Studienarbeit – Notizen:

Lidar angeschlossen über UART (Serial)

Nutzen der Daten:

* C++ SDK
* Python SDK
* ROS auf Pi -> Auswertung auf anderem Gerät   
  (Nicht so sinnvoll da das Programm vollständig auf dem Pi laufen soll)
* Testen mit Python, spätere Implemention vermutlich in C++  
  Plotten der Daten zum Test mit Matploit