**Suivi de ligne**

Fonctions :

* setMoteur(int, int)
* corrigerPosition

Dans le main dans while(True) et if(etat==avancer):

* On allume les moteurs
* captation capteurs ⇒ dans tableau global
* on appelle corrigerPosition
* On détecte intersection/couleur/sortie/... et changement état

setMoteur(int, int)

* on modifie la puissance envoyée aux moteurs selon valeur int
* vérifier que les int ne dépasse pas une certaine valeur et que ca dépasse pas 100% des moteurs ou -100%

corrigerPosition()

* selon captations on appelle setMoteur
* si tout va bien on appelle accélérer ⇒ setMoteur(+,+)