## 本日の体験メニューについて

プログラミング言語の**Java**を使ってゲームをします。 そして、皆でバトルします。

# Robocode

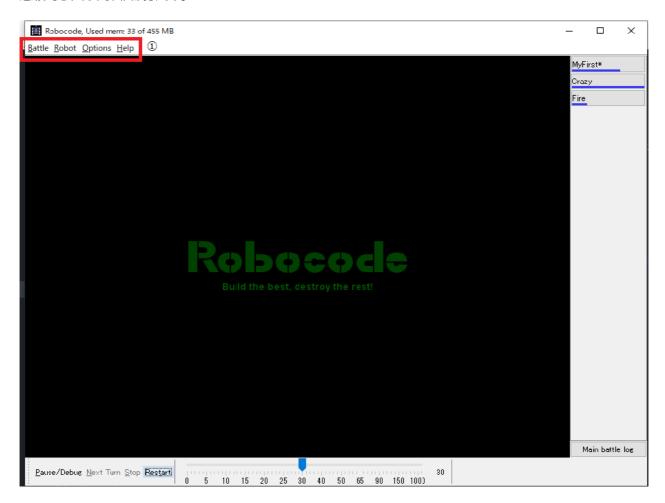
これから、プレーするゲームの名前です。インターネットで検索するときは「robocode インストール」と検索するとインストーラー(jarファイル) をダウンロードできます。

### 準備済みの設定

1. 文字の大きさを変更してあります。

## 初期画面について

起動すると下のような画面が見れます。



#### - ロース (1)

使うもの、のみを記載しています。

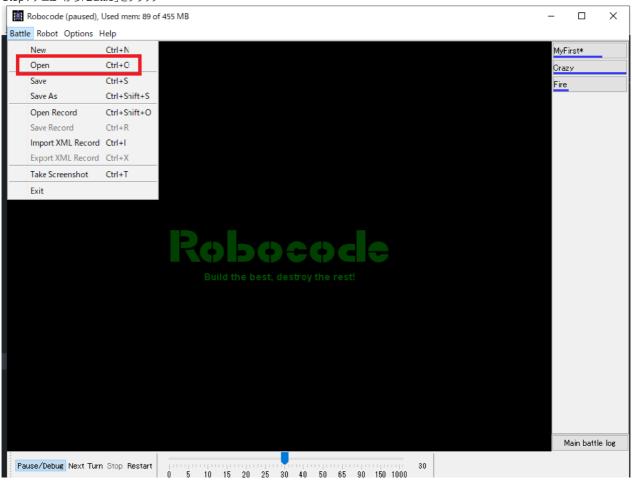
· Battle:

- 1. 新規バトル(New)
- 2. バトルを開く(Open)
- · Robot:
- 1. ソースエディタ(Source editor)
- 2. ほかのロボ、チーム取り込み(import robot or team)
- 3. JARファイルの作成(Package robot or team)
- · Options:
- 1. 環境設定(Preference),
- 2. Roboのキャッシュをクリア(Clean robo cache)
- Help: ヘルプ

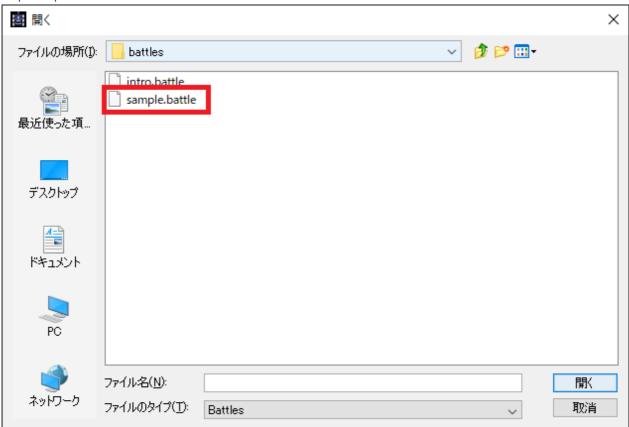
### 動かしてみよう

まずは、サンプルバトルを動かしてみます。下の手順で動かしてください。

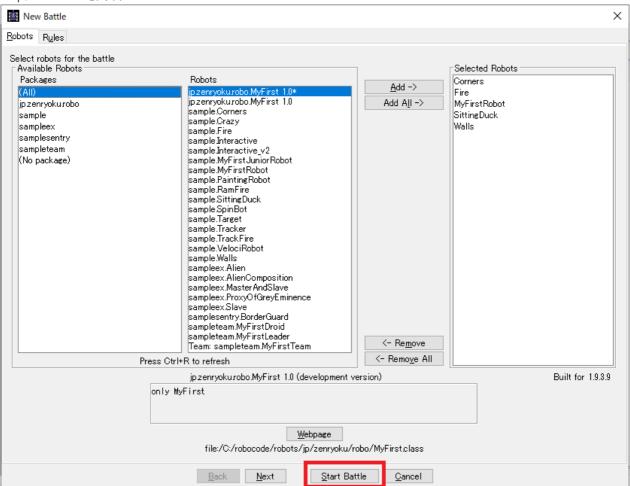
Step1 メニューから「Battle」をクリック



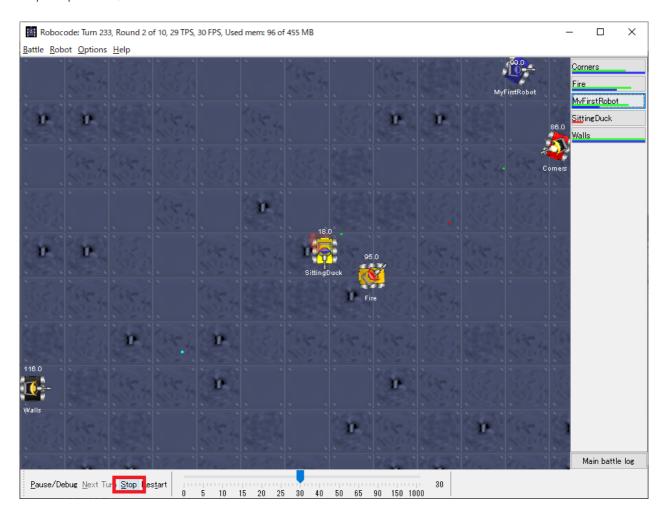
#### Step2 sample.battleファイルをクリック



#### Step3 Start Battleをクリック



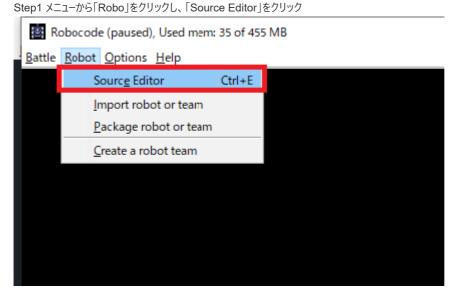
### Step4 Stopでバトルを修了する



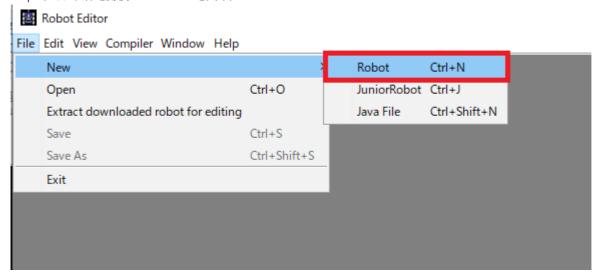
動いているのをみて、どんな動きをしているか観察してみてください。

### オリジナル・ロボを作ろう

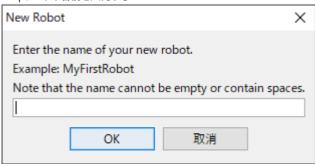
オリジナルの口ボを作ります。下の手順で口ボの作成準備をしてください。



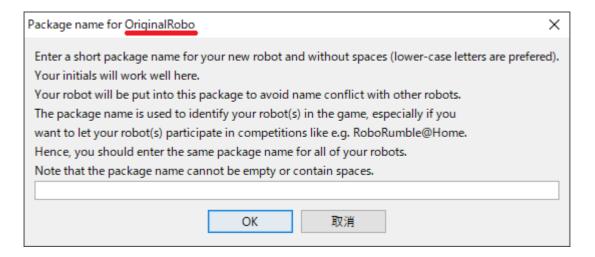
Step2 ソースエディタを開き、New -> Roboをクリック



#### Step3 ロボの名前を入力する



Step4 ロボのファイルを配置するパッケージの名前を入力する ※ロボの名前には「OrignalRobo」という名前を津得たので、赤線部にロボの名前が表示されています。



Step5 テンプレートのロボが作成されるので、オリジナルのロボに改造しましょう。

```
Robot Editor
                                                                                                File Edit View Compiler Window Help
Editing - OriginalRobo
                                                                                             - F X
 1 package original;
 2 import robocode.*;
 3 //import java.awt.Color;
 5 // API help: https://robocode.sourceforge.io/docs/robocode/robocode/Robot.html
 6
 7
    /**
    * OriginalRobo - a robot by (your name here)
 8
 9
    public class OriginalRobo extends Robot
10
11
12
        /**
13
         * run: OriginalRobo's default behavior
14
        public void run() {
15
            // Initialization of the robot should be put here
16
17
18
            // After trying out your robot, try uncommenting the import at the top,
19
            // and the next line:
20
            // setColors(Color.red,Color.blue,Color.green); // body,gun,radar
21
22
23
            // Robot main loop
24
            while(true) {
25
                // Replace the next 4 lines with any behavior you would like
Line: 1 Column: 1
```

## ロボの仕組みを知ろう

口ボは次の状態の時の動きを定義することでどのように動くか決まります。

- 通常時
- 敵をスキャンした時
- 自分が弾に当たった時
- 壁にぶつかった時

それぞれの動きを定義しているのが、次のメソッドというものです。

- 通常時: run()
- 敵をスキャンした時: onScannedRobot()
- 自分が弾に当たった時: onHitByBullet()
- 壁にぶつかった時: onHitWall()

### 通常時の動き

口ボを作成したばかりの状態では口ボは通常時に下のように動きます。

- 1. 100前に進む
- 2. 主砲を右へ360度回転
- 3.100後退する
- 4. 主砲を右へ360度回転

### 敵をスキャンした時

口ボを作成したばかりの状態では口ボは敵をスキャンした時に下のように動きます。

1. 弾を発射する: fire(1);

### 自分が弾に当たった時

口ボを作成したばかりの状態では口ボは自分が弾に当たった時に下のように動きます。

1. 10後退する: back(10);

### 壁にぶつかった時

口ボを作成したばかりの状態では口ボは壁にぶつかった時に下のように動きます。

1. 20後退する: back(20);

# ロボへ命令する

サンプルバトルを見たときに、ロボはどのような動きをしていたでしょうか? 少なくとも「ジャンプ」はしていませんでした。ロボに出せる「命令」は決まっているのです。そして、下の表のように「命令」が決まっています。

つまり「命令」を組み合わせてオリジナルのロボを作成します。

返り値	メソッド名	振る舞い(処理の内容)
void	ahead(double distance)	ロボットを前方に移動させます。
void	back(double distance)	ロボットを後方に移動させます。

返り値	メソッド名	振る舞い(処理の内容)
void	doNothing()	このロボットの今回の順番では、何も動作を行いません。
void	fire(double power)	弾丸を発射します。
void	scan()	他のロボットを探します。
void	setColors(Color robotColor, Color gunColor, Color radarColor)	このメソッドは、ロボットの色を設定するために呼び出します。
void	stop()	動作をすべて停止し、後で resume() 呼び出しを使って再開できるよう、保存します。
void	stop(boolean overwrite)	動作をすべて停止し、後で resume() 呼び出しを使って再開できるよう、保存します。
void	turnGunLeft(double degrees)	ロボットの大砲を回転させます。
void	turnGunRight(double degrees)	ロボットの大砲を回転させます。
void	turnLeft(double degrees)	ロボットを回転させます。
void	turnRight(double degrees)	ロボットを回転させます。