**Sortie de route**

Fonctions :

* interruption tout est blanc si pas en état intersection
* arreterRobot()
* demiTour() => on rotate jusqu’à retrouver ligne ou certain nombre de seconde
* spirale() si ligne pas retrouvée

arreterRobot() : voir ds Intersection

demiTour() :

* setMoteur(x, -x) pendant un certain temps ou alors jusqu’à ligne

spirale():

* setMoteur(x, -x) tourner en spirale jusqu’à retrouver une ligne