**Intersection**

Fonctions :

* interuption si au moins 5 capteurs cote à cote dans le noir ⇒ etat => intersection (déjà ds le main donc à voir ou coder les interruptions)
* arreterRobot() ⇒ étatEnCours intersection (init, arret, arreté, action, sortie)
* decider()
* agir()

arretRobot() :

* regarder dans tableau global pourcentage moteur et décélérer en conséquence (baisse des moteurs proportionnelle à vitesse

tq % >0 on décrémente de int selon tableau

* changer état intersection ⇒ arreté

décider() :

* appeler les dijkstra et autres...
* par défaut : tourner à gauche si possible

agir() :

* setMoteur() Rotation jusqu’à être sur la nouvelle ligne à suivre et que les capteurs de gauche aient capté du noir si on tourne à gauche
* état = avancer