class化

1もっとも簡単なversion

もとは関数型のrobotとしましょう。

Listing 1: robot5 functionのhead部.

```
void setup() {
    size(720, 480);
    strokeWeight(2);
    ellipseMode(RADIUS);
}

void draw() {
    background(0, 0, 255);
    drawRobot(120,420,110,140);
    drawRobot(270,460,260,95);
}

void drawRobot(int x, int y, int bodyHeight, int neckHeight){
    int radius = 45;
    int ny = y - bodyHeight - neckHeight -radius;
    ... 中略 ...
}
```

これをclass化するとつぎのとおりになります

Listing 2: robotx_classのhead部-I.

つまりclass化する手順としては

- 1. class名を決めてclass宣言する
- 2. 同じ名前の初期化関数をつくる
- 3. class変数をつける
- 4. 変数(Robot)を宣言(Robot myRobot)する
- 5. newする
- 6. displayする.

です

2 classにする意義=よく似ているけど異なる振る舞い

このような簡単な例をみると、その機能を実現するにはfunctionで十分のような気がします。しかし、たくさんのrobotをつくって、それぞれに違う「振る舞い」をさせたいとします。例えば、myRobot1はそのまま止まっていて、myRobot2はmouseXでeasingさせたいとします。そうするとcodeは次のようになります。

Listing 3: robotx_classのhead部-II.

```
Robot myRobot1;
Robot myRobot2; // myRobot2
```

```
voia setup() {
   size(720, 480);
   strokeWeight(2);
   ellipseMode(RADIUS);
   myRobot1 = new Robot(120,420,110,140);
   myRobot2 = new Robot(240,470,220,70); // myRobot2
void draw() {
   background(0, 0, 255);
   myRobot1.display();
   myRobot2.easing(); // myRobot2
   myRobot2.display(); // myRobot2
class Robot {
 ... 中略 ...
 float easing = 0.02:
 void easing(){
  int targetX = mouseX;
   x += (targetX-x)*easing;
 ... 以下略 ...
```

myRobot1もeasing機能をもっているのですが、それをcodeで書いてないのでeasingしません。あるいはランダムに動くやつとか、clickに反応するやつとか、ほとんどの振る舞いやcodeは共通なのに、それぞれ異なった「振る舞い」をさせることが可能になるんです。便利でしょ?

3 自分のものにするコツ

いろんなexamplesをみて、自分の想像を膨らませてください。 自分のコードにするときのコツは、まず

```
どんなものにどんなふるまいをさせたいか
```

を自分で決めておくことです。

「こういう振る舞いをさせたいので、ある関数を組み込んでパラメータをいじりました」だといいんですが、「面白いサンプルがあったので、それをコピペして

parametersをいじりました」では、単なる劣化版にしかならないですよ.

あと、何を参考にしたかの引用を忘れないように、自分のcredit(license)とともに headに書き込んでおいてください.