Programação Orientada Objeto

https://dontpad.com/catolicaoop2025
https://meet.google.com/pxg-ozsa-gex?pli=1

Hoje dia 26 de agosto 2025, na aula de hoje foi deixado anteriormente 2 desafios para ser feito, o primeiro desafio foi de "animar" fazer uma animação do elevado passando pelos andares por onde ele passar, sem que eu dei o comando de ele estar no 1 andar ir direto para o andar 10, ele ter que passar do andares entre 1a10 antes de chegar no andar desejado, bom o segundo desafio foi de fazer a abstração de um modelo de robô doméstico que faz limpeza, e fazer também as funções que esse robô teria.

Assim que a aula começou foi nos apresentado o problema que foi passado e entender o'que será feito, apresentou também a biblioteca do python para simplificar matrix.

foi passado um novo desafio com base no código feita na aula juntamente com o professor, fazer um algoritmo para o robô "limpar" todo o ambiente em que ele se encontra

CODIGO:

```
self.matrix[line][colun] = value
    #redefine o comportamento utilizdo para imprimir os dados do objeto
no print
   def str (self):
        result = ""
        for line in self.matrix:
            for value in line:
                if (value == 0):
                    result += " "
                elif (value == 1):
                    result += "# "
                else:
                    result += "0 "
            result += "\n"
        return result
    #Testa se uma posicao é ou nao valida na matriz
    def isValidPosition(self, line: int, colun: int):
        return line >= 0 and line < self.qtdLines and colun >= 0 and
colun < self.qtdCols</pre>
    #Verifica se existe sujeira no ambiente
    def isAllClean(self):
        for line in range(self.qtdLines):
            for colun in range(self.qtdCols):
                if self.matrix[line][colun] == 1:
                    return False
        return True
class CleanBot:
    def __init__(self, line: int, col: int, environment: Environment,
charge: int = 0,):
       self.lin = line
       self.col = col
        self.charge = charge
        self.environment = environment
    def startBot(self):
       count = 1
        while (not self.environment.isAllClean()):
            print(f"Round {count}")
            print(environment)
```