

Commentaires de l'enseignante Mme Denand :

Les enfants de la classe n'avaient pas encore travaillé les déplacements sur un quadrillage.

Les différentes phases de la séquence pédagogique ont permis d'aborder les notions de déplacement et de repérage ainsi que le vocabulaire associé et la technique de programmation :

- énumérer le nombre de cases dans l'ordre cardinal,
- utiliser le mot « pivote » pour tourner d'un côté ou de l'autre ainsi que « avance », « recule »,
- presser sur « GO » pour lancer le déplacement,
- remettre à zéro la séquence en utilisant le bouton ad hoc.

Grâce aux robots Bee-Bot et à la validation automatique des séquences d'instructions, ils ont rapidement su programmer des déplacements simples (en ligne droite) puis plus complexes (plusieurs opérations dont des virages). La configuration même du robot induit aisément la programmation et permet d'aider à se repérer dans l'espace.

A noter : l'intérêt d'un travail en binôme inter-élèves. Un élève pointe sur le quadrillage le chemin à parcourir et nomme les étapes, l'autre élève programme en simultané et lance le robot. Remédiation immédiate en cas de besoin.

Amorcé : la relation de correspondance avec l'école maternelle partenaire qui permet de comparer et d'enrichir nos pratiques de classe autour du projet.

Les petits défis que l'on s'envoie créent du lien et motivent les enfants de part et d'autre.

Prolongements :

- Poursuite de la correspondance avec l'école de Gémenos et progression des défis sur les périodes à venir (une rencontre en fin d'année scolaire pour séance de défis est à envisager...).
- Présentation du projet aux autres classes de notre école par de petits groupes d'enfants volontaires.