

	
<h1>Mise en œuvre d'un récepteur GPS sur Raspberry Pi</h1>	
<b>Sommaire :</b>	
I - Introduction.....	1
II - Mise en œuvre du récepteur GPS.....	1
II.1. Introduction.....	1
II.2. GPSD.....	2
II.3. Application cliente pour GPSD.....	2

## I - Introduction

L'objectif de ce document est de mettre en œuvre un récepteur **GPS** sur port **USB** utilisant le standard **NMEA (National Marine & Electronics Association)** dans sa version **NMEA-0183**, pour l'émission de ses données.

Sous ce standard, toutes les données sont transmises en mode série asynchrone sous forme de trames de caractères **ASCII**.

Le protocole utilisé est **19200 bits/s série asynchrone, sans parité, 8 bits de données et 1 bit de stop**.



## II - Mise en œuvre du récepteur GPS

### II.1. Introduction

Lorsqu'on branche le récepteur **GPS** sur le port **USB** du **Raspberry Pi**, le port attribué au récepteur **GPS** est **/dev/ttyUSB0** ou **/dev/ttyACM0**. On peut alors visualiser les trames envoyées par le récepteur **GPS** en exécutant la commande **cat /dev/ttyUSB0** ou **cat /dev/ttyACM0**.

A la mise sous tension du récepteur **GPS**, celui-ci émet la **trame NMEA** suivante :

**\$GPGGA,142333.00,,,,,0,00,99.99,,,,,\*62**

En fonctionnement normal, le récepteur **GPS** émet la **trame NMEA** suivante :

**\$GPGGA,123519,4807.038,N,01131.324,E,1,08,0.9,545.4,M,46.9,M,,\*42**

## II.2. GPSD

**GPSD** est un démon jouant le rôle de passerelle entre le récepteur **GPS** et des clients réseaux souhaitant recevoir les coordonnées **GPS**. Le démon écoute sur le port **2947**. De plus amples informations sur **GPSD** sont disponibles à l'adresse <https://gpsd.io/>.

A l'aide de la commande ci-dessous, on peut installer sur le **Raspberry Pi** les paquets nécessaires à l'utilisation de **GPSD** :

```
sudo apt install gpsd gpsd-clients python-gps libgps-dev
```

Il faut alors ouvrir le fichier **/etc/default/gpsd** et modifier la ligne :

```
DEVICES="/dev/ttyACM0" (si le récepteur GPS est sur /dev/ttyACM0)
```

A l'aide de la commande ci-dessous, on relance le démon **GPSD** :

```
sudo service gpsd restart
```

A l'aide de la commande ci-dessous, on peut alors valider le bon fonctionnement du démon **GPSD** :

```
cgps -s
```

## II.3. Application cliente pour GPSD

On peut développer une application cliente pour **GPSD** permettant de récupérer les coordonnées envoyées par notre récepteur **GPS**. Pour développer cette application, il faut installer la librairie **libgps-dev** et compiler l'application avec la commande **g++ -o example example.cpp -lgps -lm**.

Le code de l'application est le suivant :

```
#include <libgpsmm.h>
#include <unistd.h> // for sleep()
#include <iostream>

using namespace std;

int main(int argc, char *argv[])
{
    gpsmm gps_rec("localhost", DEFAULT_GPSD_PORT);
    if (gps_rec.stream(WATCH_ENABLE|WATCH_JSON) == NULL) {
        cerr << "No GPSD running.\n";
        return 1;
    }
    for (;;)
    {
        struct gps_data_t* newdata;
        if (!gps_rec.waiting(5000000)) continue;
        if ((newdata = gps_rec.read()) == NULL)
        {
            cerr << "Erreur Read()\n";
            return 1;
        }
    }
}
```

```
else
{
if (newdata->set & STATUS_SET) printf("Status = %d\n", newdata->status);
if (newdata->set & TIME_SET) printf("Time = %lf\n", newdata->fix.time);
if (newdata->set & LATLON_SET) printf("Latitude = %lf et Longitude = %lf\n",newdata->fix.latitude, newdata->fix.longitude);
if (newdata->set & ALTITUDE_SET) printf("Altitude = %lf\n", newdata->fix.altitude);
if (newdata->set & MODE_SET) printf("Mode = %d\n", newdata->fix.mode);
if (newdata->set & SATELLITE_SET) printf("Satellites in view = %d\n", newdata->satellites_visible);
}
sleep(5);    // Pause de 5 secondes
}
return 0;
}
```