

## 1 Trabalho 1: Classe robô (continuação)

- Trabalho individual.
- Continuar a implementar a classe *RobotXY*. O par XY é um número que identifica o aluno que fez a classe.
- Implementar os estados CLOCKWISE, COUNTER\_CW e ALTERNATING.
  - No estado CLOCKWISE, ele se move até uma parede e fica caminhando no perímetro da sala em sentido horário.
  - No estado COUNTER\_CW, ele se move até uma parede e fica caminhando no perímetro da sala em sentido anti-horário.
  - No estado ALTERNATING, ele se move até uma parede e fica caminhando no perímetro da sala, uma volta no sentido horário e outra volta no sentido anti-horário.
- Um objeto dessa classe deve ser criado no estado STOP. Ele deve ter um método que ativa cada um dos estados possíveis, são eles, stop(), clockwise(), counter\_cw() e alternating().