



Posturometre

Masse.cpp

Masse.hpp

Posturometre.cpp

Posturometre.hpp

Stockage.cpp

Stockage.hpp §

liaisonEthernet.cpp

liaisonB

```
#include "Masse.hpp"
#include "Stockage.hpp"
#include <EEPROM.h>
#include <Arduino.h>

Stockage::Stockage(){
    //Implémentation du constructeur...
    emplacementMemoire = 0;
}

void Stockage::vidageMemoire(){
    //Implémentation de la fonction de remise à zéro de la mémoire...
    Serial.println("La mémoire se vide, patienter un instant... ");
    for(int i = 0; i < EEPROM.length(); i++){
        EEPROM.write(i, 0);
    }
}

void Stockage::stockageDonnees(){
    //Implémentation de la fonction de stockage des données dans la mémoire...
    while (emplacementMemoire != EEPROM.length()){
        donnees = donneesCapteur.acquisitionMasseCharge()*10.0;
        if(donnees >= 1){
            EEPROM.update(emplacementMemoire, donnees);
            emplacementMemoire++;
            delay(100);
        }
    }
    Serial.println("Memoire pleine");
}
```

