

[수업 준비]

1. 바탕화면 오른쪽 위 **출석확인** : 자기이름 쓰기

2. 깃허브 접속하기

<https://github.com/swKyungbock>

3. 깃허브 링크 **진단평가** 풀기

4. 깃허브에서 **수업자료** 살펴보기

【지난 시간에 배운 내용】

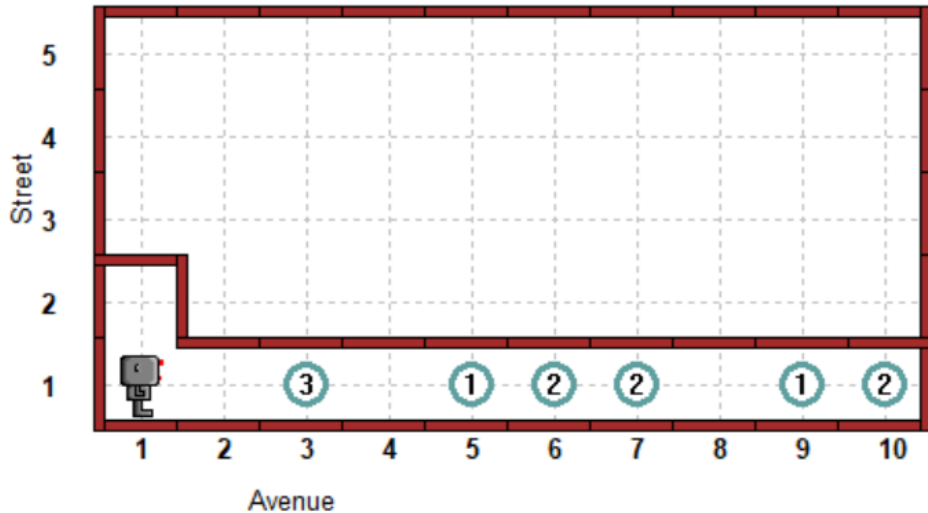
조건문, 반복문

[Ex5_while]

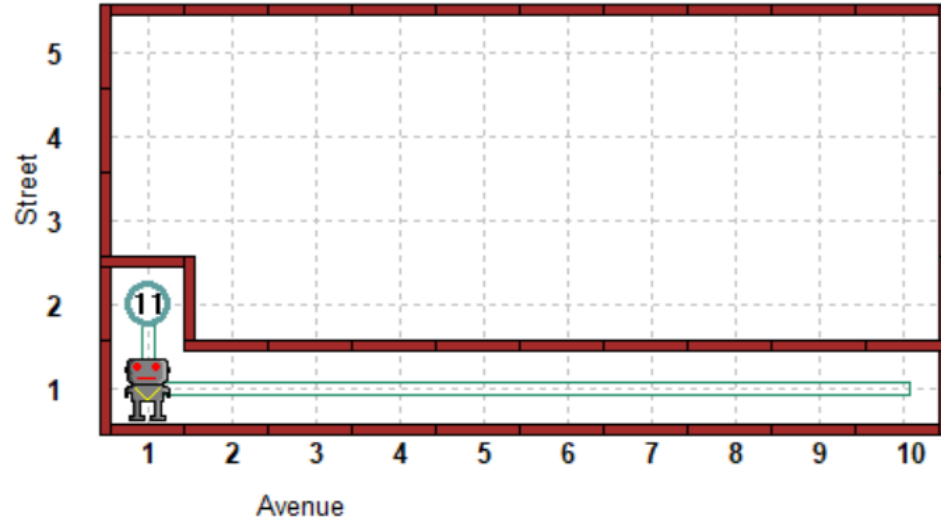
리보그가 여러가지 재활용품(플라스틱, 캔, 비닐)을 수거하고 각각 몇 개씩 수거 했는지 출력창에 출력하도록 해 보세요.

(단, 비퍼값이 1이면 플라스틱, 2이면 캔, 3이면 비닐로 가정합니다)

<실행 전>



<실행 후>



```
1 ('plastic(1)', .2)
2 ('can(2)', .3)
3 ('vinyl(3)', .1)
```

[Ex5_while : Hint]

변수 설정

cnt : 주운 비퍼의 개수

plastic : 플라스틱의 개수

can : 캔의 개수

vinyl : 비닐의 개수

알고리즘

비퍼가 있는 동안

1. 비퍼를 줍는다.

2. cnt의 값을 1증가

2. 만약, cnt가 1이면

plastic의 값을 1증가

그렇지 않고 cnt가 2이면

can의 값을 1증가

그렇지 않고 cnt가 3이면

vinyl의 값을 1증가

3. cnt를 0으로 만든다.

[오늘의 수업내용 : RUR-PLE(러플)]

#1. 산술연산자, 관계연산자

#2. 조건문과 반복문을 활용한 실습

[산술연산자]

| 산술 연산자 | |
|--------|----|
| + | 덧셈 |
| - | 뺄셈 |
| * | |
| ** | |
| / | |
| % | |

```
1  a=10
2  b=3
3  print(a+b)
4  print(a-b)
5  print(a*b)
6  print(a**b)
7  print(a/b)
8  print(a%b)
9  turn_off()
```

[산술연산자]

| 산술 연산자 | |
|--------|------|
| + | 덧셈 |
| - | 뺄셈 |
| * | 곱셈 |
| ** | 거듭제곱 |
| / | 나눗셈 |
| % | 나머지 |

```
1 a=10
2 b=3
3 print(a+b)
4 print(a-b)
5 print(a*b)
6 print(a**b)
7 print(a/b)
8 print(a%b)
9 turn_off()
```

【관계연산자】

| 관계연산자 | |
|-------|----|
| == | |
| != | |
| > | 크다 |
| < | 작다 |
| >= | |
| <= | |

```
1 a=10
2 b=3
3 print(a==b)
4 print(a!=b)
5 print(a>b)
6 print(a<b)
7 print(a>=b)
8 print(a<=b)
9 turn_off()
```


【관계연산자】

| 관계연산자 | |
|-------|--------|
| == | 같다 |
| != | 같지 않다 |
| > | 크다 |
| < | 작다 |
| >= | 크거나 같다 |
| <= | 작거나 같다 |

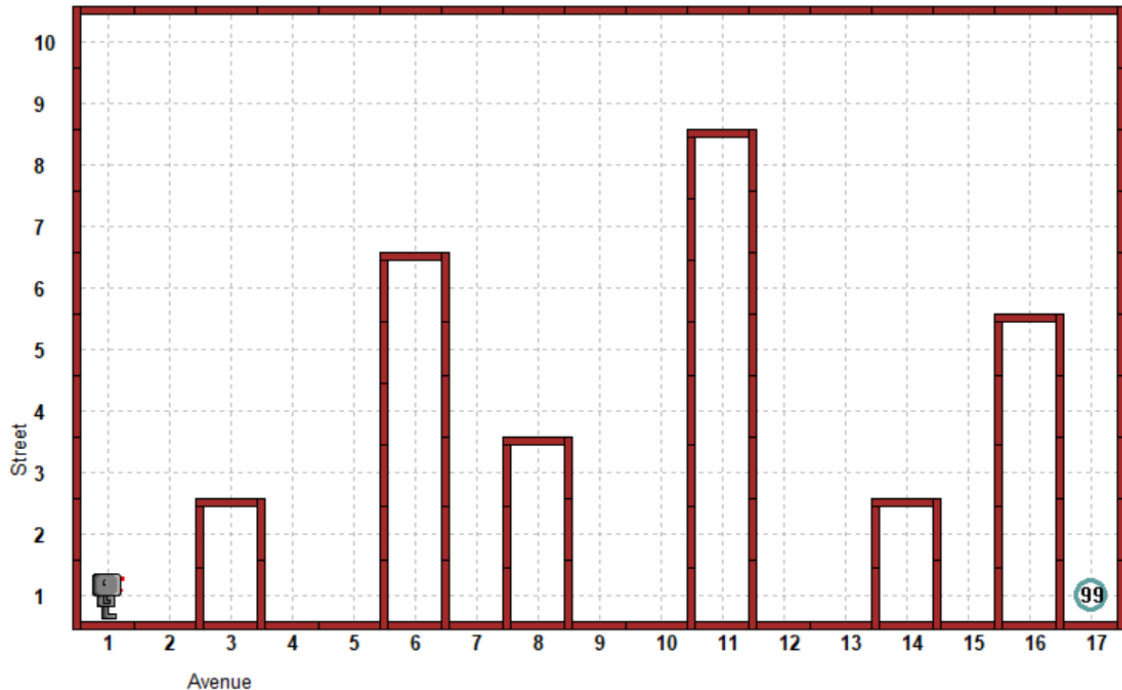
```
1 a=10
2 b=3
3 print(a==b)
4 print(a!=b)
5 print(a>b)
6 print(a<b)
7 print(a>=b)
8 print(a<=b)
9 turn_off()
```

[Ex1_Antena]

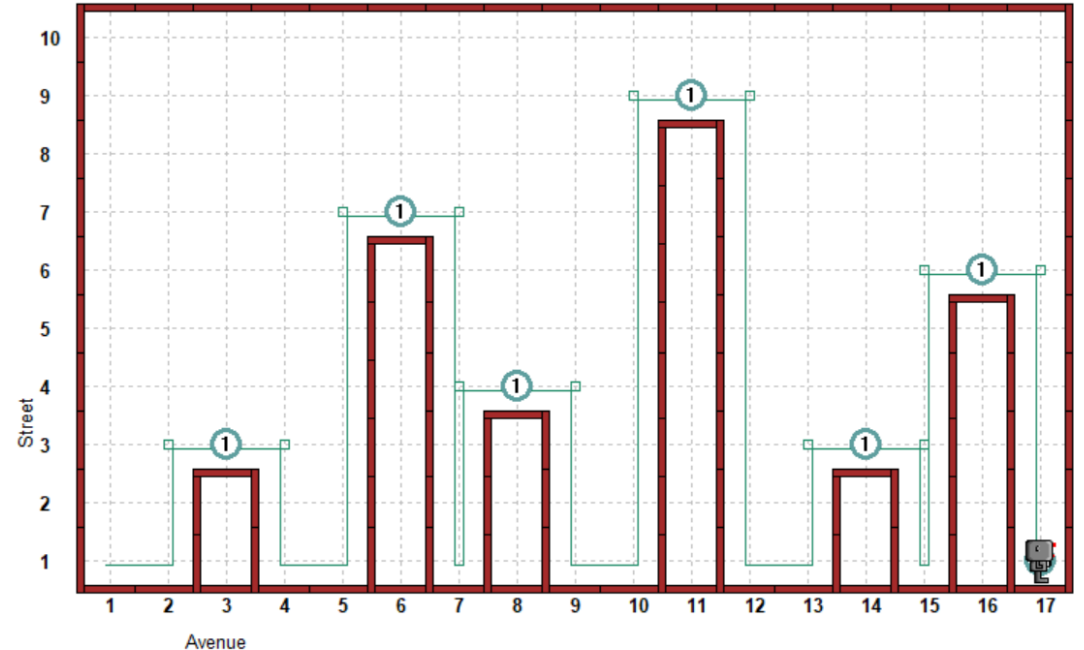
빌딩 옥상에 안테나를 설치하는 로봇 제작을 의뢰 받았습니다. 아래와 같이 각 빌딩 옥상에 안테나(비퍼)를 설치하는 프로그램을 완성해 보세요.

(단, 빌딩의 갯수와 높이는 임의로 바뀔 수 있습니다.)

<실행 전>



<실행 후>



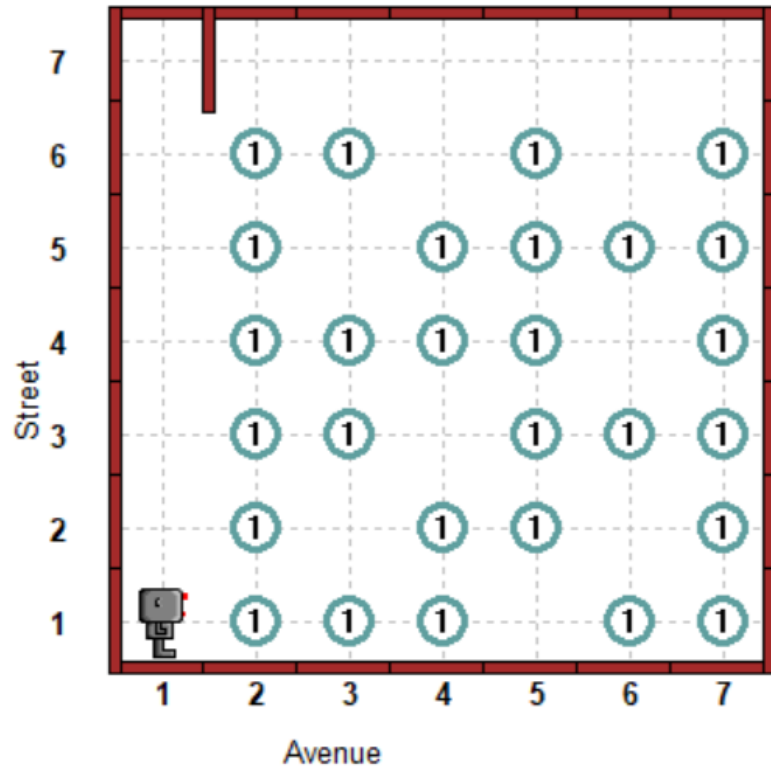
1 ('Number of installed Antena', 6)

[Ex2_Harvest]

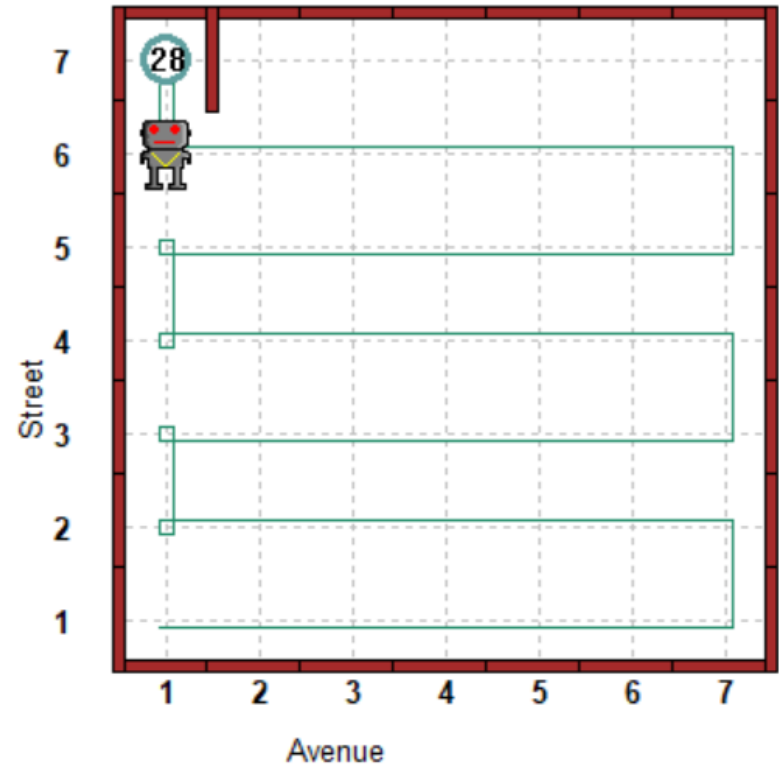
농작물을 수확하는 로봇을 제작 하려고 합니다. 농작물(비퍼)을 수확하여 창고에 모두 저장하는 프로그램을 완성해 보세요.

(단, 농작물의 갯수와 위치는 임의로 바뀔 수 있습니다.)

<실행 전>



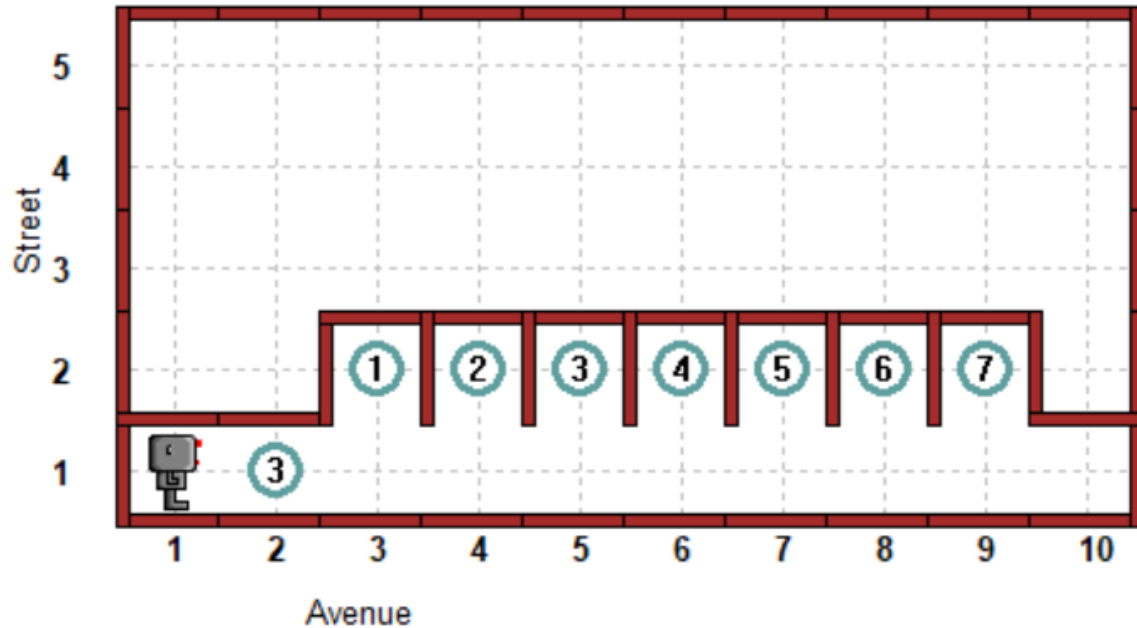
<실행 후>



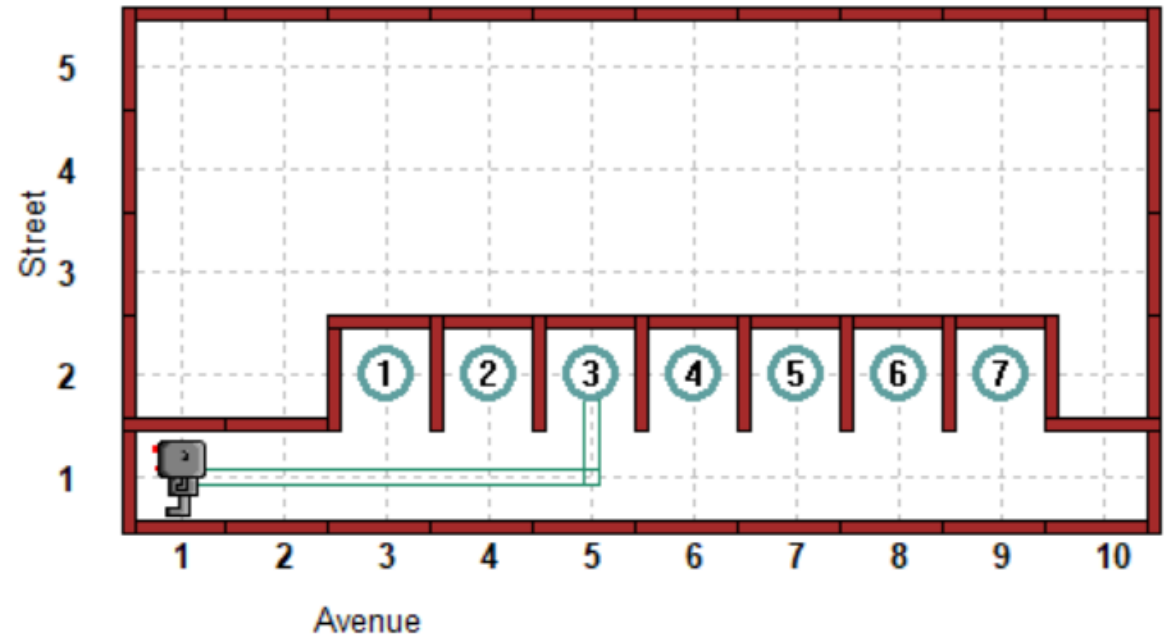
[Ex3_Restaurant]

식당에서 손님의 주문을 받는 로봇을 제작 하려고 합니다. 아래와 같이 호출한 방의 번호를 확인하고, 해당 방으로 이동하여 주문을 받아 돌아오는 프로그램을 완성해 보세요.(단, 호출한 방의 번호는 임의로 바뀔 수 있다.)

<실행 전>



<실행 후>



[수업 정리]

1. 구글 드라이브 접속

2. <2019_Python_학번_이름> 폴더에

<오늘날짜_while>폴더를 생성

예) 0604_종합실습

3. 오늘 실습한 파일을 모두 업데이트(총 8개 파일)

4. 수업 피드백 작성 :

<https://forms.gle/8Xn28zSYmLDKN7hLA>

【다음 시간에는】

또다른 종합실습이!! 뿔!!!