



Criar a classe Robô que permite um robô ser navegado pelas direções: 'N', 'S', 'L' ou 'O'. A classe possui coordenadas x, y que indicam a posição atual do robô no plano cartesiano, e um valor máximo no plano até o qual ele pode ser movido.

A cada chamada do método para mover o robô, ele deve se deslocar uma unidade.

Deve-se verificar se o movimento do robô é válido.

OBS: crie os métodos necessários!

