### 패턴을 통한 객체지향 프로그램의 이해

이소영(yisy0703@naver.com)

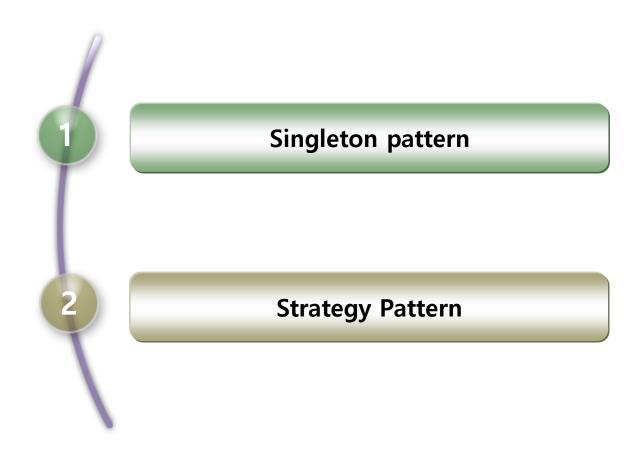
### 패턴이란

우리의 개발자 선배님들이 객체지향 언어의

장점들을 모아 가장 효율적으로 개발을 할 수

있게 만들어 놓은 틀

### 패턴을 통한 OOP이해 예제부분



# 1

## Singleton Pattern

싱글턴 패턴(Singleton pattern)이란 어떤 클래스의 객체는 오직 하나인 유일한 객체를 만들어 여러가지 상황에서 동일한 객체에 접근하기 위해 만들어진 패턴 이다. 실제로 많이 쓰이는 유형이니 꼭 이해하자

### 1. Singleton Pattern

#### SingletonClass

```
private static SingletonClass INSTANCE;
private int i=10;
private SingletonClass() {}
```

Static SingletonClass getInstnce(){객체가없을때만생성해서 INSTANCE로}

Int getI(){tetrun I;}

void setl(int){this.i=I;}

#### **FirstClass**

FirstClass(){SingletonClass.getSingletonClass(); setI(999);}

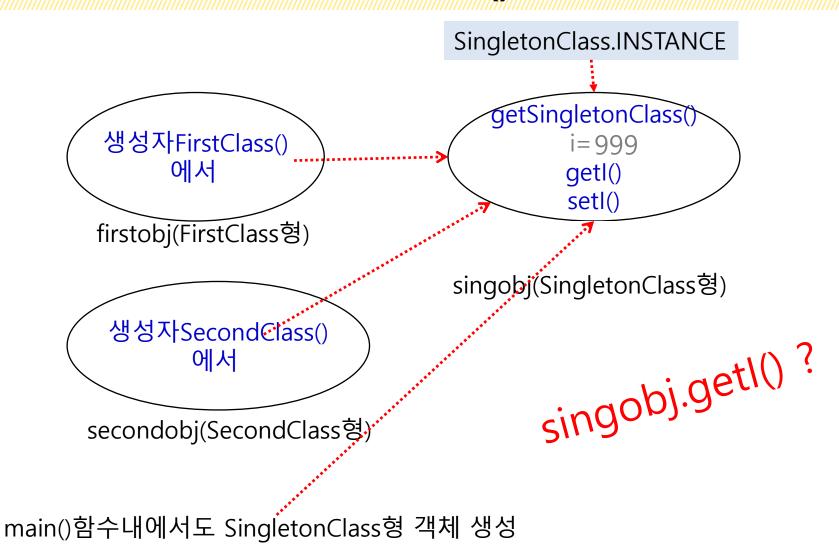
#### SecondClass

SecondClass(){SingletonClass.getSingletonClass();}

MainSing

Staic void Main()

### 1-1 main()





## Strategy Pattern

알고리즘 군을 정의하고 각각의 기능을 부품처럼 캡슐화하여 교환 해서 사용항 수 있도록 하는 패턴

### 시나리오

- 모든 로봇은 기본적으로 걷고, 달릴 수 있어야 합니다.
- 로봇 모양은 팔, 다리, 머리, 몸통으로 이루어져 있다

|               | 날 수 있을지 | 미사일 쏠지 | 검    |
|---------------|---------|--------|------|
| SuperRobot    | 0       | Ο      | 레이저검 |
| StandardRobot | X       | Ο      | 목검   |
| LowRobot      | X       | X      | 없음   |

 위 3가지 형태의 로봇을 만들되, 추후 다른 로봇을 만들어야 할 경 우를 생각하여 유연한 프로그램을 만들어 보도록 합니다.

### 1단계. 각각 클래스 정의

#### SuperRobot

Shape(){} actionWalk(){ 걸을수있다} actionRun(){ 뛸수있다} actionFly(){O} actionMissile(){O} actionKnife(){L}

#### StandardRobot

Shape(){}
actionWalk(){
길을수있다}
actionRun(){
될수있다}
actionFly(){X}
actionMissile(){O}
actionKnife(){W}

#### LowRobot

Shape(){} actionWalk(){ 걸을수있다} actionRun(){ 뛸수있다} actionFly(){X} actionMissile(){X} actionKnife(){X}

### 2단계. 공통점을 슈퍼클래스로

#### Robot

actionWalk(){걸을수있다} actionRun(){뛸수있다} Shape(){}

#### SuperRobot

Shape(){}재정의 actionFly(){O} actionMissile(){O} actionKnife(){L}

#### StandardRobot

Shape(){} 재정의 actionFly(){X} actionMissile(){O} actionKnife(){W}

#### LowRobot

Shape(){} 재정의 actionFly(){X} actionMissile(){X} actionKnife(){X}

### 3단계. 공통점을 추상클래스로

#### Robot(추상)

actionWalk(){걸을수있다} actionRun(){뛸수있다} Shape(){팔다리몸}

actionFly();actionMissile();actionKnife();(추상)

#### SuperRobot

Shape(){}
actionFly(){O}
actionMissile(){O}
actionKnife(){L}

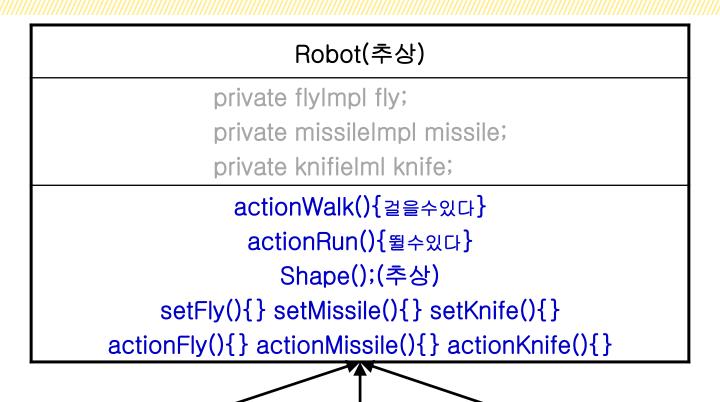
#### StandardRobot

Shape(){}
actionFly(){X}
actionMissile(){O}
actionKnife(){W}

#### LowRobot

Shape(){}
actionFly(){X}
actionMissile(){X}
actionKnife(){X}

#### 5단계. 각기능을 객체(부품)화 ; object modularization



SuperRobot

SuperRobot(){}

Shape(){}

StandardRobot

StanardRobot(){}

Shape(){}

LowRobot

LowRobot(){}

Shape(){}

