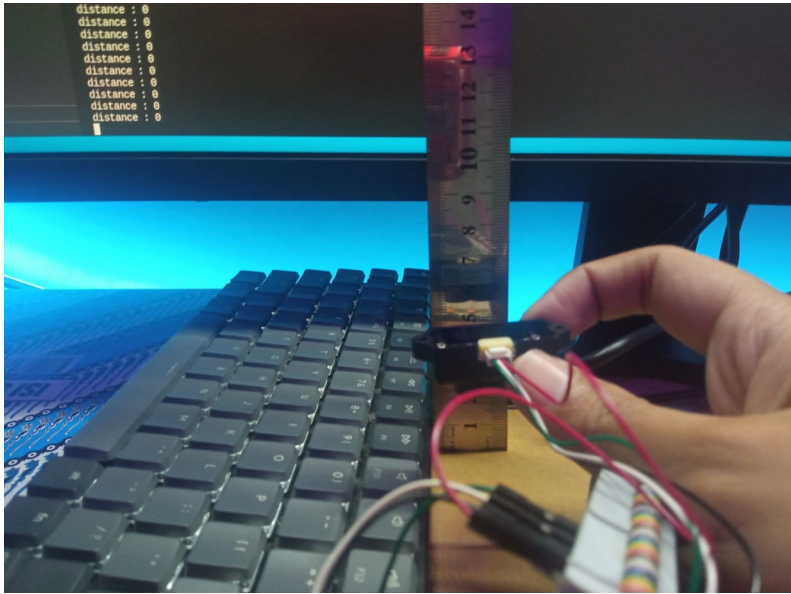
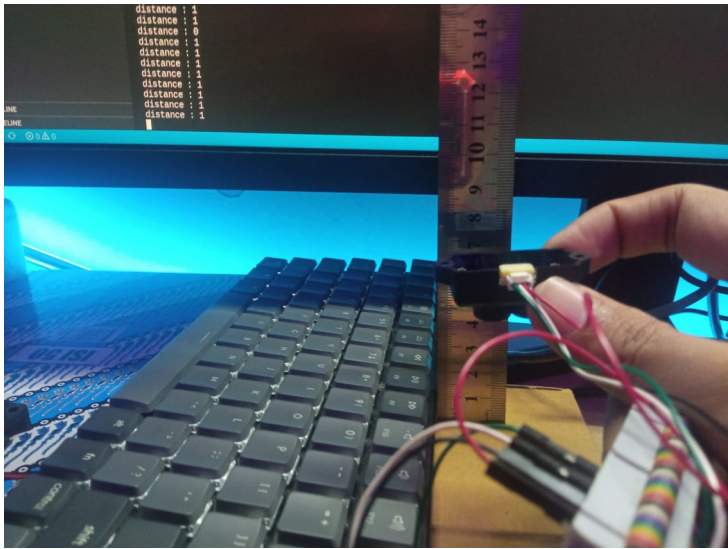
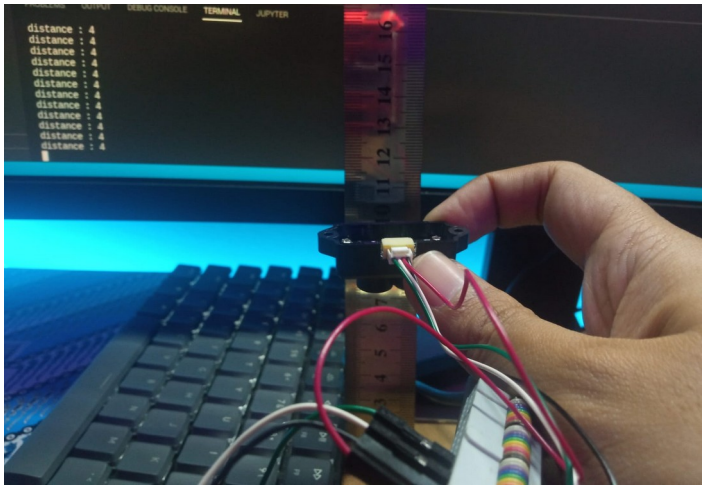


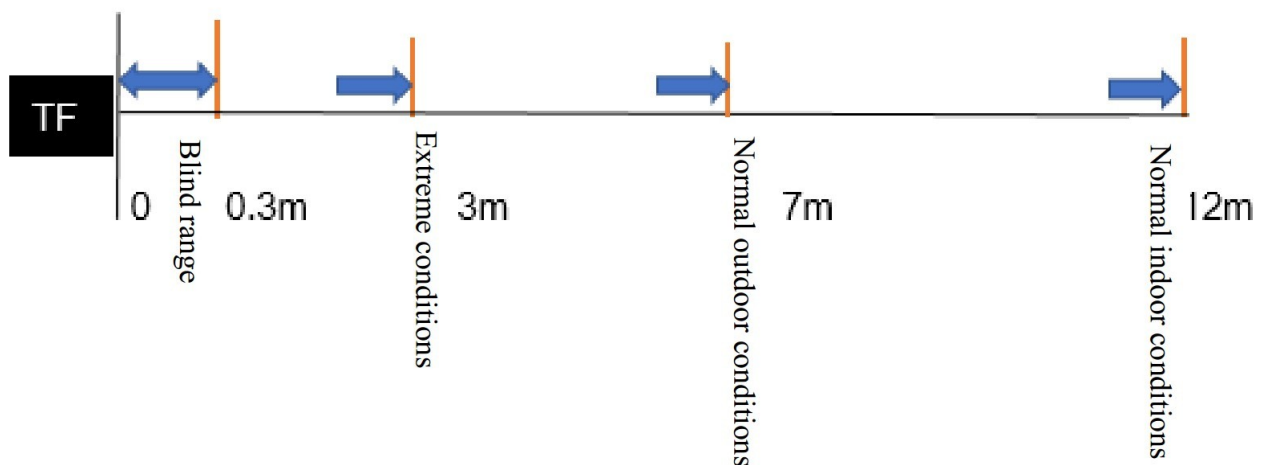
Dari hasil percobaan pengukuran yang saya lakukan pada jarak <30cm mendapatkan ERROR kisaran 2-4 CM,



Namun untuk jarak >40 Cm lumayan menunjukkan hasil yang mendekati real. Setelah saya cocokan dengan Datasheet dari sensor tersebut dan melihat diskusi Forum.

Ternyata sensor ini diperuntukan untuk jarak minimum 30 cm (di forum) dan maximal 12 Meter untuk hasil yang mendekati real. Resolusi dari sensor ini 1 Cm. Berikut datasheet sensor yang digunakan dan beberapa keteranganya.

Parameter Name		UART	I ² C
Product performance	Operating Range	0.1m~12m@90%Reflectivity 0.1~4m@10% Reflectivity 0.1m~12m@90% Reflectivity (70Klux) 0.1~4m@10% Reflectivity (70Klux)	
	Accuracy	$\pm 5\text{cm}@ (0.1-5\text{m})^1$ $\pm 1\%@ (5\text{m}-12\text{m})$	
	Distance Resolution	1cm	
	Frame rate	1-1000Hz (adjustable) ²	1-100Hz (adjustable)
	Repeatability	1 σ : <3cm(@100Hz) ³	1 σ : <4cm(@100Hz)
	Ambient light resistance	70Klux	
	Operation temperature	-20°C~60°C	
	Protection Level	IP65	
Optical Parameters	Light source	LED	
	Central wavelength	850nm	
	Photobiological safety	Exemption level (EN62471)	



Catatan : Untuk mempermudah melakukan pengambilan data dan kalibrasi lebih baik sensor lidar dan kamera di Mounting menjadi satu dengan 3D printing.