Tindak lanjut:

- 1. Perlu dibuatkan 3d print komponen untuk melakukan pengambilan data kalibrasi sehingga jarak lidar dan kamera lebih fix.
- 2. Setelah dibuatkan 3d print baru bisa dilakukan proses selanjutnya, yaitu kalibrasi jarak, integrasi LIDAR + kamera + RPi.
- 3. Membuat trigger button untuk mengcapture objek
- 4. Menampilkan pada LCD