

ANNEXES : le matériel utilisé par séance

Séance 1 : Le domptage des robots souris	A1 : Tableau de recherche des fonctionnalités du robot A2 : Tapis de jeu quadrillé A3 : Tapis de jeu quadrillé étendu A4 : Affiche à remplir dans les temps de commun de bilan et à lire aux rappels A5 : Affiche à compléter au fur et à mesure des séances sur le lexique spécifique
Séance 2 : La promenade des robots souris	A6 : Départs avec leur orientation, arrivée A7 : Fiche de représentation du déplacement du robot
Séance 3 : Le langage des robots souris	A8a et A8b : Fiches différenciées (niveau 1 et niveau 2) de représentation du déplacement du robot et de ses actions
Séance 4 : La balade des robots souris	<i>Pas de nouveau matériel</i>
Séance 5 : Les souris copieuses	A9 : Pièges A10 : Etiquettes pour identifier le chemin à parcourir sur le terrain de jeu
Séance 6 : Evaluation	<i>Pas de nouveau matériel</i>

Annexe A1 : Tableau de recherche des fonctionnalités du robot

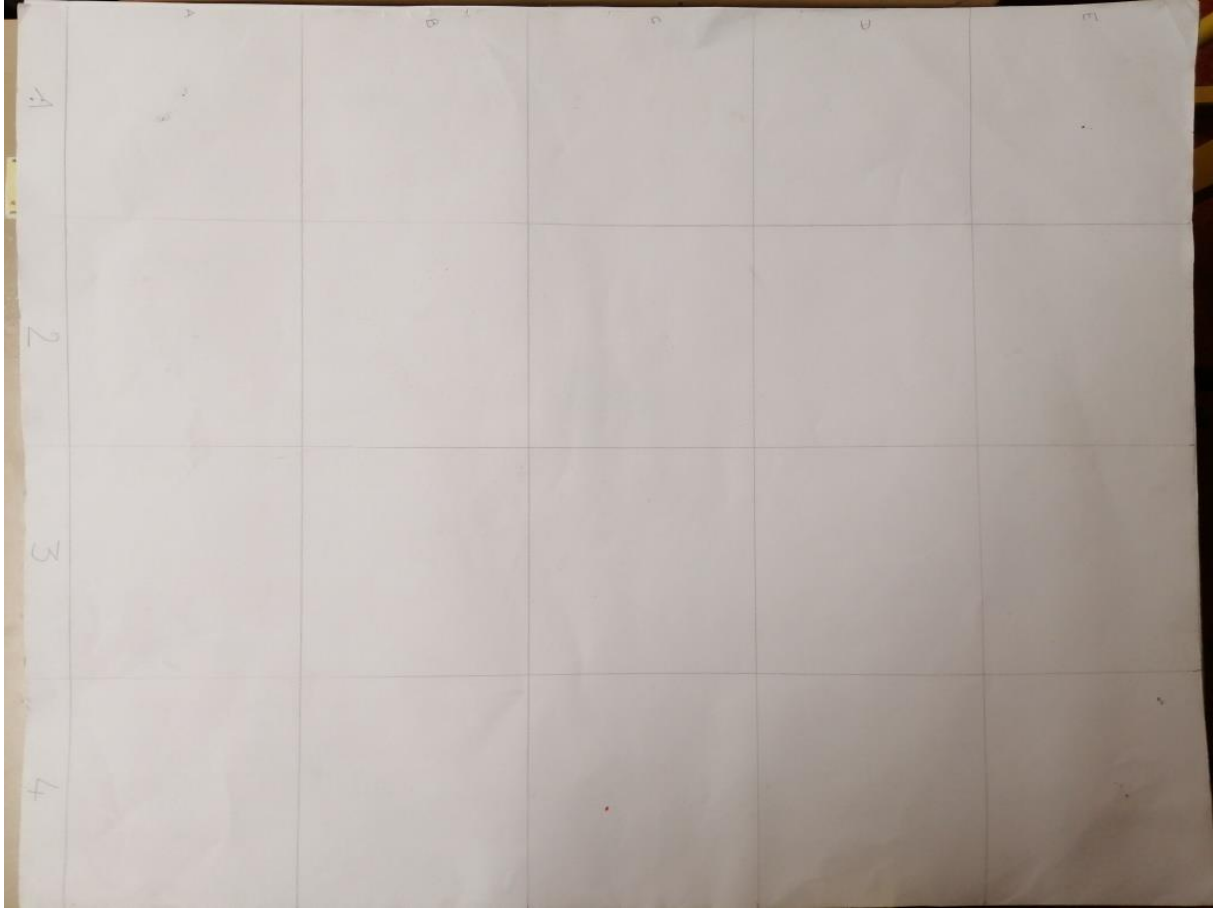
Groupe :

Date :

Robot-souris	Signes et couleurs	Actions du robot
		

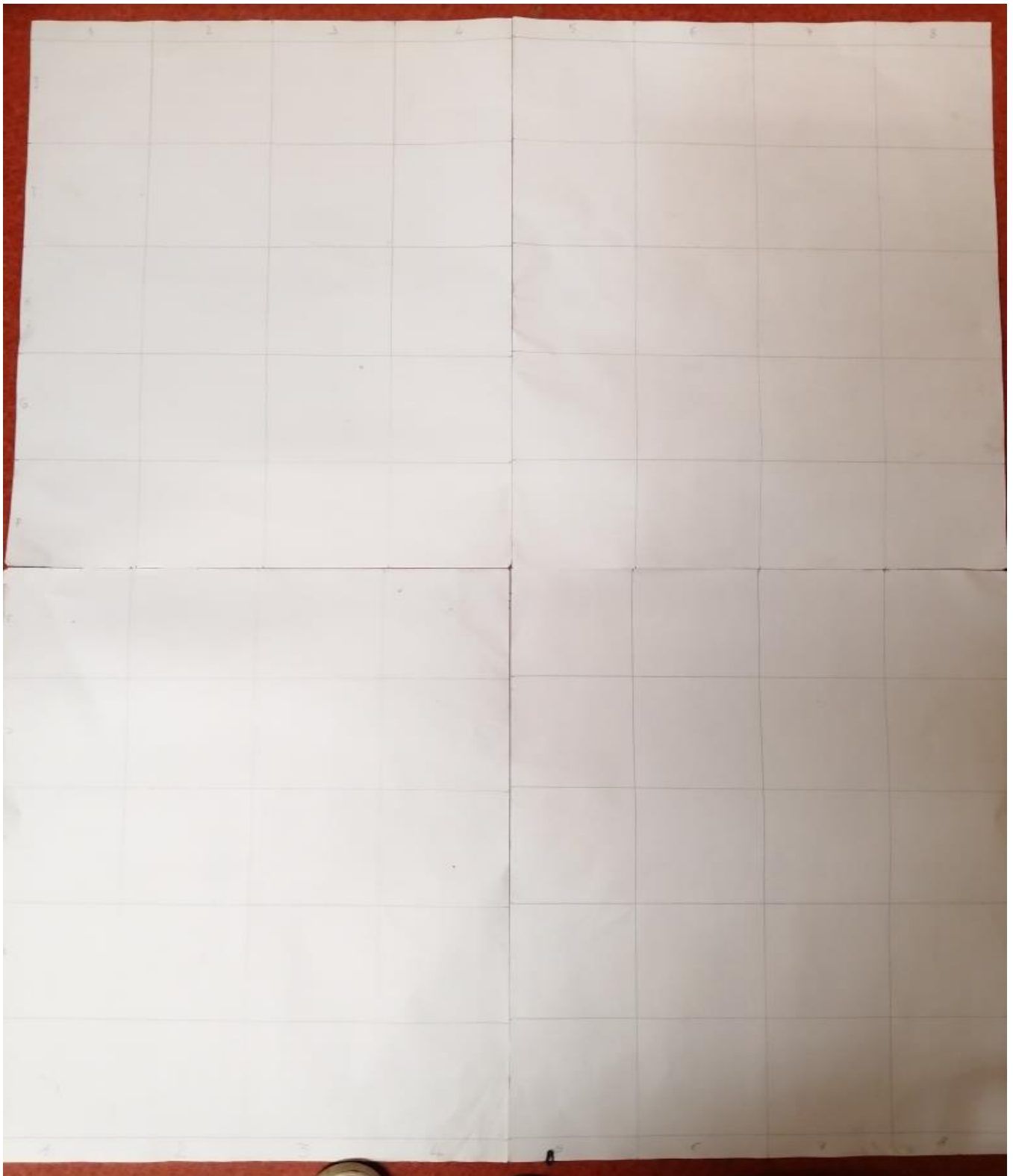
Annexe A2 : Tapis de jeu primaire quadrillé

(Feuille type *paperboard* de format minimum : 64,5 cm x 87,5 cm) :

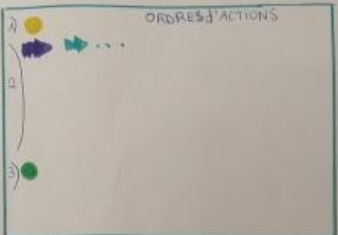


Annexe A3 : Tapis de jeu quadrillé étendu

(4 feuilles type *paperboard* assemblées) : format final minimum : 102 cm x 127 cm, soit 8 cases x 10 cases

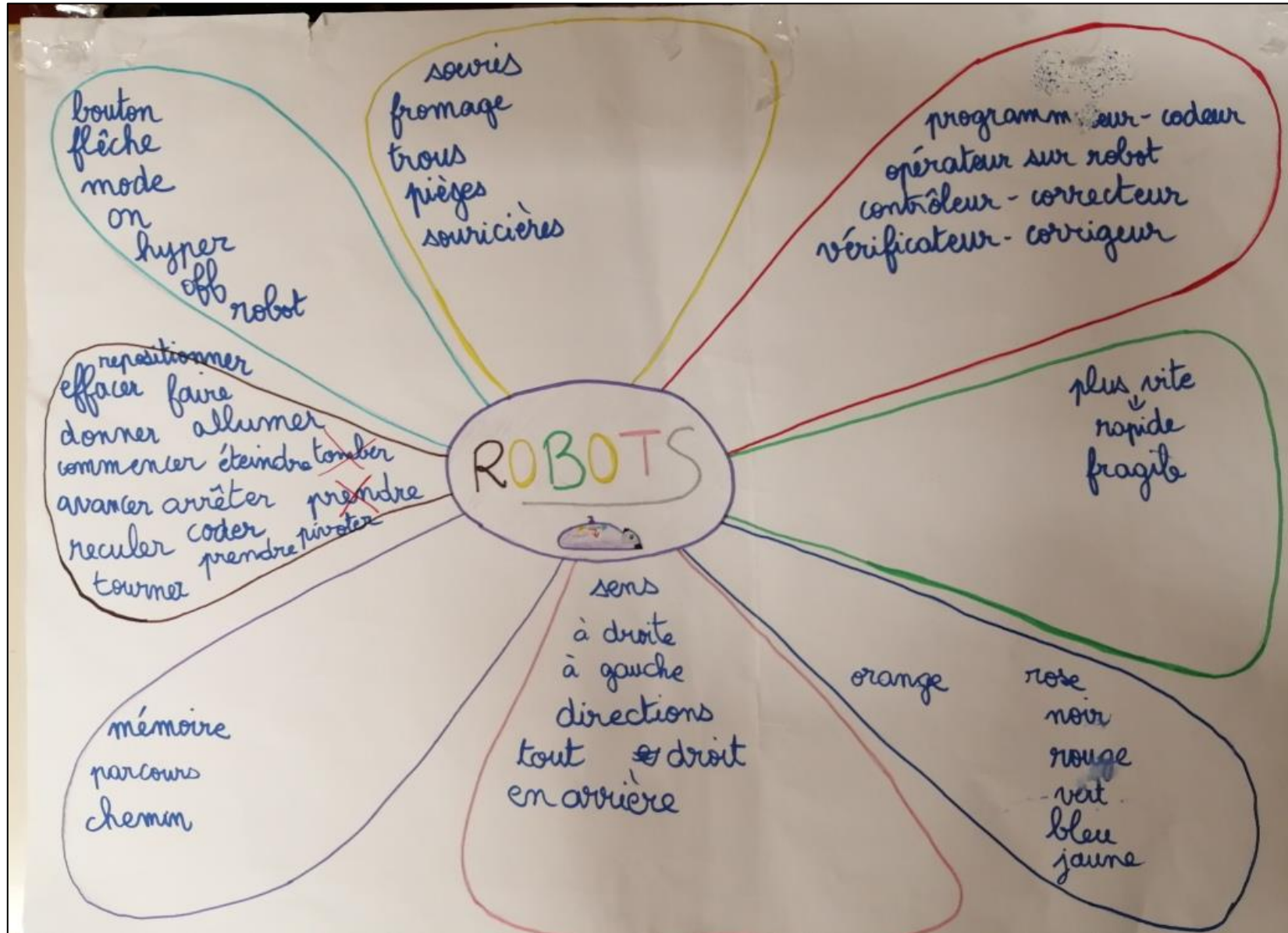


Annexe A4 : Affiche à remplir dans les temps de commun de bilan et à lire aux rappels

<p>plusieurs sens</p> <ul style="list-style-type: none"> • pivote sans avancer • nez aimanté 	<ul style="list-style-type: none"> ● effacer la mémoire ● commencer son trajet ● finir, arrêter ● pousser un vi ➡ avancer ➡ tourner à droite ➡ tourner à gauche ➡ reculer 	<p>ORDRES D'ACTIONS</p> 	<p>bonkem roug? <small>relever sans ouvrir les yeux</small></p> <p><small>Le nez met des yeux</small></p> <p><small>des, il dirait des yeux</small></p> <p>HYPOTHESES</p> <ul style="list-style-type: none"> - m.B. explication à vérifier - code - les robots se trouvent en code? - se les yeux dirigent affiche pourquoi? - se de leur, des - D <p><small>peu</small></p>
<p>• programmeur / codeur</p> <p>PROGRAMMEURS - CODEURS</p>	<p>• opérateur-robot</p> <p>OPÉRATEURS - ROBOTS</p>	<p>• contrôleur / correcteur</p>	<p>MODE</p> <p>OFF éteint</p> <p>HYPER rapide</p> <p>ON (normal) en marche</p>
<ul style="list-style-type: none"> • nombre d'actions du robot limité • contact des nez des robots stoppe le programme 	<ul style="list-style-type: none"> • code • coder avec le nombre de fois par action du robot 	<ul style="list-style-type: none"> • nommer la case de position de départ • décaler la position dans la case de départ pour ajuster (rencontre ou déplacement) 	<ul style="list-style-type: none"> • ajout d'actions à la suite d'un programme • reprogrammer si correction
<ul style="list-style-type: none"> • avec contact du nez et un métal ⇒ réaction du robot • nez à proximité d'un métal ⇒ réaction du robot 			<p>Des robots maintenant</p> <p>→ roboti des nez qui s'ouvrent</p> <p>→ en reculant = nez + yeux dirigés</p>

Affiche à compléter au fur et à mesure des séances sur le lexique spécifique :

Annexe A5 : Affiche à compléter au fur et à mesure des séances sur le lexique spécifique

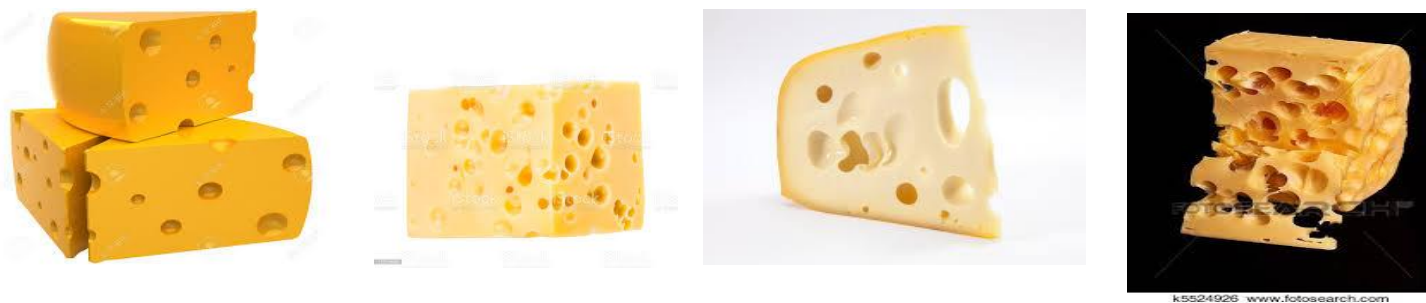


Annexe A6

Départs avec leur orientation :



Arrivées :



Prénom : _____ Date : _____

Annexe A7 : Représentation du chemin parcouru par le robot

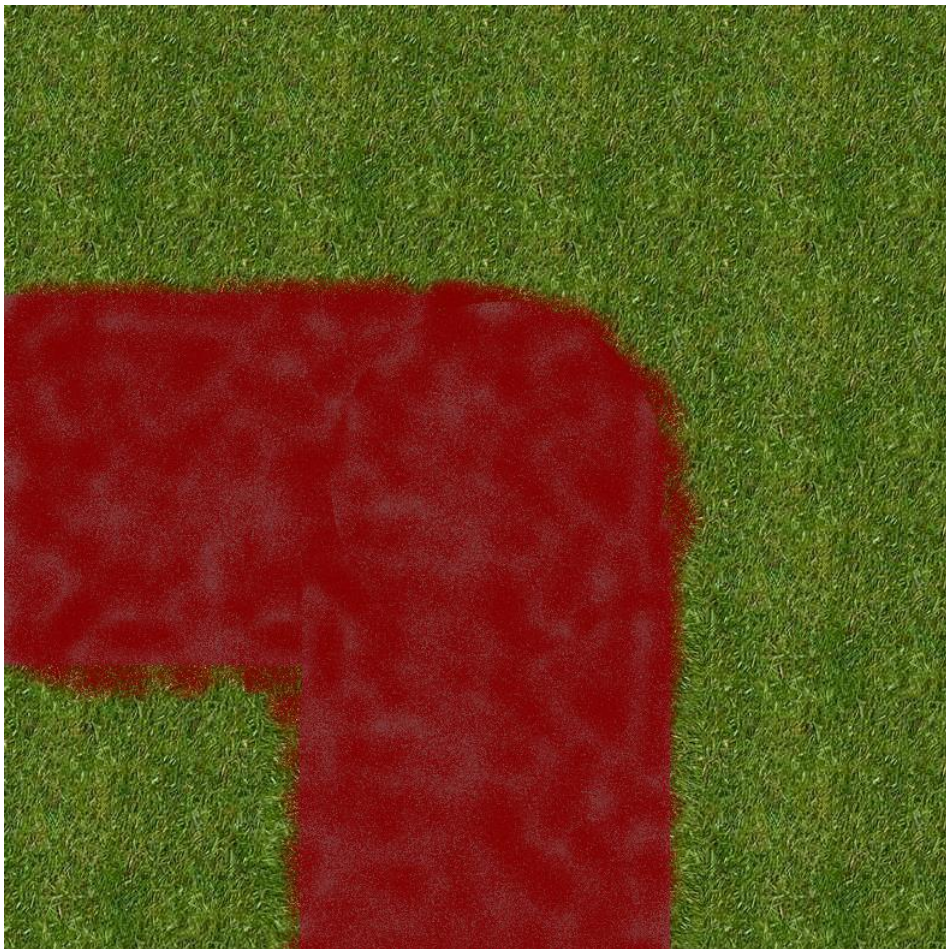
Prénom : _____ Date : _____

Annexe A7 : Représentation du chemin parcouru par le robot

A9 :
Pièges et prédateurs :



A10 : Etiquettes pour identifier le chemin à parcourir sur le terrain de jeu :



A10 : Etiquettes pour identifier le chemin à parcourir sur le terrain de jeu :

