



Posturometre

Masse.cpp

Masse.hpp

Posturometre.cpp

Posturometre.hpp

Stockage.cpp

Stockage.hpp

liaisonEthernet.cpp

liaisonE

```
#include <EEPROM.h>
#include <MySQL_Connection.h>
#include <MySQL_Cursor.h>
#include <MySQL_Encrypt_Sha1.h>
#include <MySQL_Packet.h>
#include <Arduino.h>
#include "Ethernet.h"
#include "SPI.h"
#include "LiaisonEthernet.hpp"
#include "Masse.hpp"

LiaisonEthernet::LiaisonEthernet(){
    //Implémentation du constructeur:
    byte adresseMAC[] = {0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED};
    IPAddress ipArduino(192,168,1,4);
    portServeur = 3306;
}

void LiaisonEthernet::connexion(){
    //Implémentation de la fonction de vérification de la connexion :
    byte adresseMAC[] = {0xDE, 0xAD, 0xBE, 0xEF, 0xFE, 0xED};
    IPAddress ipArduino(192,168,1,4);
    IPAddress ipServeur(192,168,1,186);
    Ethernet.begin(adresseMAC, ipArduino);

    MySQL_Connection connexion((Client *) &client);
    MySQL_Cursor * cur_mem = new MySQL_Cursor(&connexion); //Gestion de la véracité de la trame lors de l'envoi des données

    char donneesCapteur [10];
    char requete[128];

    char utilisateur[] = "admincharge";
    char mot_de_passe[] = "Admincharge";

    char INSERT_SQL[] = "INSERT INTO statistique.charge (id_capteur, masseCharge, dateCharge, utilisateur_id) VALUES ('1',%s,NOW(),'2')";
    //Requête permettant l'inclusion de données dans la base de données
```