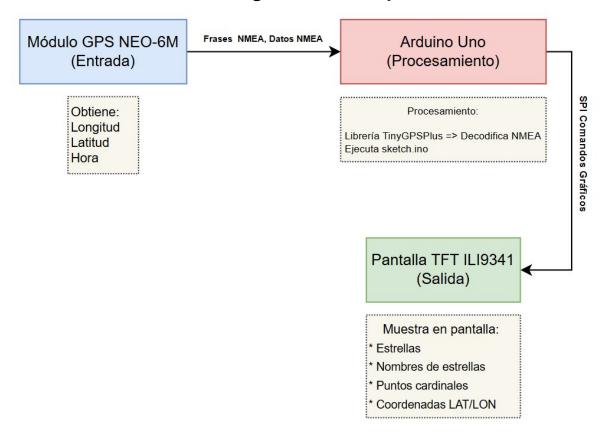
Diagramas de Bloques



Descripción de los Bloques y el Flujo de Datos

1. Bloque de Entrada: Módulo GPS (NEO-6M)

Función: Es el sensor principal del sistema. Su único trabajo es determinar la ubicación geográfica (Latitud, Longitud) y la hora universal (UTC).

Flujo de Salida: Genera y envía esta información en forma de frases de texto (llamadas sentencias NMEA) a través de su pin TX (Transmisión).

2. Bloque de Procesamiento: Arduino Uno

Función: Es el cerebro central que coordina todo.

Flujo de Entrada: Recibe las frases NMEA desde el GPS en su pin RX (SoftwareSerial, pin 4). Utiliza la librería TinyGPSPlus para "traducir" este texto en números útiles (como lat y lon).

Procesamiento Interno: El Arduino ejecuta la lógica del sketch.ino. Su tarea más importante es la función raDecToAltAz, que toma las coordenadas fijas de una estrella (Ascensión Recta y Declinación, guardadas en la memoria) y, usando la ubicación y hora del GPS, calcula dónde debería aparecer esa estrella en el cielo en ese preciso momento (Altitud y Azimut).

Flujo de Salida: Convierte esos cálculos finales (Altitud y Azimut) en coordenadas de pantalla (x, y). Luego, envía una serie de comandos de dibujo a la pantalla a través del protocolo de comunicación SPI.

3. Bloque de Salida: Pantalla TFT (ILI9341)

Función: Es la interfaz de usuario. Su único trabajo es mostrar visualmente la información.

Flujo de Entrada: Recibe los comandos de dibujo SPI desde el Arduino.

Salida Visual: Muestra en pantalla el mapa estelar, los nombres de las estrellas, los puntos cardinales y los datos de LAT/LON actuales, actualizándose con cada nuevo cálculo.

Referencias

Embedded systems block diagram with explanation. (s. f.). Embedded Hash - Best Embedded

Institute In Hyderabad. https://embeddedhash.in/embedded-systems-block-

diagram/?utm source

Ijraset. (s. f.). Arduino-Based Embedded System Module. IJRASET.

https://www.ijraset.com/research-paper/arduino-based-embedded-system-

module?utm source