



PRÉSENTATION

Cycle	Cycle des apprentissages premiers
Niveau	Grande section
Matériel	<ul style="list-style-type: none"> Bluebot Quadrillage (4x5) Cartes directionnelles, cartes de couleurs vertes (obligatoire) et rouges (interdit) et carte arrivée (A)

RÉFÉRENCES INSTITUTIONNELLES

SOCLE COMMUN DE COMPÉTENCES, DE CONNAISSANCES ET DE CULTURE

Domaine 1	Les langages pour penser et communiquer
Comprendre, s'exprimer en utilisant les langages mathématiques, scientifiques et informatiques.	
<ul style="list-style-type: none"> Il sait que des langages informatiques sont utilisés pour programmer des outils numériques et réaliser des traitements automatiques de données. Il connaît les principes de base de l'algorithmique et de la conception des programmes informatiques. Il les met en œuvre pour créer des applications simples. 	

PROGRAMMES DU CYCLE 1

Domaines d'apprentissage	<ul style="list-style-type: none"> Explorer le monde Se repérer dans le temps et l'espace
Objectifs visés et éléments de progressivité	
Faire l'expérience de l'espace	
<p>L'expérience de l'espace porte sur l'acquisition de connaissances liées aux déplacements, aux distances et aux repères spatiaux élaborés par les enfants au cours de leurs activités.</p> <p>Des déplacements relatifs aux déplacements absolus : L'enseignant crée les conditions d'une accumulation d'expériences assorties de prises de repères sur l'espace en permettant aux enfants de l'explorer, de le parcourir, d'observer les positions d'éléments fixes ou mobiles, les déplacements de leurs pairs, d'anticiper progressivement leurs propres itinéraires au travers d'échanges langagiers.</p> <p>L'enseignant favorise ainsi l'organisation de repères que chacun élabore, par l'action et par le langage, à partir de son propre corps afin d'en construire progressivement une image orientée.</p>	

Représenter l'espace

Par l'utilisation et la production de représentations diverses (photos, maquettes, dessins, plans...) et également par les échanges langagiers avec leurs camarades et les adultes, les enfants apprennent à restituer leurs déplacements et à en effectuer à partir de consignes orales comprises et mémorisées.

Ils établissent alors les relations entre leurs déplacements et les représentations de ceux-ci. Le passage aux représentations planes par le biais du dessin les amène à commencer à mettre intuitivement en relation des perceptions en trois dimensions et des codages en deux dimensions faisant appel à certaines formes géométriques (rectangles, carrés, triangles, cercles).

Ces mises en relations seront plus précisément étudiées à l'école élémentaire, mais elles peuvent déjà être utilisées pour coder des déplacements ou des représentations spatiales.

Attendus de fin de cycle

- Situer des objets par rapport à soi, entre eux, par rapport à des objets de repères.
- Se situer par rapport à d'autres, par rapport à des objets repères.
- Dans un environnement bien connu, réaliser un trajet, un parcours à partir de sa représentation (dessin ou codage).
- Élaborer des premiers essais de représentation plane, communicables (construction d'un code commun).
- Utiliser des marqueurs spatiaux adaptés (devant, derrière, droite, gauche, dessus, dessous, ...) dans des récits, descriptions ou explications.

Exemples de situation, d'activités et de ressources pour les élèves

Situer des Activités de repérage dans l'espace en EPS, activités débranchées, activités de programmation avec robot

CADRE DE RÉFÉRENCE DES COMPÉTENCES NUMÉRIQUES

Domaine 4	Création de contenus
Compétence 3.4	Programmer
Niveau 1	Lire et construire un algorithme qui comprend des instructions simples
Niveau 2	Réaliser un programme simple

ÉLÉMENTS À PRENDRE EN COMPTE

- ⇒ Après la première mise sous tension, la mémoire des séquences est effacée.
- ⇒ Appuyer à ce stade sur le bouton GO, émettra simplement un son sans produire le moindre mouvement.
- ⇒ L'utilisateur peut appuyer sur une séquence de commandes, qui sont stockées dans la mémoire de séquences.
- ⇒ Un maximum de 40 commandes peut être stocké.
- ⇒ Chaque commande correspond à un mouvement vers l'avant/vers l'arrière, à un tour à gauche/droite ou à une pause.
- ⇒ Chaque fois qu'une commande de déplacement vers l'avant ou vers l'arrière est activée, le robot se déplace d'environ 15 cm dans la direction voulue.
- ⇒ À chaque commande de rotation, le robot pivote de 90°.
- ⇒ À chaque commande de pause, le robot s'arrête pendant 1 seconde.
- ⇒ Lorsque vous appuyez sur la touche GO, l'appareil exécute toutes les commandes stockées dans l'ordre, avec une courte pause entre chaque commande.
- ⇒ À la fin de la séquence de commandes, l'appareil s'arrête et émet un son. (Le son peut être activé/désactivé en utilisant l'interrupteur sur la face inférieure).
- ⇒ Appuyer sur la touche <Go> pendant qu'une séquence est en cours d'exécution, arrêtera la séquence.

MODULES D'APPRENTISSAGE

	But / Problématique	Grands axes / Résumé
Phase 1	Découverte des déplacements dans l'espace	<ul style="list-style-type: none"> Les élèves jouent au robot en se déplaçant dans la salle de motricité, Les élèves codent leurs déplacements (oral et/ou écrit)
Phase 2	Passage au plan	<ul style="list-style-type: none"> Les élèves transposent les déplacements de la salle de motricité sur un codage écrit symbolisé par des cartes déplacement
Phase 3	Programmer la Bluebot	<ul style="list-style-type: none"> Coder un déplacement et programmer la Bluebot pour qu'elle l'exécute
Phase 4	Défis	<ul style="list-style-type: none"> Relever les défis

PHASE 1 : SE DEPLACER COMME DES ROBOTS

Objectifs	<ul style="list-style-type: none"> Développer ses capacités psychomotrices et s'exprimer avec son corps / en organisant et en utilisant ses repères spatio-temporels. Se situer dans son contexte spatial et social en s'orientant dans l'espace vécu à l'aide de repères.
Durée	20 minutes / séance
Séance 1	Introduire les déplacements : avancez, pivotez et reculez « Avancez en direction des escaliers » « Pivotez du côté des fenêtres » « Reculez vers la porte »
Remarques :	<i>On privilégie le mot « pivoter » ou « se tourner », plutôt que « tourner », ce dernier pouvant sous-entendre un déplacement et une rotation, alors que la Bluebot ne fait qu'une rotation.</i>
Séance 2	Introduire le nombre de déplacements en ligne droite Même dispositif que la séance précédente, ou mettre les élèves en binôme : un élève ordonne et l'autre exécute. Puis inverser les rôles : « Avance de deux cases , pivote en direction des fenêtres, recule de trois cases ... »
Séance 3	Introduire des rotations Les élèves suivent les indications de l'enseignante qui remplace les références fixes par les termes gauche et droite (GS) ou un codage couleur (PS/MS) Avec une couleur différente sur chaque poignet demander aux élèves de se diriger vers la couleur correspondante. « Pivotez côté jaune, pivotez côté rouge. » « Pivotez à gauche, avancez d'une case, pivotez à droite, ... »
Remarques :	<i>Cette séance introduit le passage du déplacement absolu (orienté par rapport à l'espace qui nous entoure) au déplacement relatif.</i>
Séance 4	Entraînement en binôme Un élève donne les consignes et l'autre exécute les actions. Inverser les rôles ensuite. En situation de communication, un émetteur et un récepteur, entraînent le codage et le décodage du déplacement.

PHASE 2 : ACTIVITÉS DÉBRANCHÉES

Objectifs	<ul style="list-style-type: none"> - Développer ses capacités psychomotrices et s'exprimer avec son corps / en organisant et en utilisant ses repères spatio-temporels. - Se situer dans son contexte spatial et social en s'orientant dans l'espace vécu à l'aide de repères. - Prendre des informations et exécuter des consignes simples
Durée	20 minutes / séance

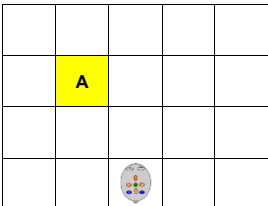
Remarques :	<ul style="list-style-type: none"> ○ Introduire les cartes de codage. ○ Reprendre les séances précédentes en codant les déplacements à l'aide de ces cartes : les élèves suivent les instructions du programme de déplacement. Ce programme pourra être proposé par l'enseignante dans un premier temps, puis créé par les élèves (travail en binôme) ○ L'introduction des cartes permet une trace du programme et ainsi l'exécution de programmes plus longs et différés (contrairement à l'étape précédente où les instructions étaient données une par une).
-------------	--

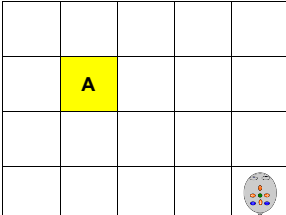
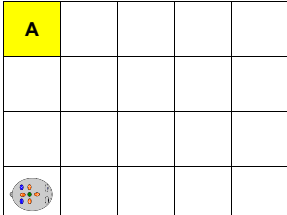
PHASE 3 : UTILISER LE ROBOT

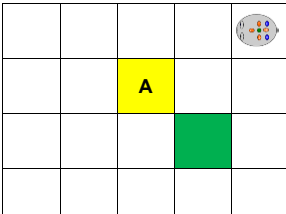
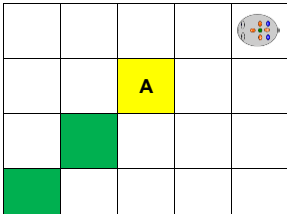
Objectifs	<ul style="list-style-type: none"> - Savoir coder un déplacement - Savoir décoder une série d'instructions.
Durée	20 minutes / séance – à renouveler selon les besoins des élèves

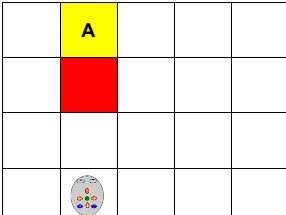
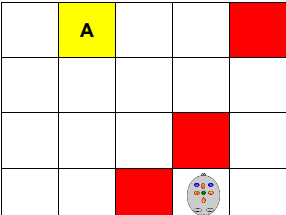
Remarques :	○ Cette phase induit un changement de repères spatiaux, et un décentrage qui peut mettre en difficulté les élèves, on pourra envisager un aller-retour entre les phases corporelles et les phases avec la Bluebot
-------------	---

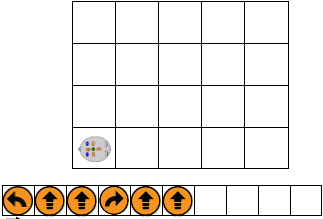
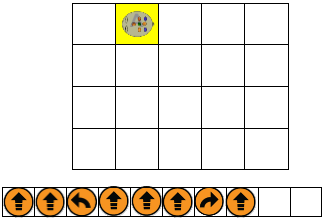
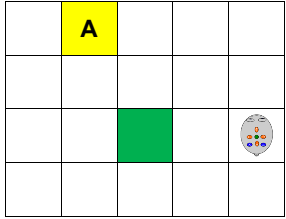
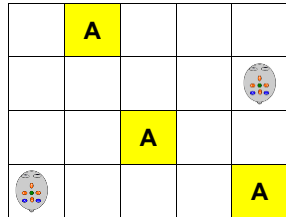
Séance 1	Découvrir la Bluebot Laisser les élèves manipuler les robots librement et faire un retour collectif sur les découvertes.
-----------------	--

Séance 2	Codage contraint <u>Consigne</u> : Coder un déplacement simple pour aller d'un point de départ (D) à un point d'arrivée (A) en utilisant tous les boutons de déplacement.
Annexe	Annexe 1 

Séance 3	<p>Le chemin le plus rapide</p> <p><u>Consigne 1</u> (annexe 2a) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée.</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Comparer les stratégies proposées par les apprenants et mettre en évidence le nombre d'instructions nécessaires ○ Analyser la stratégie la plus économique en nombre d'instructions pour obtenir le même état final <p><u>Consigne 2</u> (annexe 2b) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée avec le moins d'instructions possibles.</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Petits jeux de courses ○ Comment se rendre au point d'arrivée le plus rapidement possible.
Annexe	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 2a</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 2b</p>  </div> </div>

Séance 4	<p>Cases imposées</p> <p><u>Consigne 1</u> (annexe 3a) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, en passant par une case imposée</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Petits jeux de courses <p><u>Consigne 2</u> (annexe 3b) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, en passant par deux cases imposées</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Petits jeux de courses
Annexes	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 3a</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 3b</p>  </div> </div>




Séance 5	<p>Cases interdites</p> <p><u>Consigne 1</u> (annexe 4a) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, sans passer par la case interdite.</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Petits jeux de courses <p><u>Consigne 2</u> (annexe 4b) : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, sans passer par deux ou plusieurs cases interdites.</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ Petits jeux de courses
Annexes	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 4a</p>  </div> <div style="text-align: center;"> <p>Annexe 4b</p>  </div> </div>

Séance 6	Trouver l'arrivée <u>Consigne</u> : Trouve l'arrivée. <ul style="list-style-type: none"> La position initiale et l'orientation du robot est donnée ainsi que la suite d'instructions avec les cartes papier. Il s'agit de prévoir la case du robot à l'arrivée.
Annexe	Annexe 5 
Séance 7	Trouver le départ <u>Consigne</u> : Trouve le départ.. <ul style="list-style-type: none"> La position finale et l'orientation du robot est donnée ainsi que la suite d'instructions avec les cartes papier. Il s'agit de prévoir la case du robot au départ.
Annexe	Annexe 6 
Séance 8	Faire une pause <u>Consigne</u> : Coder un déplacement pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, en faisant une pause dans une case imposée.
Annexe	Annexe 7 
Séance 9	Coder les déplacements de 2 Bluebots <u>Consigne</u> : Coder les déplacements de 2 Bluebots pour aller d'un point de départ à un point d'arrivée, sans se toucher.
Annexe	Annexe 8 

PHASE 4 : LES DÉFIS EN CLASSE

Défi 1	Déplacement libre : le chemin le plus court
Défi 2	Longer le bord du tapis
Défi 3	Cases obligatoires – cases interdites
Défi 4	Cases obligatoires – cases interdites
Défi 5	Commande interdite (avancer)
Défi 6	Cases interdites – Commande interdite (pivoter à gauche)
Défi 7	Coder le parcours
Défi 8	Coder le parcours – Cases obligatoires
Défi 9	Décoder le programme
Défi 10	Retrouver le départ
Défi 11	Collaboration avec deux bluebots – Pause obligatoire

RESSOURCES

<p>Initiation à la programmation aux cycles 2 et 3 (Eduscol - 9 pages)</p>	<p>Télécharger</p>	 <p>Initiation à la programmation aux cycles 2 et 3</p> <p>Introduction</p> <p>L'initiation à la programmation constitue une nouveauté importante pour les cycles 2 et 3. Elle s'inscrit dans les objectifs du socle commun de connaissances, de compétences et de culture, où il est précisé, dans le domaine 1 [Les langages pour penser et communiquer] : « L'élève sait que des langages informatiques sont utilisés pour programmer des outils numériques et réaliser des traitements automatisés de données. Il connaît les principes de base de l'algorithme et de la conception des programmes informatiques. Il les met en œuvre pour créer des applications simples. ». Il s'agit aux cycles 2 et 3 d'amorcer un travail qui sera poursuivi au cycle 4.</p>
<p>Site 1,2,3...codez ! (Activités cycle 1)</p>	<p>Lien</p>	
<p>Dossier pédagogique complet robot Beebot (Source : Atelier Canopé 25 - 28 pages)</p>	<p>Télécharger</p>	 <p>Atelier Canopé 25 Projets pédagogiques 2015-2016</p> <p>L'atelier Canopé 25 a travaillé la programmation de Beebot avec cinq classes de maternelle et leurs enseignants. Les élèves ont commencé sur un quadrillage vierge et doivent programmer Beebot pour que le robot rejoigne une fleur sur le tapis. La deuxième étape se déroulait sur un tapis quadrillé réalisé par les élèves à partir d'un album choisi par l'enseignante dans le cadre de son projet pédagogique.</p>
<p>Beebot en maternelle : Découverte et mise en contexte (Source : Atelier Canopé 25 - 5 pages)</p>	<p>Télécharger</p>	 <p>Beebot en maternelle : découverte et mise en contexte</p> <p>Pré-requis :</p> <p>Pour toute activité avec Beebot, il est indispensable que les enfants connaissent le sens des mots « avancer » ou « en avant », « reculer » ou « en arrière », « tourner » « faire un pas » et qu'ils sachent compter jusqu'à 5. Sans ces acquis, ils ne pourront pas programmer le déplacement de Beebot.</p> <p>Pour les préparer à ces notions, on peut proposer un jeu de rôle « Tu es un robot / Je te programme ». Ce jeu facilitera la compréhension des déplacements de Beebot sur un quadrillage :</p> <p>Objectifs des programmes : Agir et s'exprimer à travers des activités physiques Agir dans l'espace en relation avec des camarades</p>
<p>Sommaire et description des fiches pédagogiques pour la maternelle (Source : Atelier Canopé 25 - 5 pages)</p>	<p>Télécharger</p>	 <p>Dossier de fiches pédagogiques pour la maternelle</p> <p>Descriptif succinct des fiches et de leur prolongement pédagogique</p> <ul style="list-style-type: none"> - les domaines d'apprentissage abordés par les séances pédagogiques avec Beebot. - les albums servant de supports aux activités avec Beebot. - les objectifs pédagogiques de ces activités. - liens possibles avec d'autres domaines d'apprentissages.

Fiches 1 et 2 : Mobiliser le langage

(Source : Atelier Canopé 25 - 2 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE DES USAGES **LE ROBOT BEEBOT** **FICHE 1**

Fiche 1 : mobiliser le langage

Public ciblé : Cycle 1 - MS ou GS

Objectifs pédagogiques :

- Connaître les lettres de l'alphabet - Lettres Capitales
- S'initier à la programmation
- Connaître et utiliser les marqueurs spatiaux : devant, derrière, à droite, à gauche - se déplacer

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un Atelier d'élèves maximum
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu de 30 cases
- 26 cases imprimées des lettres de l'alphabet que les élèves pourront colorier ou précolorer et décorer avec des fleurs. Les placer sur la grille dans un ordre aléatoire.
- Un sac de lettres capitales
- Un robot Beebot

Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album « Mireille l'écureuil » d'Annick Klings.

Lien possible : « Quelque temps plus tard, le rain revient dans le jardin de Mireille et découvre le canton merveilleux où poussent des incroyables lettres-fleurs que Mireille avait tant aimé. Il les trouve si belles qu'il en cueille un gros bouquet. Il en avait tant pris qu'il en laisse tomber régulièrement en s'effuyant. »

A	G	N	R	C	L
O	V	B	X	H	W
K	E	S	M	D	F
I	T	Q	U	P	J
Z					Y

Fiches 3 à 5 : Agir, s'exprimer, comprendre à travers les activités artistiques

(Source : Atelier Canopé 25 - 3 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE DES USAGES **LE ROBOT BEEBOT** **FICHE 3**

Fiche 3, agir, s'exprimer, comprendre à travers les activités artistiques

Public ciblé : Cycle 1 - MS

Objectifs pédagogiques :

- Connaître les couleurs primaires et les nuances
- Comprendre une histoire racontée oralement
- S'initier à la programmation
- Connaître et utiliser les marqueurs spatiaux : devant, derrière, à droite, à gauche - se déplacer

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un atelier
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu comportant une grille de 16 cases (soit 80 cm x 80 cm)
- 16 images de souris à colorier de 16 couleurs différentes. Les placer sur la grille.
- Un robot Beebot avec un costume de souris (à fabriquer)
- Des cartes en bristol plastifié où apparaissent les couleurs ou des étiquettes de couleur pour protéger l'écran

Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album « Mireille l'écureuil » d'Annick Klings.

Lien possible : « Quelque temps plus tard, le rain revient dans le jardin de Mireille et découvre le canton merveilleux où poussent des incroyables lettres-fleurs que Mireille avait tant aimé. Il les trouve si belles qu'il en cueille un gros bouquet. Il en avait tant pris qu'il en laisse tomber régulièrement en s'effuyant. »

Fiches 6 à 8 : Construire les premiers outils pour structurer sa pensée

(Source : Atelier Canopé 25 - 3 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE DES USAGES **LE ROBOT BEEBOT** **FICHE 6**

Fiche 6, construire les premiers outils pour structurer sa pensée

Public ciblé : Cycle 1 - PS (selon maturité des élèves et MS)

Objectifs pédagogiques :

- Numériser jusqu'à 5
- Comprendre une histoire racontée oralement
- S'initier à la programmation
- Connaître et utiliser les marqueurs spatiaux : devant, derrière, à droite, à gauche - se déplacer

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un atelier
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu comportant 30 cases de 10 cm de côté, soit 60 cm x 70 cm
- Des cases comportant les chiffres de 1 à 5 et 5 collections d'anneaux, colorés
- Imprimer les cases correspondantes en noir et blanc, sur une feuille séparée des élèves. Les placer sur la grille sans prélever de trop longs traits entre les cases.
- Un robot Beebot

Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album « La Ronde des Animaux » de Karine Tournade.

Lien possible : « Quelque temps plus tard, le rain revient dans le jardin de Mireille et découvre le canton merveilleux où poussent des incroyables lettres-fleurs que Mireille avait tant aimé. Il les trouve si belles qu'il en cueille un gros bouquet. Il en avait tant pris qu'il en laisse tomber régulièrement en s'effuyant. »

1	2	3	4	5

Fiches 9A et 9B : Construire les premiers outils pour structurer sa pensée

(Source : Atelier Canopé 25 - 2 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE DES USAGES **LE ROBOT BEEBOT** **FICHE 9**

Fiche 9, construire les premiers outils pour structurer sa pensée

Public ciblé : Cycle 1 - PS et MS

Objectifs pédagogiques :

- Connaître les formes
- S'initier à la programmation
- Connaître la droite et la gauche - se déplacer

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un atelier
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu de 20 à 30 cases selon le public ciblé
- Des cases comportant différentes formes de couleurs différentes (imprimer les cases avec les formes et les faire colorier par les élèves). Les placer sur la grille sans prélever de trop longs traits entre les cases.
- Un robot Beebot

Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album « Quatre petits coqs de rien du tout » de Jérôme Ruille.

Lien possible : « Petit Cané veut entrer dans d'autres maisons pour se faire de nouveaux amis »

Fiche 10 et 11 (2 pages) : Explorer le monde, se repérer dans le temps et l'espace

(Source : Atelier Canopé 25 - 2 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE DES USAGES **LE ROBOT BEEBOT** **FICHE 10**

Fiche 10, explorer le monde, se repérer dans le temps et l'espace

Public ciblé : Cycle 1 - MS et GS

Objectifs pédagogiques :

- S'initier à la programmation
- Connaître et utiliser les marqueurs spatiaux : devant, derrière, à droite, à gauche - se déplacer

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un atelier
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu comportant 30 cases de 10 cm de côté, soit 60 cm x 70 cm
- Des cases comportant plusieurs chemins de petits poissons colorés, imprimés les poissons et les faire colorier par les enfants et les placer sur la grille.
- Un robot Beebot (éventuellement costumé en poisson) - par chemin de 10, 20 ou 30 cases, les élèves pourront se repérer dans l'espace.

Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album « Mireille l'écureuil » d'Annick Klings.

Lien possible : « Les petits poissons veulent tout d'un coup se faire de nouveaux amis. Ils ont donc décidé de se faire de nouveaux amis. Ils ont donc décidé de se faire de nouveaux amis. Ils ont donc décidé de se faire de nouveaux amis. »

On peut lui fabriquer un costume en papier.

Fiche 12 à 15 : Explorer le monde, se repérer dans le temps et l'espace

(Source : Atelier Canopé 25 - 4 pages)

[Télécharger](#)

LABORATOIRE
DES USAGES

LE ROBOT
BEEBOT



FICHE 12

Fiche 12, explorer le monde, se repérer dans le temps et l'espace

Public cible : Cycle 1 - HS et GS

Objectifs pédagogiques :

- S'initier à la programmation
- Connaître et utiliser les marqueurs spatiaux
- Considérer la notion de chronologie
- Connaître et utiliser des marqueurs temporels adaptés (avant, pendant, après, après, dans des séquences)

Dispositif :

- Activité en petits groupes dans le cadre d'un atelier
- Travail collaboratif

Matériel :

- Un tapis de jeu comportant 25 cases de 10 cm de côté, soit 50 cm x 75 cm
- Des cases comportant des images à imprimer et à placer sur la grille dans un certain ordre : le tapis doit permettre de reconstituer un parcours dans l'ordre du récit.
- Un robot Beebot.


Mise en contexte :

Présenter le robot Beebot en lien avec l'album de Michael Rosen et Helen Bebbin « La chasse à l'ours ».

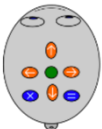
Objectif de l'activité : retracer le parcours de la famille dans leur chasse à l'ours en programmant Beebot pour qu'elle aille d'un endroit à l'autre.




Annexe 1

	A			
				


Annexe 1

	A			
				

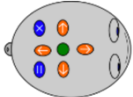
Annexe 2a

	A			
				


Annexe 2a

	A			
				

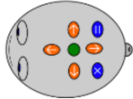
Annexe 2b

A				
				

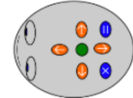
Annexe 2b

A				
				

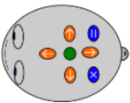
Annexe 3a

				
		A		


Annexe 3a

				
		A		


Annexe 3b

				
		A		


Annexe 3b

				
		A		

Annexe 4a

	A			
				

Annexe 4a

	A			
				

Annexe 4b

	A			

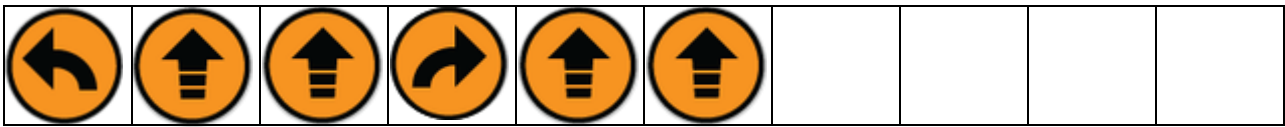
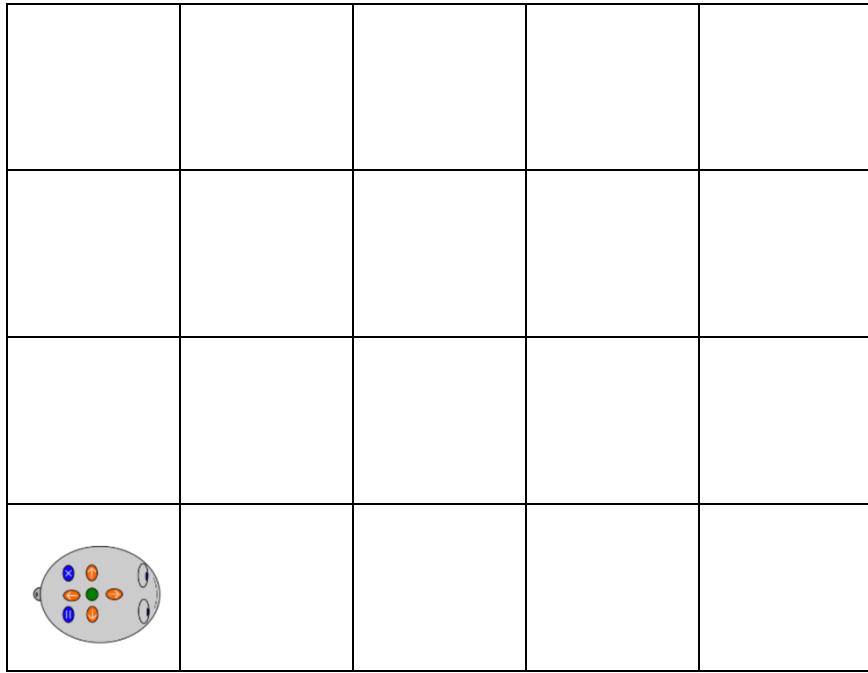


Annexe 4b

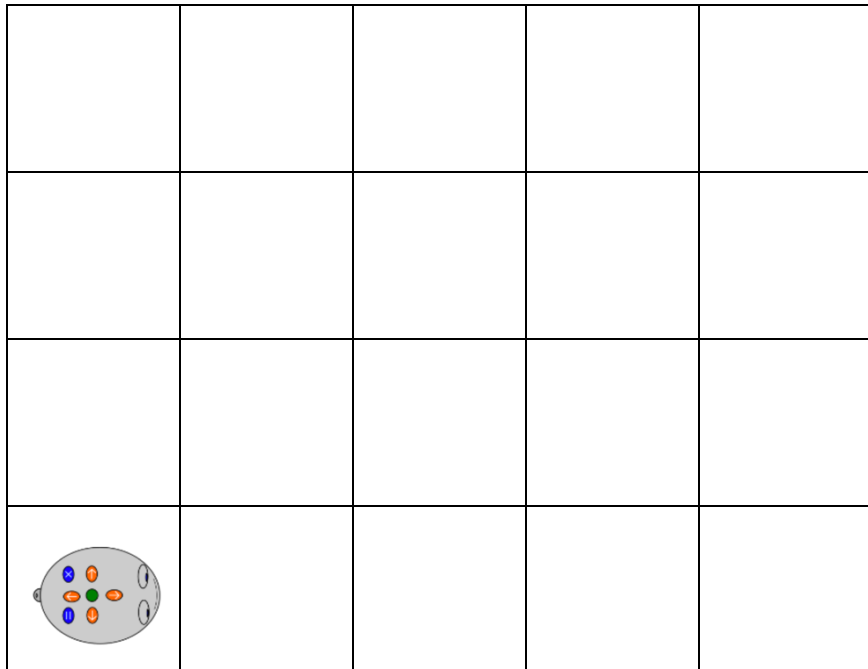
	A			



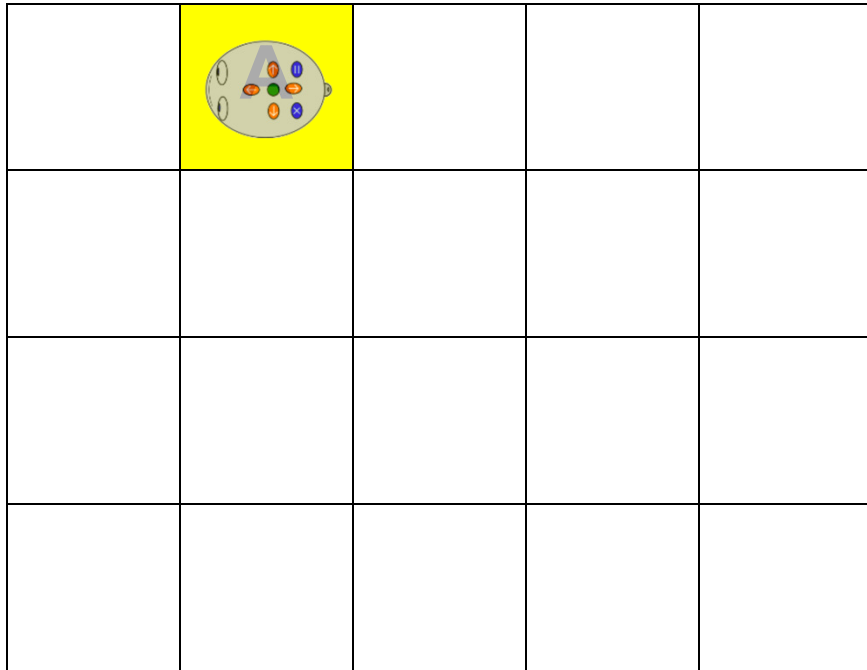
Annexe 5



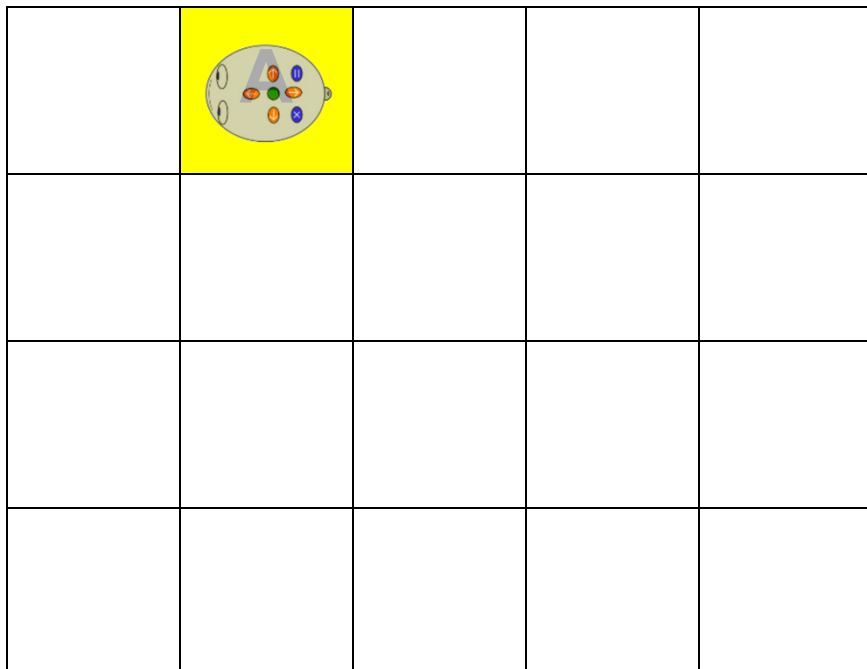
Annexe 5



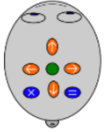
Annexe 6



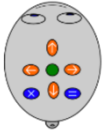
Annexe 6



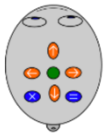

Annexe 7

	A			
				

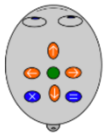

Annexe 7

	A			
				

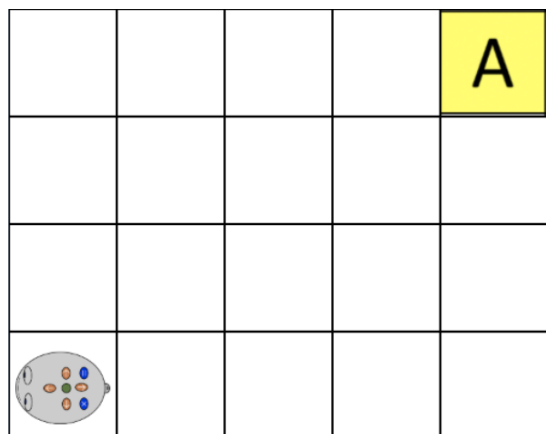
Annexe 8

	A			
				
		A		
				A

Annexe 8

	A			
				
		A		
				A

Tapis :



Matériel :

-Tapis (4x5)

-1 arrivée

-1 Bluebot



Niveau : FACILE



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée en empruntant le chemin le plus court.

Critères de réussite :

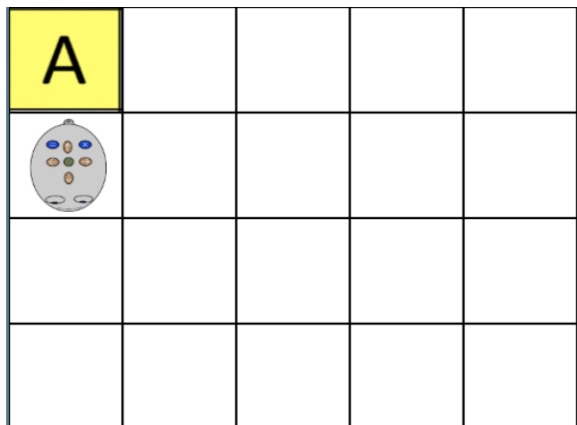
Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée.
- Bluebot a emprunté le chemin le plus court.
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Veiller à la bonne orientation de Bluebot, au départ.

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : FACILE



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée en faisant le tour du tapis. Attention, il doit longer le bord du tapis.

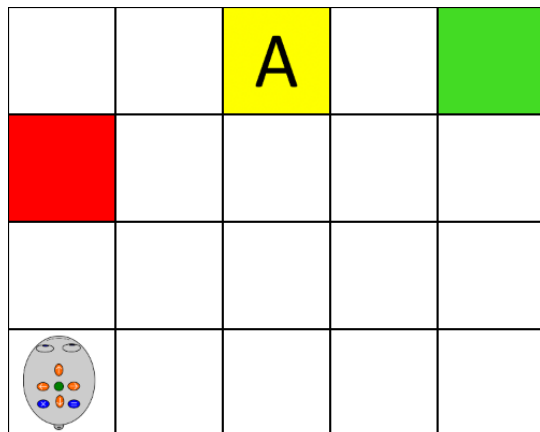
Critères de réussite :

Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée.
- Bluebot a fait le tour complet du tapis en longeant le bord.
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 1 carré rouge
- 1 carré vert
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée sans passer par la case rouge mais en passant obligatoirement par la case verte. Déplacement dans une case imposée. Attention aux cases interdites.

Critères de réussite :

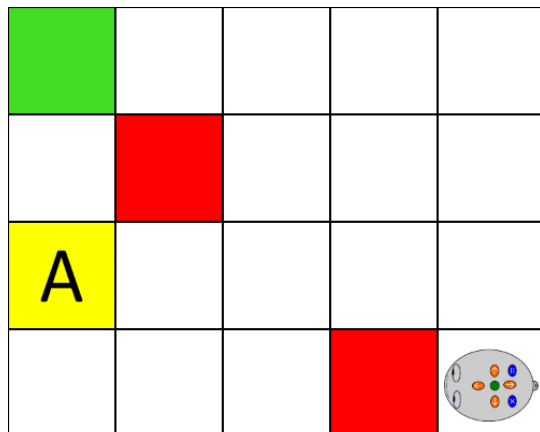
Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Veiller à la bonne orientation de Bluebot, au départ.

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 2 carrés rouges
- 1 carré vert
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée sans passer par les cases rouges mais en passant obligatoirement par la case verte. Déplacement dans une case imposée. Attention aux cases interdites.

Critères de réussite :

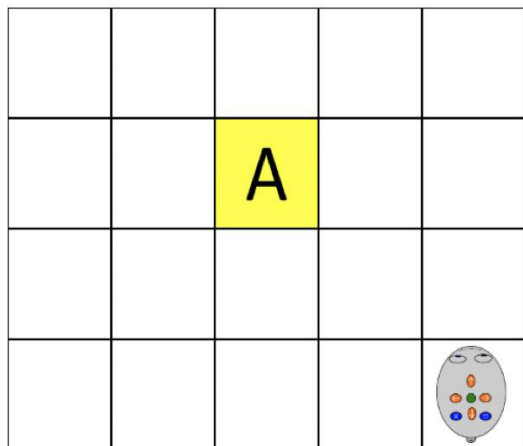
Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Veiller à la bonne orientation de Bluebot, au départ.

Tapis :



Matériel :

-Tapis (4x5)

-1 arrivée

-1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée. Attention, ne pas utiliser l'instruction : avancer.

Critères de réussite :

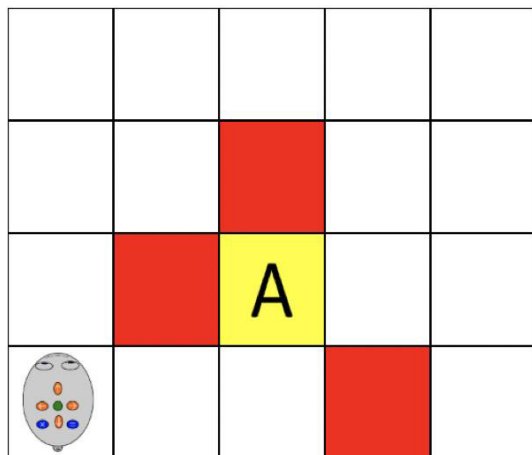
Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Veiller à la bonne orientation de Bluebot, au départ.

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 1 carré rouge
- 1 carré vert
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Bluebot doit se rendre à l'arrivée sans passer par les cases rouges. Attention, ne pas utiliser l'instruction : pivoter à gauche.

Critères de réussite :

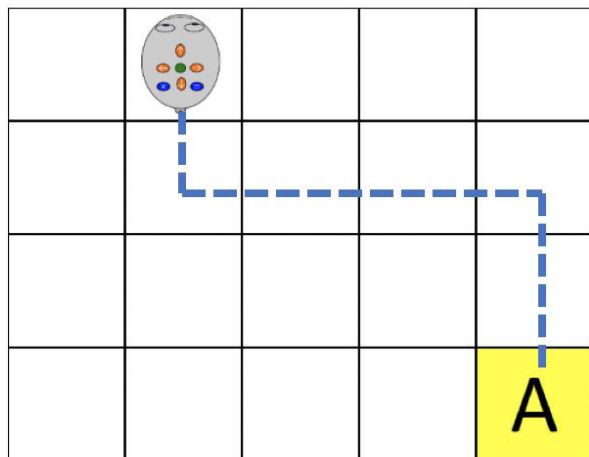
Le défi est réussi si :

- Bluebot est arrivé à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Veiller à la bonne orientation de Bluebot, au départ.

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Coder le parcours de Bluebot.

Critères de réussite :

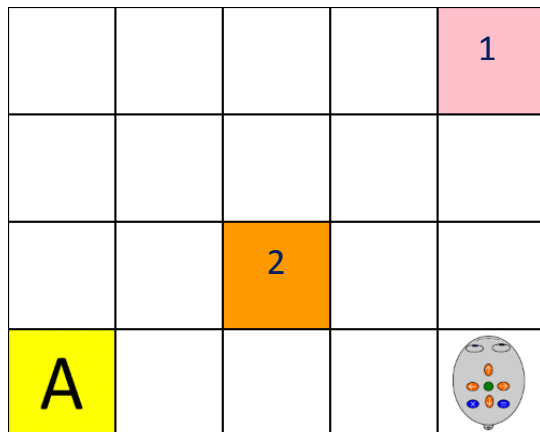
Le défi est réussi si :

- Le programme est correct
- Bluebot s'est rendu à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

- 1-Les élèves codent en utilisant les étiquettes d'instructions
- 2-Ils vérifient en programmant Bluebot

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 1 carré rose
- 1 carré orange
- 1 arrivée
- 1 Bluebot



Niveau : MOYEN



But :

Coder le parcours de Bluebot en passant par le carré rose puis orange.

Critères de réussite :

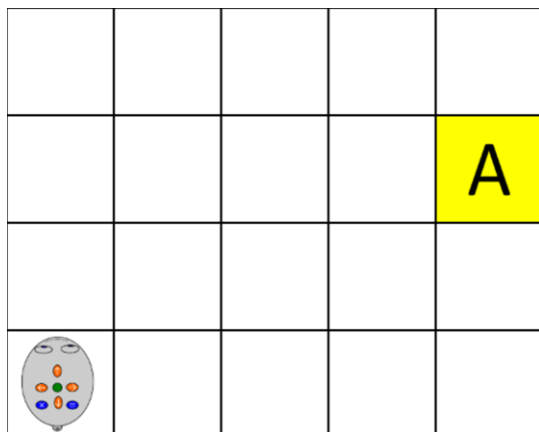
Le défi est réussi si :

- Le programme est correct
- Bluebot s'est rendu à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

- 1-Les élèves codent en utilisant les étiquettes d'instructions
- 2-Ils vérifient en programmant Bluebot

Tapis :



Matériel :

-Tapis (4x5)

-1 arrivée

-1 Bluebot



Niveau : DIFFICILE



But : Voici 3 programmes, retrouve celui qui permet au robot d'atteindre la case ARRIVEE :

Programme 1 :         

Programme 2 :          

Programme 3 :          

Critères de réussite :

Le défi est réussi si :

- Le programme est correct
- Bluebot s'est rendu à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Une fois le programme choisi, les élèves vérifient en programmant Bluebot.

Tapis :

A				

Matériel :

-Tapis (4x5)

-1 arrivée

-1 Bluebot



Niveau : DIFFICILE



But : D'après le programme ci-dessous, retrouve la case de DÉPART du robot :



Critères de réussite :

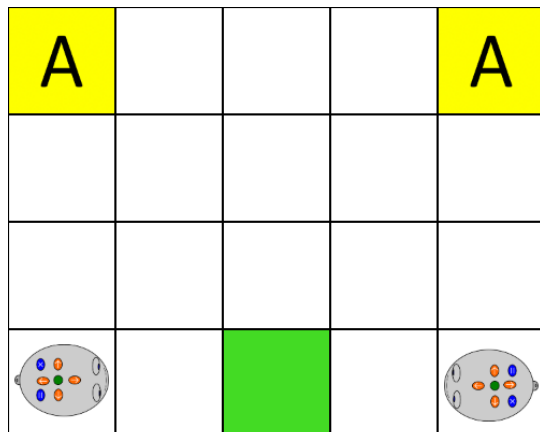
Le défi est réussi si :

- Le programme est correct
- Bluebot s'est rendu à la case d'arrivée
- On ne dépasse pas ... minutes

Remarques :

Une fois le programme choisi, les élèves vérifient en programmant Bluebot.

Tapis :



Matériel :

- Tapis (4x5)
- 2 arrivées
- 1 carré vert
- 2 Bluebots



Niveau : DIFFICILE



But : Les bluebots doivent se rendre dans une case d'arrivée, en passant obligatoirement dans la case verte et en utilisant la pause.

Critères de réussite :

Le défi est réussi si :

- Chaque robot est arrivé dans la case d'arrivée sans se toucher
- Un robot a marqué une pause

Remarques :

Bluebot doivent démarrer en même temps. Commande « pause » obligatoire.