

```

"RECEPCION GPS"

#Importar Librerias
import serial
import pynmea2
import time
from time import sleep

#Definir variables
sleepTime=10 #Tiempo de retardo

#Funcion para traducir informacion GPS
def parseGPS(str):
    if str.find('GGA') > 0:#Buscar sentencia GPGLL
        msg = pynmea2.parse(str) #Convertir sentencia NMEA a
        string de datos
        #Crear vector de posición
        gps=['%s'%msg.timestamp,'%03.7f'%(msg.longitude),
            '%02.7f'%(msg.latitude),'%s m'%msg.altitude]

        "Imprimir vector de posicion"
        print gps
        print(" ")
        print(" ")
        #Ejecutar retardo
        sleep(sleepTime-1)
        #Cerrar el puerto serial
        serialPort.close()
    #Fin de la Funcion

"INICIO DE LA FUNCION PRINCIPAL"

#Inicio del proceso Iterativo
while True: #Condicion para repetir proceso
    #Abrir el puerto serial
    serialPort = serial.Serial('/dev/ttyAMA0', 9600, timeout=0.5)
    #Leer el puerto
    str=serialPort.readline()
    #Llamado a la funcion GPS
    parseGPS(str)

    #VOLVER AL CICLO WHILE

```