クラスとは

クラス(class)インスタンス(実体)のもととなる設計図

例えば、「人間」という構造の生物は、Aさん、Bさんみたいな多種 多様な「個人」に派生する。 ここでいう「人間」がクラスで、「個人」がインスタンス(実体)

C言語の構造体と似ているが、構造体と違うところはメンバ変数だけでなくメンバ関数を持てること

- •教科書P96~97 Sample301
- •C++用フォルダにSample301フォルダを作成mkdir Sample301 cd Sample301
- •car.h、car.cpp、main.cppを新規作成copy nul car.h
 copy nul car.cpp
 copy nul main.cpp

·car.h

```
#ifndef _CAR_H_
#define _CAR_H_
class Car {
public:
                             //メンバ変数
    double speed;
    void drive(double hour); //メンバ関数
#endif // _CAR_H_
```

·car.h

```
#ifndef _CAR_H_
#define _CAR_H_
class Car {
public:
                             //メンバ変数
    double speed;
    void drive(double hour); //メンバ関数
```

•car.h

```
#pragma once
class Car {
public:
                            //メンバ変数
   double speed;
   void drive(double hour); //メンバ関数
```

#ifndef, #define, #endif は使わず 【#pragma once】を使ってください

·car.cpp

```
#include "car.h"
#include <iostream>
using namespace std;
void Car::drive(double hour){
    cout << "時速" << speed << "kmで" <<
         hour << "時間走行" << endl;
    cout << speed*hour << "km移動"<< endl;
```

•main.cpp

```
#include "car.h"
using namespace std;
int main() {
    Car kuruma; //テキストではkurumaでなくcar
    kuruma.speed = 40;
    kuruma.drive(1.5);
    return 0;
```

•コンパイルの仕方

コマンドプロンプトで次のコマンドを入力する

cl_/EHsc_main.cpp_car.cpp

重要なのはcppファイルをすべて書くこと

成功したら、main.exeを実行して結果を確認

クラスの定義

•car.h

```
二重インクルードの禁止
#pragma once
                      #ifndef _CAR_H_ | インクルードガード処理という
                      #define _CAR_H_ ► 2重インクルードを防ぐ仕組み
class Car {
                      #endif//_CAR_H_」 #pragma once で代用可能
                      (P.104~105)
public:
                                  //メンバ変数
    double speed;
    void drive(double hour); //メンバ関数
```

クラスの定義

•car.h

```
#pragma once
          クラス名(先頭は大文字にするのが一般的)
class Car {
public:
                           //メンバ変数
   double speed;
   void drive(double hour); //メンバ関数
```

クラスの定義

•car.h

```
#pragma once

class Car {
public: アクセス指定子
double speed; //メンバ変数
void drive(double hour); //メンバ関数
};
```

アクセス指定子(P.113)

クラスやクラス外からアクセス可

① public

② private

クラスの本体

•car.cpp

```
おく
#include "car.h"
#include <iostream>
using namespace std;
void Car::drive(double hour){
    cout << "時速" << speed << "kmで" <<
         hour << "時間走行" << endl;
    cout << speed*hour << "km移動"<< endl;
```

car.hに記述した内容によって

メンバ関数を定義する必要があるので

Carクラスの設計図をここで読み込んで

クラスの本体

·car.cpp

```
#include "car.h"
                         これがないと
#include <iostream>
                         std::cout ,std::endl
                         と書く必要がある
using namespace std;
void Car::drive(double hour){
    cout << "時速" << speed << "kmで" <<
         hour << "時間走行" << endl;
    cout << speed*hour << "km移動"<< endl;</pre>
```

クラスの本体

•car.cpp

```
#include "car.h"
[Car::]でCarクラスで tream>
定義されていることを表す ce std:
                      car.hで定義したメンバ関数の実際の
                       処理を記述
 void Car::drive(double hour){
     cout << "時速" << speed << "kmで" <<
          hour << "時間走行" << endl;
     cout << speed*hour << "km移動"<< endl;
```

•main.cpp

```
#include "car.h"
#include <iostream>
using namespace std;
int main() {
                      Carクラスのインスタンスとして
    Car kuruma;
                     kurumaという実体を生成
    kuruma.speed = 40
    kuruma.drive(1.5);
    return 0;
```

•main.cpp

car.hに記述したメンバ変数/関数を使用するために読み込んでおく必要がある

```
#include "car.h"
#include <iostream>
using namespace std;
```

メンバ変数やメンバ関数を使用する際は構造体のときと同様に「』」を使う

kuruma.speed = 40; メンバ変数へ値を代入 kuruma.drive(1.5); メンバ関数を実行 return 0;

•main.cpp

```
int main() {
    Car nbox, tanto; //複数のインスタンス生成
    nbox.speed = 40;
    nbox.drive(1.5);
    tanto.speed = 50;
                       nboxおよびtantoはCarクラスから
    tanto.drive(1.0);
                        生成されたインスタンスなので、
                        同じメンバ構成をしている
    return 0;
                       ただし、個々は独立して存在している
```

- •教科書P106~109 Example301
- •C++用フォルダにExample301フォルダを作成mkdir Example301 cd Example301
- •car.h、car.cpp、main.cppを新規作成copy nul vector2D.h copy nul vector2D.cpp copy nul main.cpp

•vector2D.h

```
#pragma once
class Vector2D {
public:
               //メンバ変数
   double x,y;
   double length(); //メンバ関数
};
```

vector2D.cpp

```
#include "vector2D.h"
#include <math.h>
double Vector2D::length() {
  //三平方の定理を使って斜辺の長さを求める
 return sqrt(x*x + y*y);
};
```

•main.cpp その①

```
#include "vector2D.h"
#include <iostream>
using namespace std;
int main(){
 Vector2D v; //Vector2Dクラスのインスタンスv
  cout << "v.x=" << endl;
 cin >> v.x;
  cout << "v.y=" << endl;
  cin >> v.y;
```

•main.cpp その②