的基本用法，事实上，慧鱼摄像头除此基本功能外还提供 5 中的额外的功能，这另外五种功能为：

- Color detector (颜色探测)
- Movement detector (运动探测)
- Line finder (线条探测)
- Ball finder (小球探测)
- Exclusion object (排除物体)



以上这 5 种功能我们将在另外 5 个文档中分别详细介绍。