



Posturometre

Masse.cpp

Masse.hpp

Posturometre.cpp

Posturometre.hpp

Stockage.cpp

Stockage.hpp

liaisonEthernet.cpp

liaisonEthernet.hpp

```
#ifndef MASSE_HPP
#define MASSE_HPP
```

```
/**
 * @file Masse.hpp et Masse.cpp
 * @brief Cette classe est destinée à gérer l'acquisition des charges portées par l'utilisateur
 * @author Badin Jeffrey
 * @version version 1.0
 * @date 18/05/2021
 */
```

```
class Masse{

public :

    /*---Constructeur---*/
    /**
     * @brief Constructeur de la classe Masse
     */
    Masse();
    /*-----*/

    /*---Méthodes---*/
    /**
     * @brief Cette méthode sert à gérer l'acquisition des données de masse des charges portées par l'utilisateur
     * @return Cette méthode renvoie un double
     */
    double acquisitionMasseCharge();
    /*-----*/

private :
    /*---Attributs---*/
    ///@brief brocheCapteurDroite correspond à l'attribut qui gère la broche sur laquelle le capteur de droite est branché
    int brocheCapteurDroite;
    ///@brief brocheCapteurGauche correspond à l'attribut qui gère la broche sur laquelle le capteur de gauche est branché
    int brocheCapteurGauche;
```

