Bucar pelo GPRMC: Ideia para separar latitude e longitude do GPS

$GPRMC,hhmmss,status,latitude,N,longitude,E,spd,cog,ddmmyy,mv,mvE,mode\*cs<CR><LF>

$GPRMC,083559.00,A,4717.11437,N,00833.91522,E,0.004,77.52,091202,,,A\*57

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 0 | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 |
| $GPRMC, | hhmmss.sss, | Stat, | Lat:ddmm.mmmmm, | N/S, | Long:dddmm.mmmmm, | E/W, |
| $GPRMC, | 083559.00, | A, | 4717.11437, | N, | 00833.91522, | E, |
| 7 | 12 | 2 | 11 | 2 | 12 | 2 |

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 7 | 8 | 9 | 10 | 11 | 12 | 13 | 14 |
| Speed:ddd.ddd, | Curso:ddd.ddd, | Data:ddmmyy | Mv, | mvE, | Modo | \*Check | CR LF |
| 0.004, | 77.52, | 091202, | , | , | A | \*57 | 0xD 0xA |
| ?8 | ?8 | 7 | ?8 | ?2 | 1 | 3 | 2 |

Char gps\_hora[12], gps\_stat, gps\_lat[12], gps\_ns, gps\_long[13], gps\_ew, gps\_data[8]

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Atual | Entr | Próx | Entr | Próx | Ação (saída) |
| 0 | $ | 1 | Não | 0 | - |
| 1 | G | 2 | Não | 0 |  |
| 2 | P | 3 | Não | 0 |  |
| 3 | R | 4 | Não | 0 |  |
| 4 | M | 5 | Não | 0 |  |
| 5 | C | 6 | Não | 0 |  |
| 6 | , | 7 | Não | 0 |  |
| 7 | , | 8 | Não | 7,8,0 | Submaq recebe gps\_hora = hhmmss.sss, |
| 8 | , | 9 | Não | 8,9,0 | gps\_stat = A, |
| 9 | , | 10 | Não | 9,10,0 | gps\_lat = ddmm.mmmm, |
| 10 | , | 11 | Não | 10,11,0 | gps\_ns = S, |
| 11 | , | 12 | Não | 11,12,0 | gps\_long = dddmm.mmmm, |
| 12 | , | 13 | Não | 0 | gps\_ew = W, |
| 13 | , | 14 | Não | 0 | ignorar |
| 14 | , | 15 | Não | 0 | ignorar |
| 15 | , | 0 | Não | 0 | gps\_data = ddmmyy, |