

# Arduino con conexión GPS

## Desarrollo

El modulo utiliza el protocolo UART por lo que para conectar el modulo con el micro solo hace falta simular un puerto serial con la librería **SoftwareSerial.h** que viene instalada en arduino por defecto.

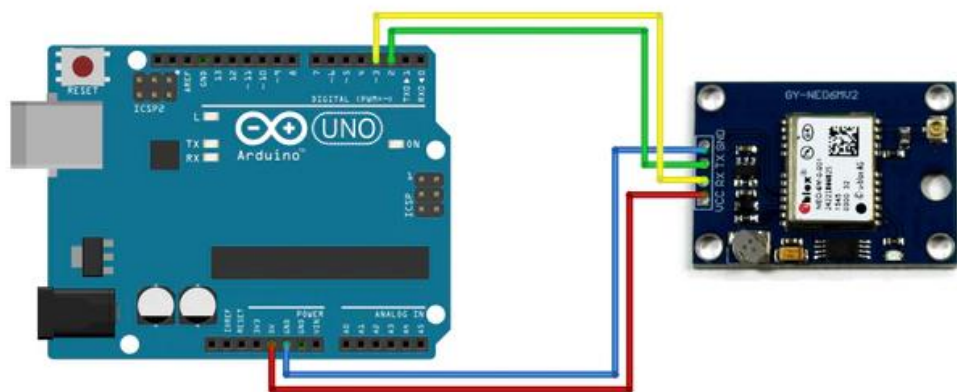
### Lectura en crudo del sensor

Para ello usamos incluimos la librería y declaramos el puerto serial gps y cada que haya datos de entrada del gps lo mandamos al monitor serial para poder visualizarlo.

```
#include <SoftwareSerial.h>
```

```
SoftwareSerial gps(RX, TX);
```

## Diagrama de conexión



## NMEA\_GPS\_NEO6M de TalosElectronics

NMEA\_GPS\_NEO6M.ino

Léame.adoc

```
1  /*
2   Ejemplo para obtener lectura en crudo u-blox NEO-6M
3   protocolo NMEA
4   */
5   #include <SoftwareSerial.h>
6
7   byte constante RX = 2 ;
8   byte constante TX = 3 ;
9
10  SoftwareSerial gps ( RX , TX ) ;
11
12  configuración nula ( )
13  {
14    de serie comenzar ( 9600 ) ;
15    GPS _ comenzar ( 9600 ) ;
16  }
17
18  bucle vacío ( )
19  {
20    si ( gps . disponible ( ))
21    {
22      datos de caracteres ;
23      datos = gps . leer ( ) ;
24      de serie imprimir ( datos ) ;
25    }
26  }
```