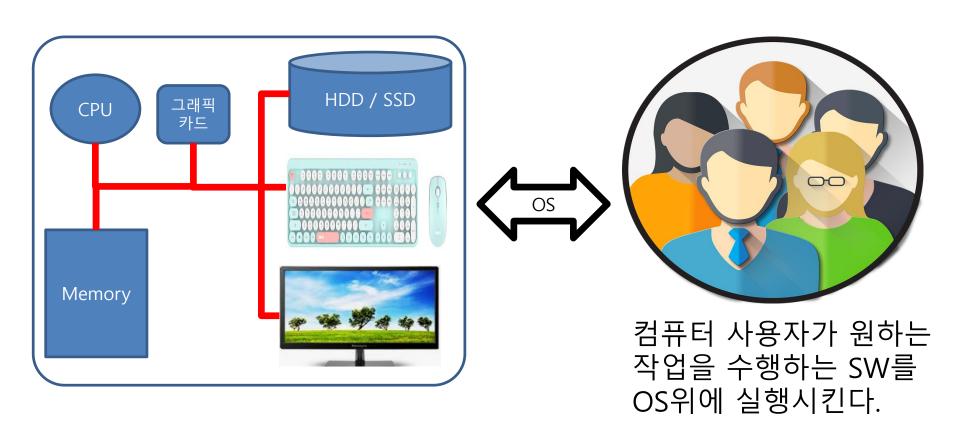
보강

2021. 05. 21

- 컴퓨터 HW



HW vs. OS vs. SW



SW

- ✓ HW
 - CPU, Memory(RAM), HDD/SDD
 - HW의 가동을 돕는 드라이버는 SW임
- ✓ OS
 - Windows, Linux(CentOS, 우분투, 레드햇)
- ✓ SW
 - 화면구현, 프로그래밍, DBMS

패턴을 통한 객체지향 프로그램의 이해



패턴이란

우리의 개발자 선배님들이 객체지향 언어의

장점들을 모아 가장 효율적으로 개발을 할 수

있게 만들어 놓은 틀

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}

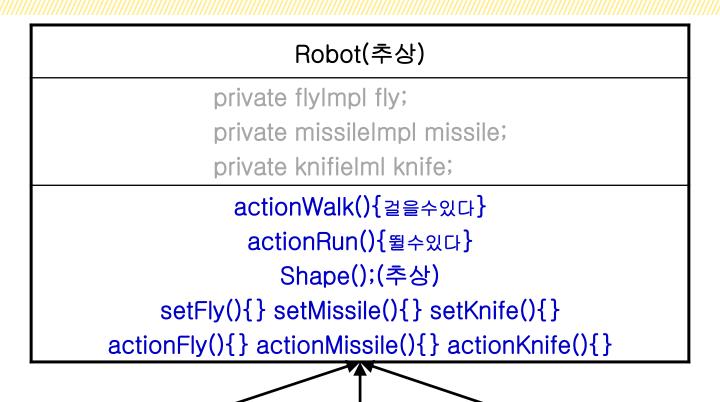
StandardRobot

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(){}

인터페이스 관련

