

1.作成したロボキックシミュレータの機能説明

画面のなかでボールがはねます。

2.作成したロボキックシミュレータのアピールポイント

クリックした位置にボールを置くことが可能です。

左クリックでボールを置き、右クリックで一時停止。中クリックでリセットできます。

継承が使いたいがためにC++ で記述しました。

自作したヘッダファイルを用いてわかりやすく記述できるように作成しました。

3.実行方法

```
$ g++ 21C1036_ShujiKawahara_robokick.cpp -lglut -lGL -lm ./Engine.hpp ./Engine.cpp
```

追加ファイルがあるのでそれも一緒にコンパイルしてください。

Makefile の書き方はちょっとわかりません。とにかく Engine.hpp と Engine.cpp を一緒にコンパイルしてあげてください。

4.アドバンストのチャレンジプログラム

21C1036_ShujiKawahara_extra_challenge_pro.c : パックマンの口がぱくぱくするようにしたプログラムです。

‘E’, ‘S’, ‘D’, ‘F’ を押すと、その方向を向きます。‘W’, ‘A’, ‘S’, ‘D’ のノリです。

宗教上の理由でわざとずらしています。

5.完走した感想

あー、悔しい。

二つのボールの衝突がうまく行かないままの提出となってしまった。

Collision() の direction が nan になるんだが、なんでやねん。

ボールの数を三つ以上でも正しく処理できるようにプログラムを組みたかったけど、メモリ管理が面倒くさ過ぎて二つしか対応出来ないクソプログラムになってしまった。

せっかく C++ とヘッダファイルを使ったのにそれでもコーディングしにくいものになっている気がする。