



Posturometre

Masse.cpp

Masse.hpp

Posturometre.cpp

Posturometre.hpp

Stockage.cpp

Stockage.hpp §

liaisonEthernet.cpp

liaisonB

```

#ifndef STOCKAGE_HPP
#define STOCKAGE_HPP
#include <EEPROM.h>
#include <Arduino.h>
#include "Masse.hpp"
    
```

```

/**
 * @file Stockage.hpp et Stockage.cpp
 * @brief Cette classe est destinée à gérer le posturometre
 * @author Badin Jeffrey
 * @version version 1.0
 * @date 18/05/2021
 */
    
```

```
class Stockage {
```

```
    public :
```

```
        /*---Constructeur---*/
```

```
        /**
```

```
         * @brief Constructeur de la classe Stockage
```

```
        */
```

```
        Stockage();
```

```
        /*-----*/
```

```
        /*---Méthodes---*/
```

```
        /**
```

```
         * @brief Cette méthode sert à gérer la suppression des données précédement récupérées
```

```
         * @return Cette méthode ne renvoie rien
```

```
        */
```

```
        void vidageMemoire();
```

```
        /**
```

```
         * @brief Cette méthode sert à gérer le stockage des données localement dans la mémoire EEPROM de carte Arduino
```

```
         * @return Cette méthode ne renvoie rien
```

```
        */
```

```
        void stockageDonnees();
```