



- Trabalhar deve reduzir a energia do Robô
- Recarregar deve aumentar a energia do robô com base nas horas, sem ultrapassar a energiaMaxima
- trocarEnergia deve tirar a energia do robô atual e passar para o alvo, sem reduzir o atual para menor que 0 e sem ultrapassar a energiaMaxima do alvo.
- adicionarPacote deve criar um novo pacote e adicioná-lo à lista, se o peso máximo for ultrapassado, deve imprimir uma mensagem de erro e não pode mais adicionar peças
- Erros de NullPointerException devem ser tratados e não podem interromper a execução do programa
- acharPecas deve retornar um número inteiro aleatório

```

return (int) ((Math.random() * 9) + 1)

```

- Trabalhar, quando implementado no braço articulado, deve:
  - Verificar se há uma câmera
  - Achar as peças, se possível
  - Executar agarrarPeca, escolhendo qual das 2 funções com base em ter ou não as posições
- AgarrarPeca deve apenas imprimir que está agarrando a peça padrão ou que estão agarrando a peça na posição X (sendo X o parâmetro recebido)
- totalDeRobos é estático e deve armazenar o total de robôs criados