







SEANCE 2


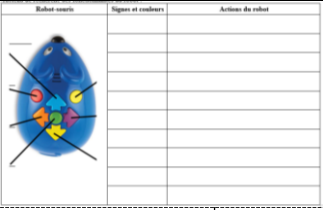
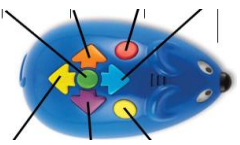


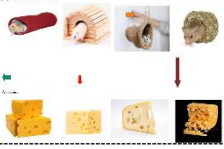


La promenade des robots souris

OBJECTIFS PEDAGOGIQUES :

- Faire se déplacer le robot-souris d'un point à un autre
- Représenter le parcours du robot

NOTIONS : déplacement, représentation

 Etapes	Modalités de travail	 Durée totale : 1h00 min
Etape 1 : Rappel collectif		10 minutes
Etape 2 : Reprise en main des robots souris		15 minutes
Etape 3 : Déplacement d'un point à un autre		10 minutes
Etape 4 : Représentation du déplacement		25 minutes

 <p>matériel par groupe</p>	<p>1 robot souris par groupe d'élèves (4 max) Feuille A2 quadrillée 12,5 cm x 12,5 cm avec lettres et nombres en colonne et ligne Feutres, crayons, gommages Bandes de papier, cahier de brouillon (pour les essais de codage) 1 affiche A2 pour noter le fonctionnement du robot : 25 cases de couleurs différentes pour classer les instructions identifiées (boutons, actions du robot, hypothèses...) 1 affiche A2 pour noter le lexique spécifique : grande fleur avec le vocabulaire classer par thème sur chaque pétale (direction, actions, couleurs, repères spatiaux...) Photos (maximum 10 cm x 10 cm) pour identifier les cases de départ (par exemple un trou) et d'arrivée (un fromage), et les obstacles à éviter (souricière, prédateur...)</p>			
				
				




Matériel : toutes les photos sont disponibles en annexe


Évaluation :

- toutes les fonctionnalités sont trouvées (yeux clignotants, cris...).
- deux cases sont reliées par un chemin que suit le robot.


Prolongements :



- trouver différents chemins pour joindre les mêmes points de départ et d'arrivée
- rapprocher ou éloigner les deux points à joindre

	1 Rappel collectif		 10 minutes
---	---------------------------	--	--



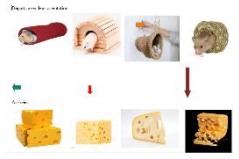
	<p>L'enseignant rappelle les notions et le lexique spécifique découvert à la première séance sur les robots et leur utilisation. Il prend appui sur les affiches remplies avec les élèves en lecture à voix haute.</p>
--	--


	2 Reprise en main des robots souris		 15 minutes
--	--	---	---


 par groupe	1 robot souris par groupe		
--	----------------------------------	--	--



	<p>Vous aurez un robot souris par groupe de 2 à 4 élèves comme lors de la séance 1. Vous allez utiliser librement le robot pour vous souvenir de comment il fonctionne.</p>
	<p>Travail par groupe : les élèves reprennent en main le robot souris afin de s'en approprier les diverses fonctionnalités sur le plan de jeu du côté blanc. L'enseignant circule dans les groupes.</p>



	3 Déplacement d'un point à un autre		 10 minutes
--	--	---	---



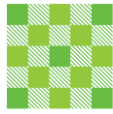
 par groupe	1 robot souris par groupe Photos (maximum 10 cm x 10 cm) pour identifier les cases de départ (par exemple un trou) et d'arrivée (un fromage), et les obstacles à éviter (souricière, prédateur...)		
--	--	--	---





	<p>Voici deux étiquettes : une pour le départ (trou de souris), une pour l'arrivée (fromage). Vous allez devoir se faire déplacer le robot souris du départ jusqu'à l'arrivée.</p>
--	---

	<p>Recherche par groupe : Sur le côté blanc du tapis de jeu, les élèves place une étiquette départ (trou de souris) et une étiquette arrivée (fromage), ils font se déplacer le robot d'un point à l'autre.</p>
--	---

	<p>Différenciation : possibilité de rapprocher ou éloigner les deux points à joindre</p>
	<p>Synthèse : mise en commun des stratégies des élèves Les élèves se regroupent pour mettre en commun les stratégies trouvées.</p> <p>Les élèves proposent des programmes courts pour vérifier leurs sur les déplacements du robot souris.</p> <p>Après quelques essais l'enseignant leur demande de retourner le tapis de jeu pour découvrir le quadrillage.</p>

	<p>4 Représentation du déplacement</p>		 25 minutes
--	---	---	--

 <p>par groupe</p>	<p>1 robot souris par groupe Photos pour identifier les cases de départ et d'arrivée 1 feuille quadrillée représentant le terrain de jeu du robot 1 affiche A2 sur le fonctionnement du robot : 25 cases de couleurs différentes pour classer les instructions identifiées (boutons, actions du robot, hypothèses...)</p>		
--	---	--	---

	<p>En vous appuyant sur le quadrillage, vous allez faire parcourir au robot un itinéraire depuis une case départ jusqu'à une case d'arrivée. Vous allez devoir représenter l'itinéraire du robot sur la feuille quadrillée que je vous distribue.</p>		
	<p>Recherche par groupe. Les élèves doivent faire réaliser à leur robot un itinéraire d'une case départ à une case arrivée repérées par des étiquettes. En parallèle ils représentent le chemin parcouru par leur robot sur une reproduction réduite du terrain de jeu quadrillé. L'enseignant circule dans les groupes.</p>		
	<p>Différenciation : possibilité de rapprocher ou éloigner les deux points à joindre</p>		
	<p>Synthèse : La classe est regroupée pour un bilan sur les robots. Le tableau des fonctionnalités est complété avec : avancer d'un pas, pivoter (tourner sur place d'un quart de tour) ... L'enseignant fait reformuler les élèves. Il insiste sur le fait que les élèves peuvent réaliser différents itinéraires en utilisant les mêmes cases de départs et d'arrivée, met en lumière la pertinence des déplacements (rapidité, simplification des actions...).</p>		