

[マニュアル](#)に戻る。

LeapMotionオブジェクト

- LeapMotionの値を取得するためのオブジェクトです。
- 空中の手指の位置や動きを検出することができます。
- LeapMotionは1台だけ接続して使うことができます。
- 手指の動き（ジェスチャー）によって次のメソッドが実行されます。
 - **回転**: 正面から見たときの動きが円に見えるように手指を動かしたときに実行されます。回転方向が時計回りかどうかを示す真偽値がパラメーターとして渡されます。
 - **スワイプ**: 手指を直線的に動かしたときに実行されます。右方向への移動かどうかを示す真偽値がパラメーターとして渡されます。
 - **タップ**: 手指を正面に向かって突き出したときに実行されます。横方向の位置を示す数値と高さを示す数値がパラメーターとして渡されます。
 - **キータップ**: 手指を下方向に動かしたときに実行されます。横方向の位置を示す数値がパラメーターとして渡されます。
- LeapMotionオブジェクトは「**リーブ**」`リーブモーション` `leap` `leapmotion` という名前で使えます。
- これらのオブジェクトはあらかじめ用意されており、「作る」を実行する必要はありません。
- **接続**: LeapMotionとの通信を開始します。
 - (例) LeapMotionとの通信を開始します。

リーブ! 接続。

- **横の位置?**: 空間での手のひらの左右の座標を取得します。中央が0で、右は正の値、左は負の値です。
 - (例) 手のひらの横の座標を取得します。

xリーブ! 横の位置?。

- **縦の位置?**: 空間での手のひらの高さを取得します。LeapMotion本体からの高さです。
 - (例) 手のひらの高さを取得します。

yリーブ! 縦の位置?。

- **前後の位置?**: 空間での手のひらの前後の位置を取得します。LeapMotionの真上が0で、手前は正の値、手を前方に伸ばすと負の値になります。
 - (例) 手のひらの前後の位置を取得します。

zリーブ! 前後の位置?。

- **指の数?**: 手の指の数を取得します。
 - (例) 指の数を取得します。

nリーブ! 指の数?。

- **ゲー?**: 手の指の数からじゃんけんの「ゲー」かどうかを判断します。
 - (例) ゲーかどうかを判断します。

「リーブ! ゲー?」! なら「ラベル! "ゲー" 作る」実行。

- **チョキ?**: 手の指の数からじゃんけんの「チョキ」かどうかを判断します。

- (例) チョキかどうかを判断します。

「リーブ!チョコキ?」!なら「ラベル!"チョコキ" 作る」実行。

- **パー?**:手の指の数からじゃんけんの「パー」かどうかを判断します。
 - (例) パーかどうかを判断します。

「リーブ!パー?」!なら「ラベル!"パー" 作る」実行。

- **回転?**:手のひらが縦方向に円を描いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが円を描いていれば「回転中」と表示します。

「リーブ!回転?」!なら「ラベル!"回転中" 作る」実行。

- **左回転?**:手のひらが反時計回りで円を描いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが反時計回りに円を描いていれば「左回転中」と表示します。

「リーブ!左回転?」!なら「ラベル!"左回転中" 作る」実行。

- **右回転?**:手のひらが時計回りで円を描いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが時計回りに円を描いていれば「右回転中」と表示します。

「リーブ!右回転?」!なら「ラベル!"右回転中" 作る」実行。

- **スワイプ?**:手のひらが直線的に動いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが直線的に動いていれば「移動中」と表示します。

「リーブ!スワイプ?」!なら「ラベル!"移動中" 作る」実行。

- **左スワイプ?**:手のひらが左の方向に直線的に動いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが左方向に直線的に動いていれば「左に移動中」と表示します。

「リーブ!左スワイプ?」!なら「ラベル!"左に移動中" 作る」実行。

- **右スワイプ?**:手のひらが右の方向に直線的に動いているかどうかを返します。
 - (例) 手のひらが右方向に直線的に動いていれば「右に移動中」と表示します。

「リーブ!右スワイプ?」!なら「ラベル!"右に移動中" 作る」実行。

From:

<https://dolittle.eplang.jp/> - プログラミング言語「ドリトル」

Permanent link:

https://dolittle.eplang.jp/ref_leapmotion?rev=1515028683



Last update: **2018/01/04 10:18**