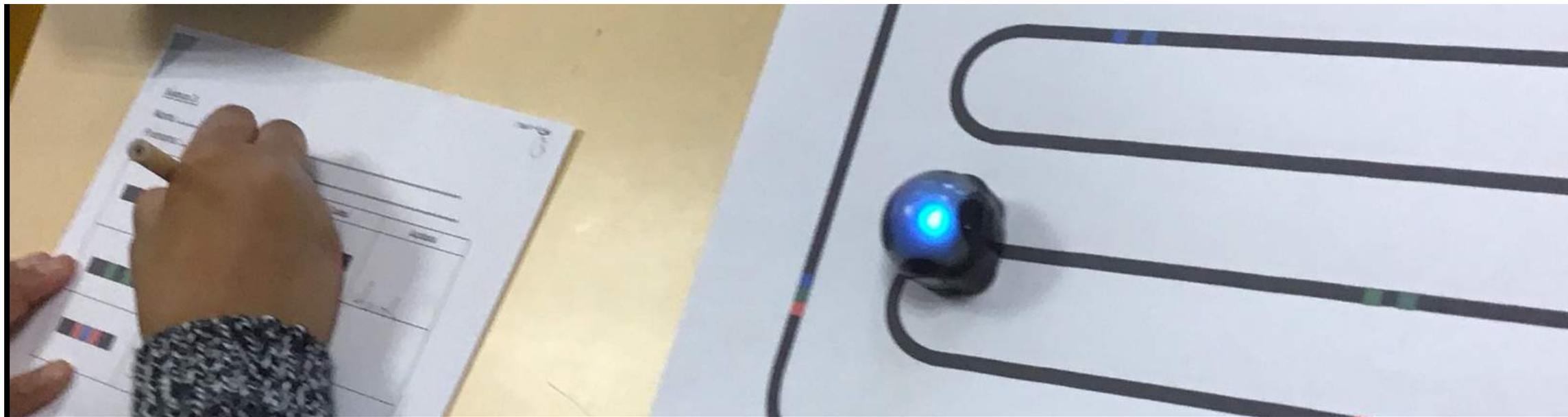


# Plan mathématiques : visite de classe n°3



Thème : Numérique / Robotisation et programmation

École : Pierre de Coubertin A

Classe : CE1

Professeur des écoles : Monsieur Pichaut

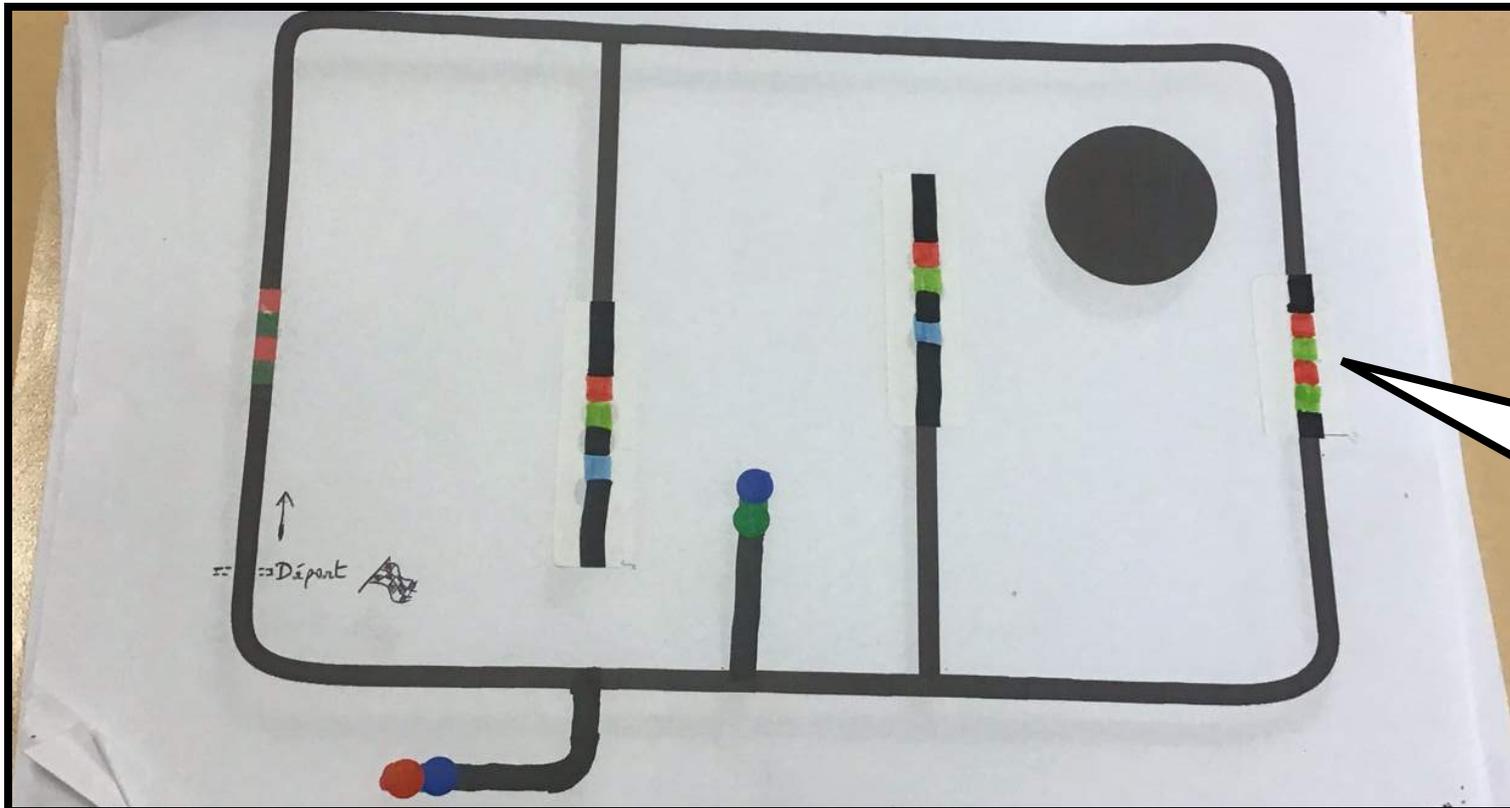
CPC : I.Bentoumi

# Démarche pédagogique

## Objectifs pédagogiques

- 💡 Pratiquer une démarche scientifique pour :
  - 🔍 réfléchir et résoudre des problèmes,
  - 🔍 faire des essais,
  - 🔍 faire des constats,
- 💡 Se situer dans un parcours
- 💡 Découverte de la robotique et de la programmation
- 💡 Relever des défis sur des parcours

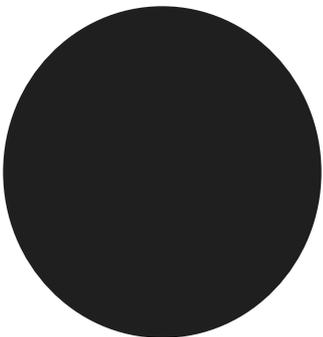
# Prérequis



Le robot reconnaît les codes. Il s'arrête et change de vitesse à chaque rencontre avec un code.

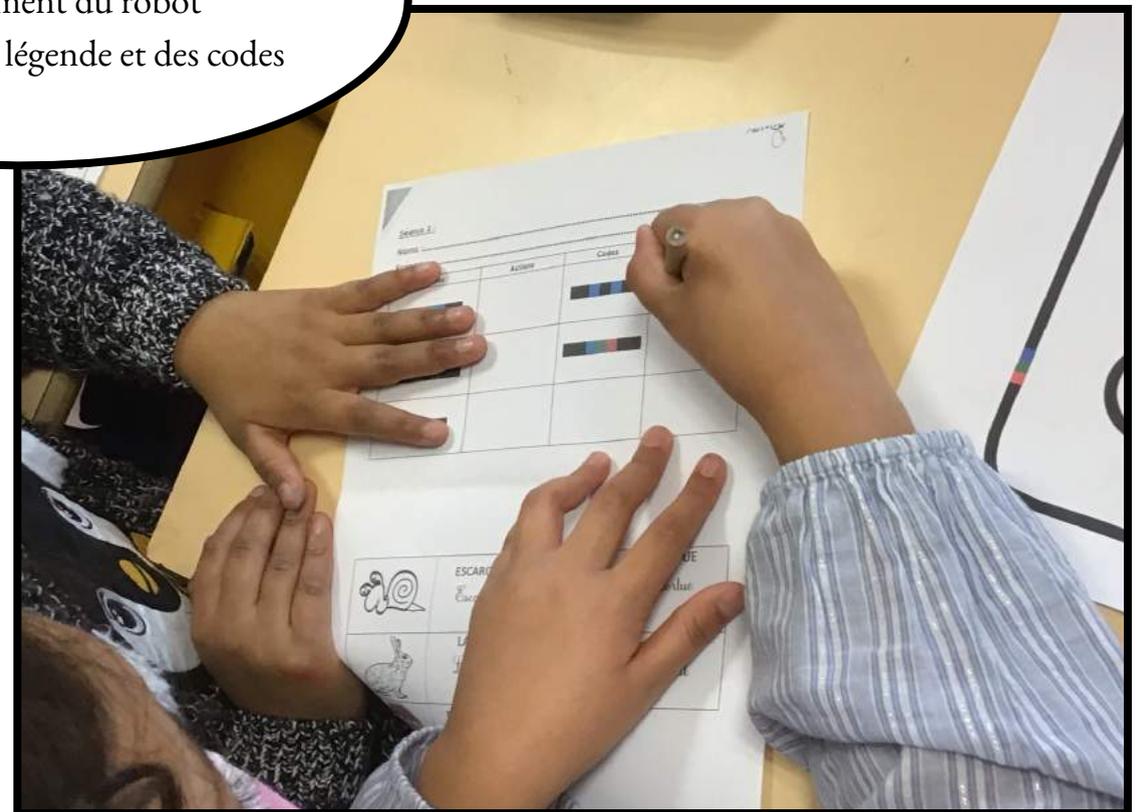
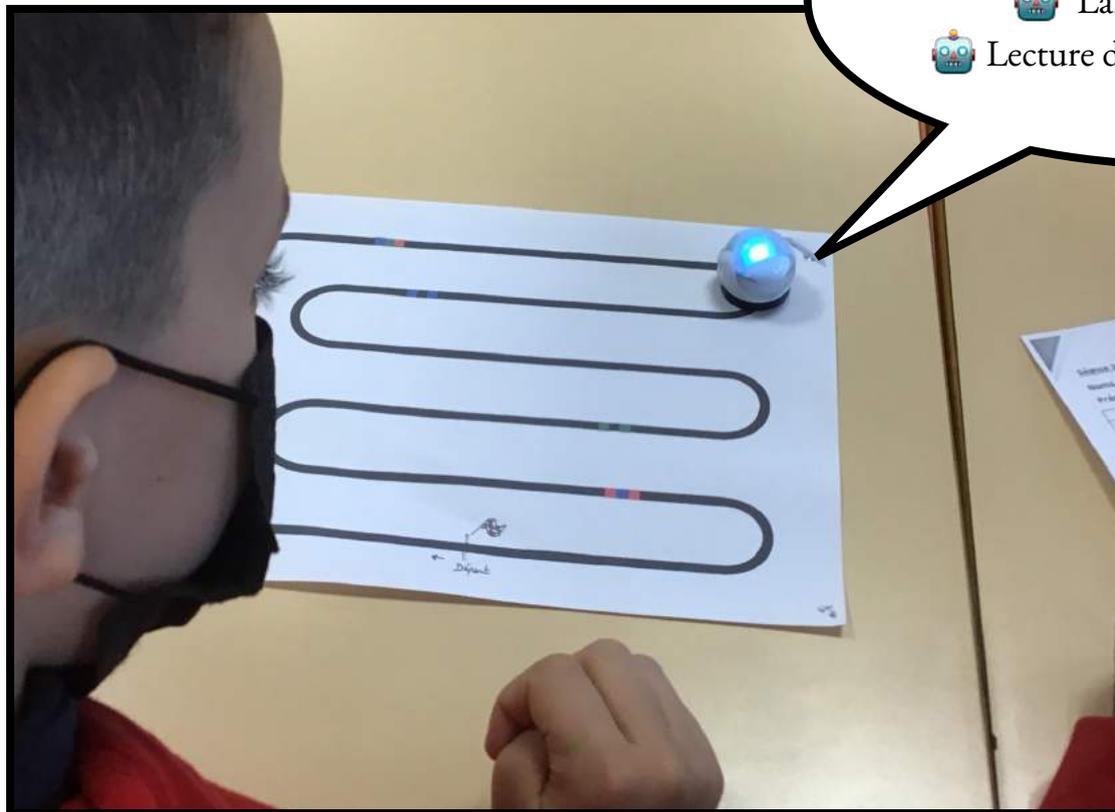
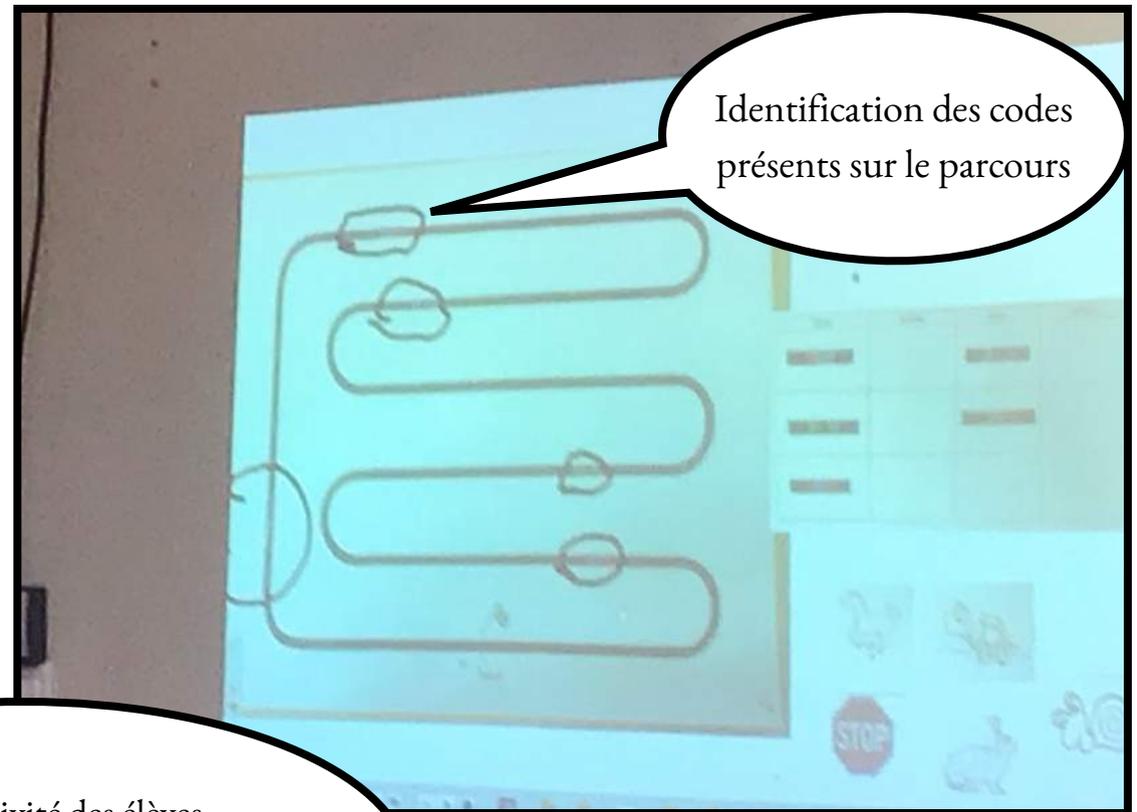
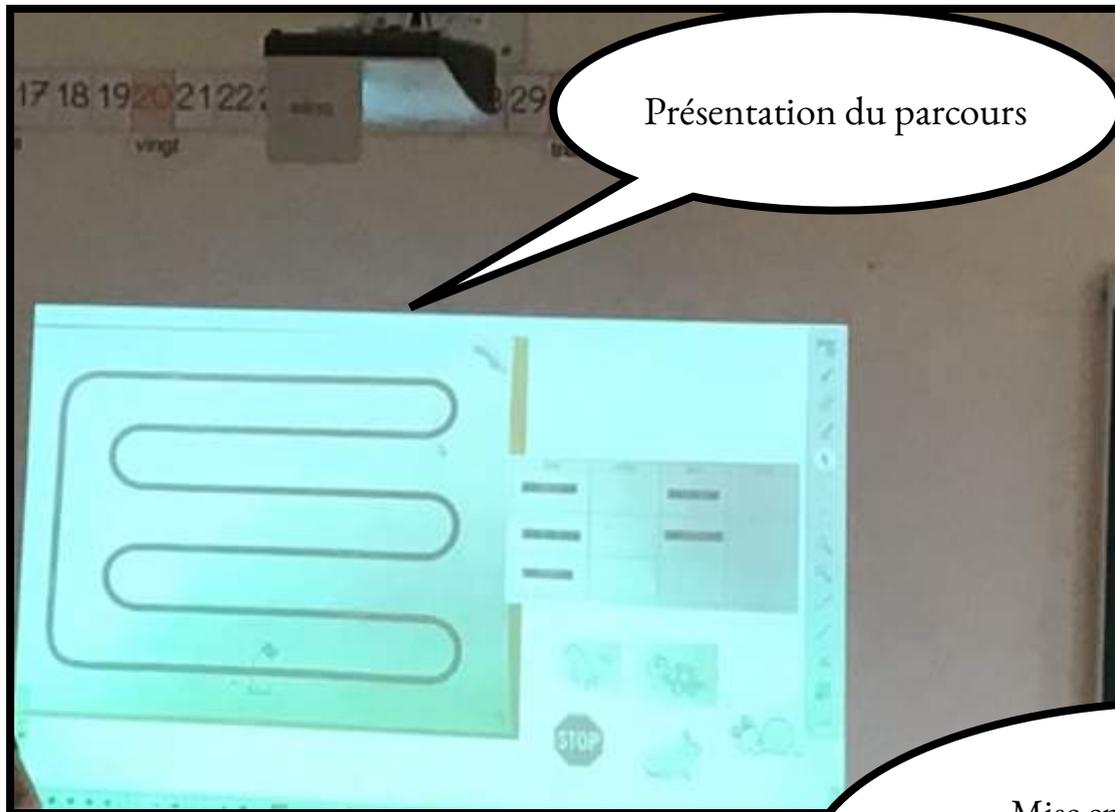
Mise en place des inducteurs :

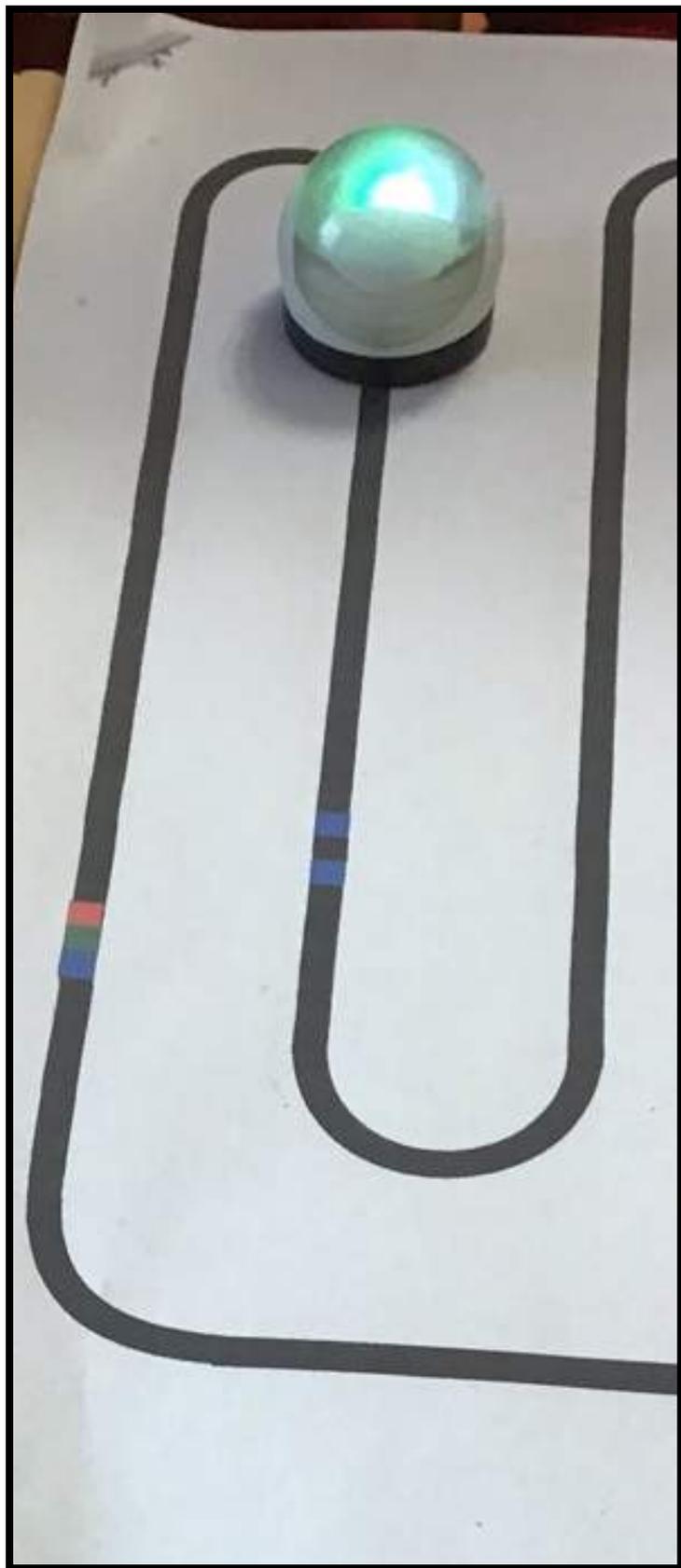
🔍 « Départ » : le parcours débute

🔍 «  » : le robot est positionné sur cette zone pour être configuré

🔍 « Codes » : Différentes échelles de vitesse

1. Exploiter le fonctionnement du robot et ses codes couleurs dans des activités de résolution de problèmes





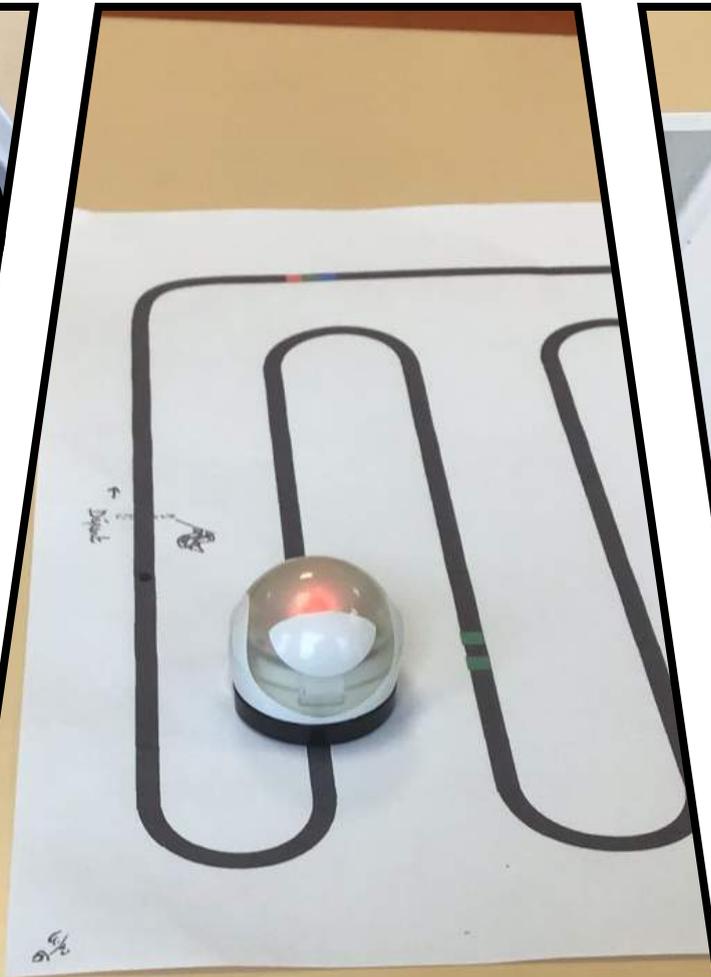
Consigne : identifier les changements de vitesse du robot

Séance 3 :  
 Noms : .....  
 Prénoms : .....

Codes	Actions	Codes	Actions

	ESCARGOT Escargot		TORTUE Tortue
	LAPIN Lapin		CHEVAL Cheval
	PAUSE (3s) Pause		



	PAUSE (3s)

Séance 3 :  
 Noms : .....  
 Prénoms : .....

Codes	Actions	Codes
	Lapin	
	tortue	
	stop	

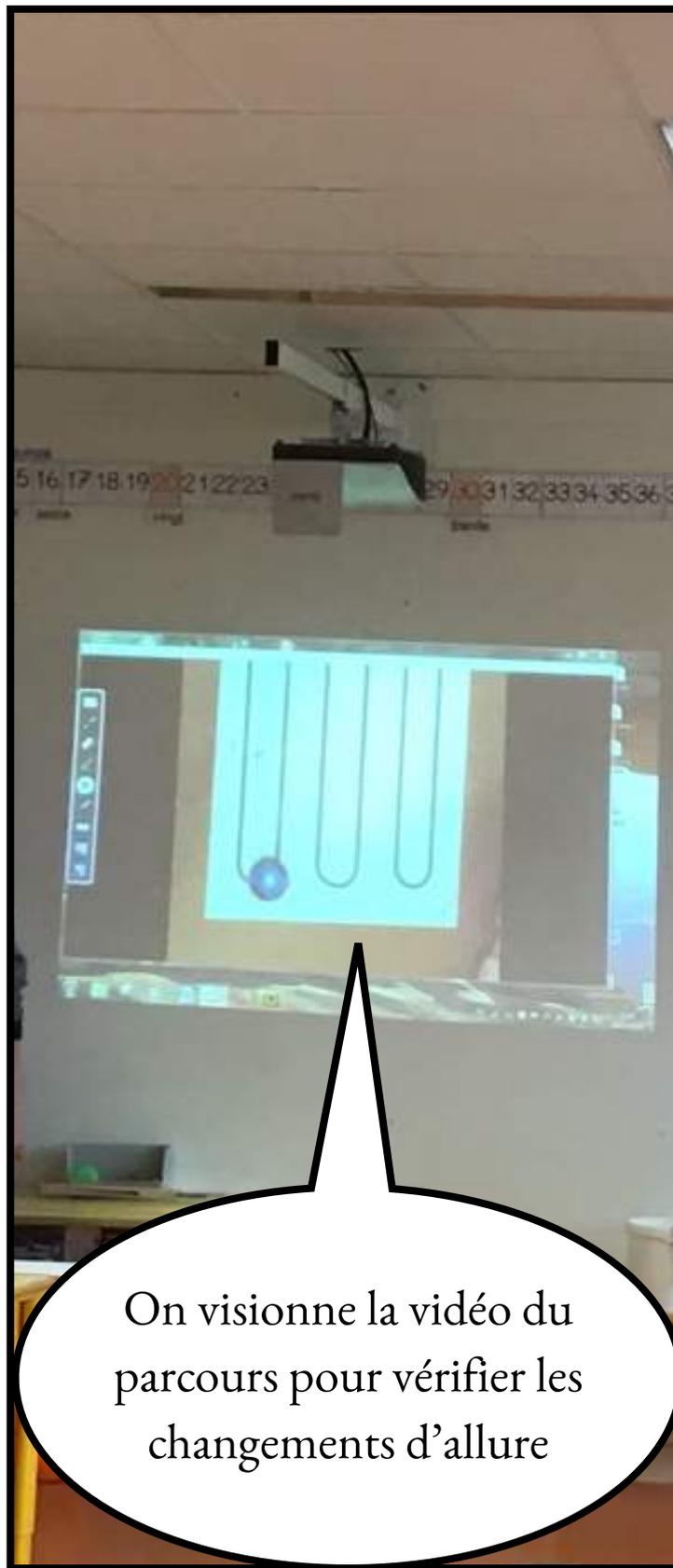
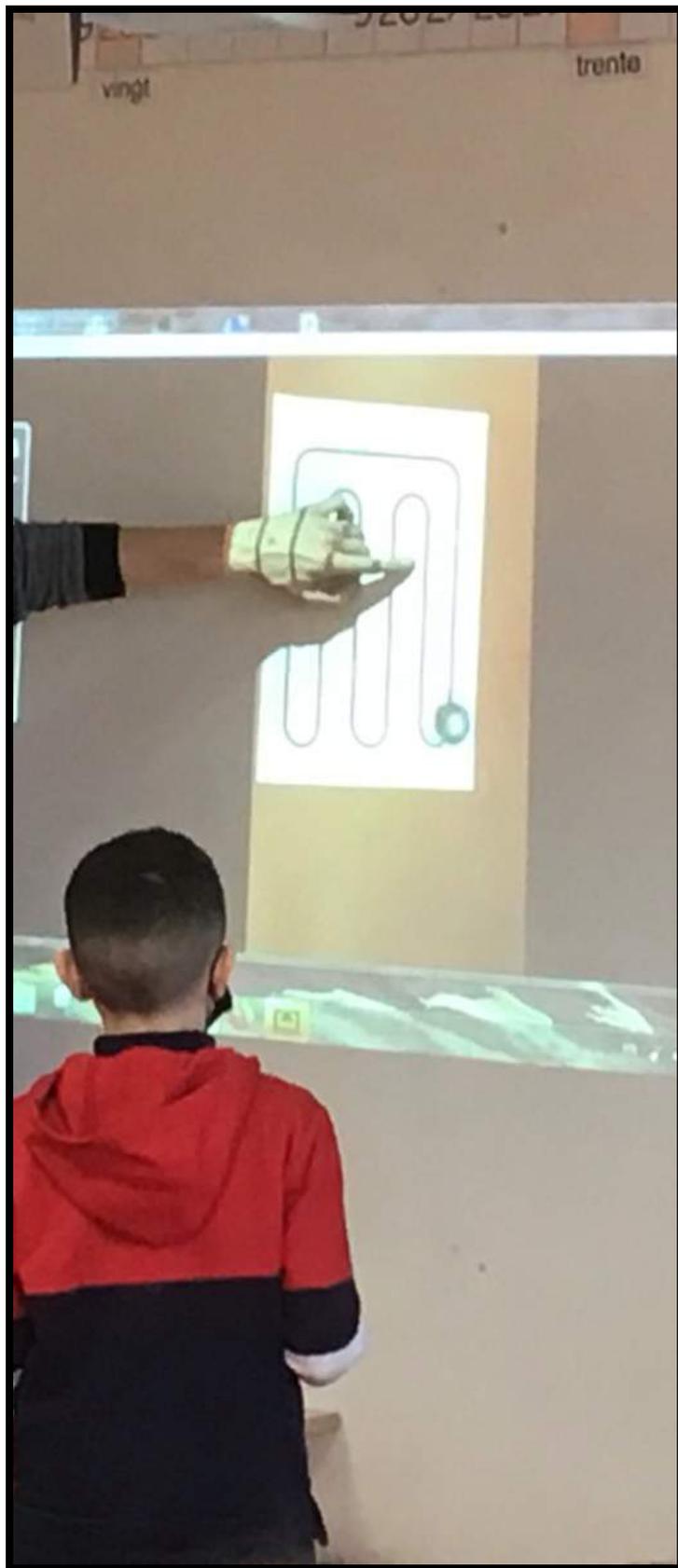
  

	ESCARGOT Escargot	
	LAPIN Lapin	
	PAUSE (3s) Pause	

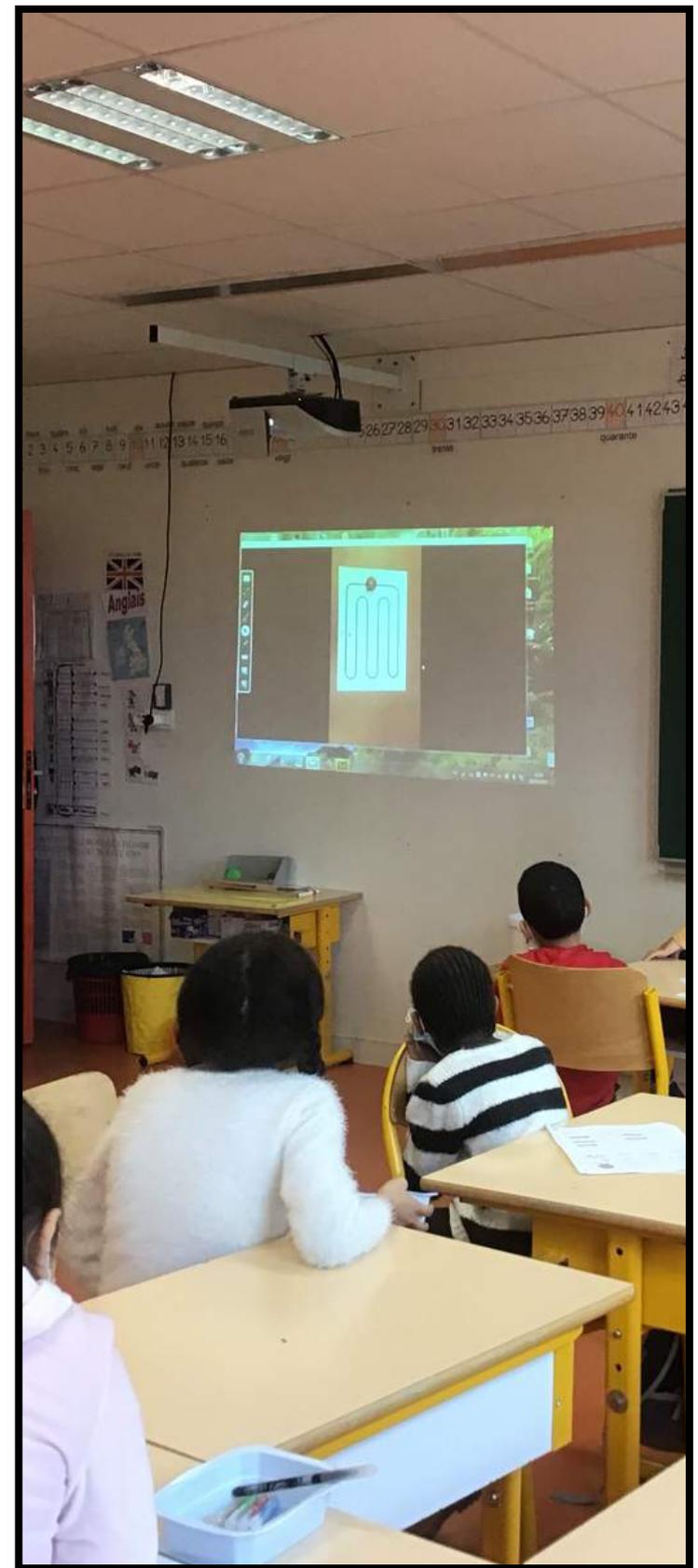
# Visionnage du parcours

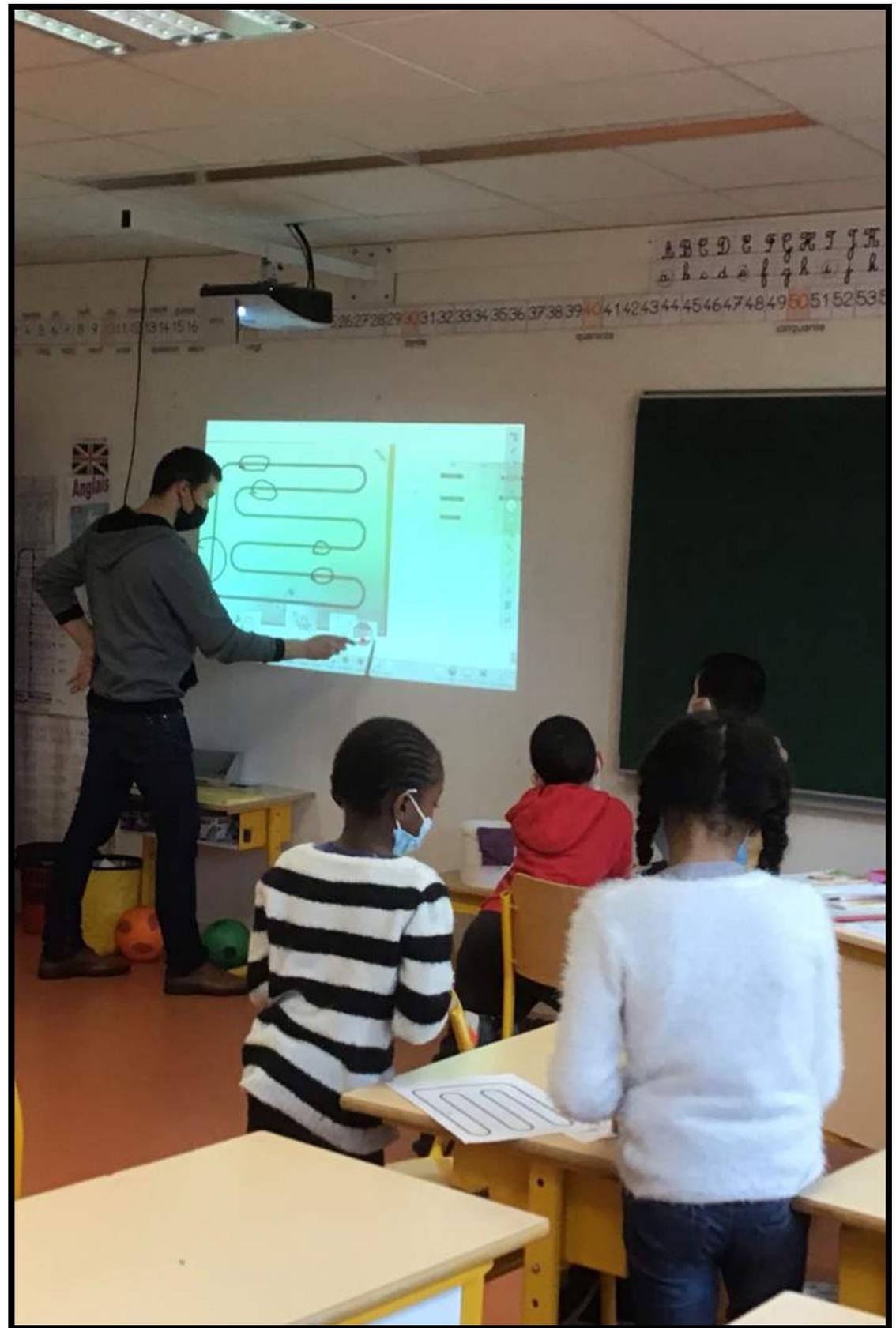


Vidéo



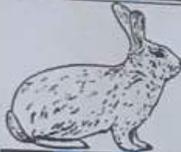
On visionne la vidéo du parcours pour vérifier les changements d'allure

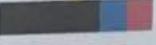


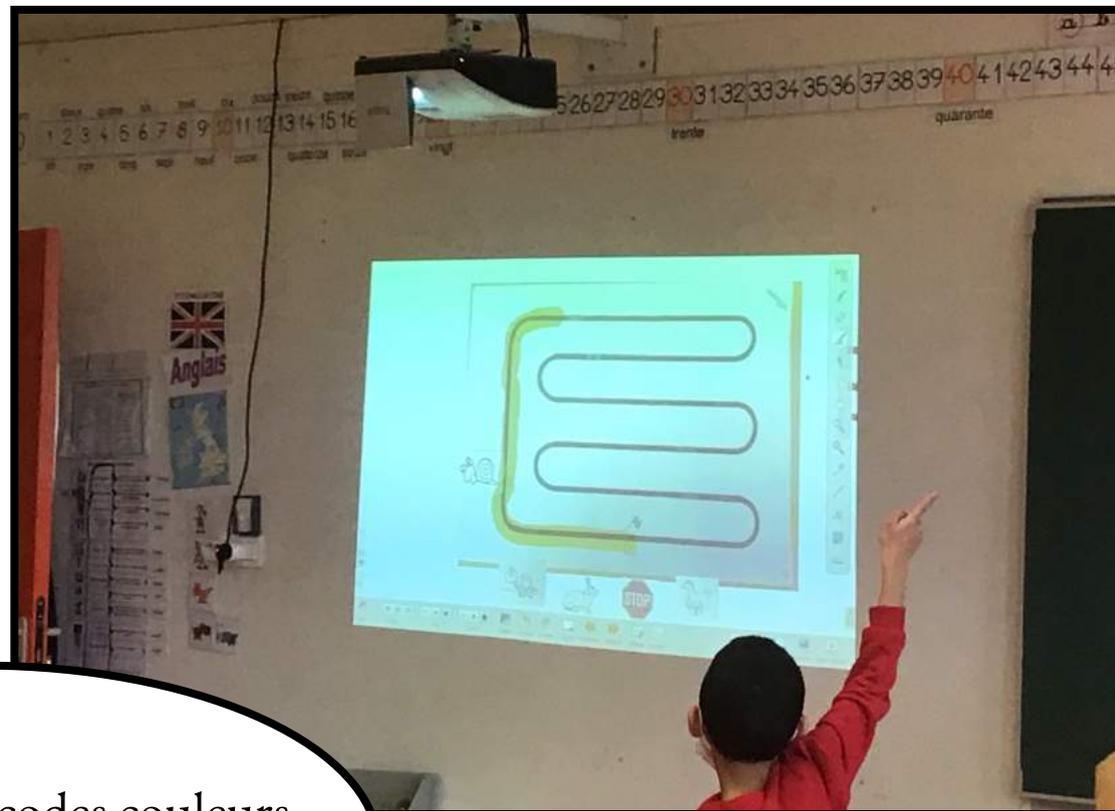
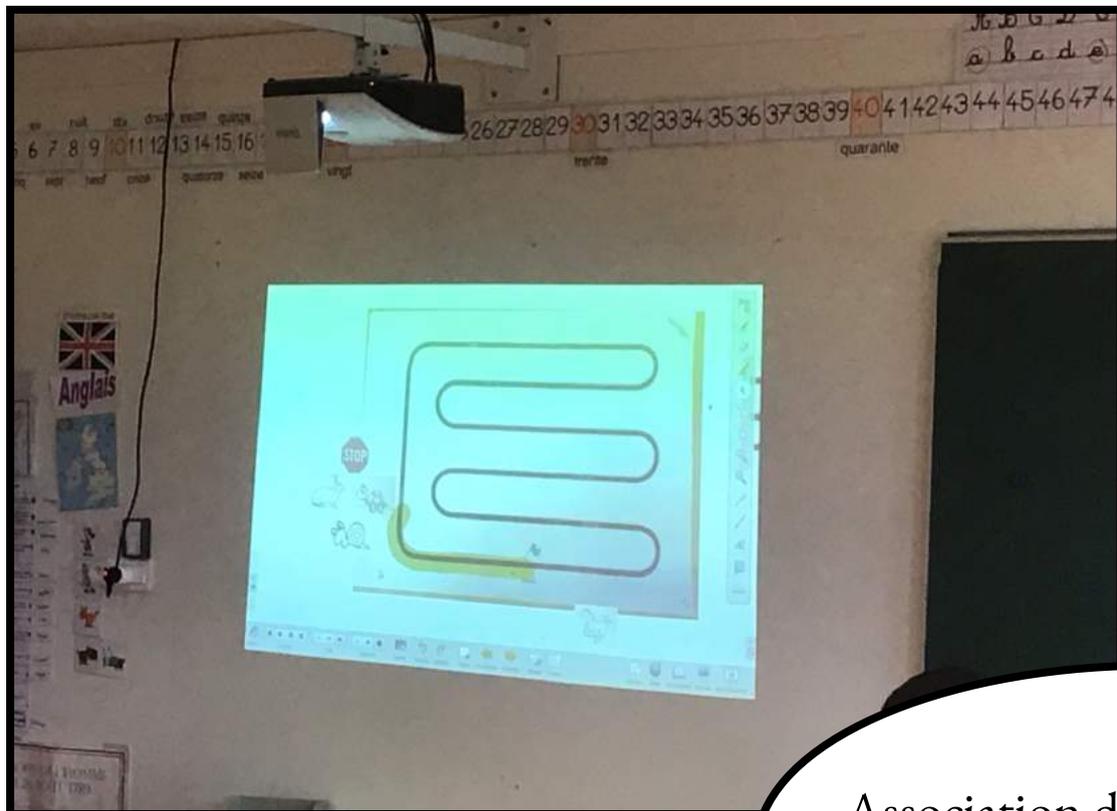


Légende différenciée  
objectif : permettre une  
lecture visuelle aux élèves  
non lecteurs

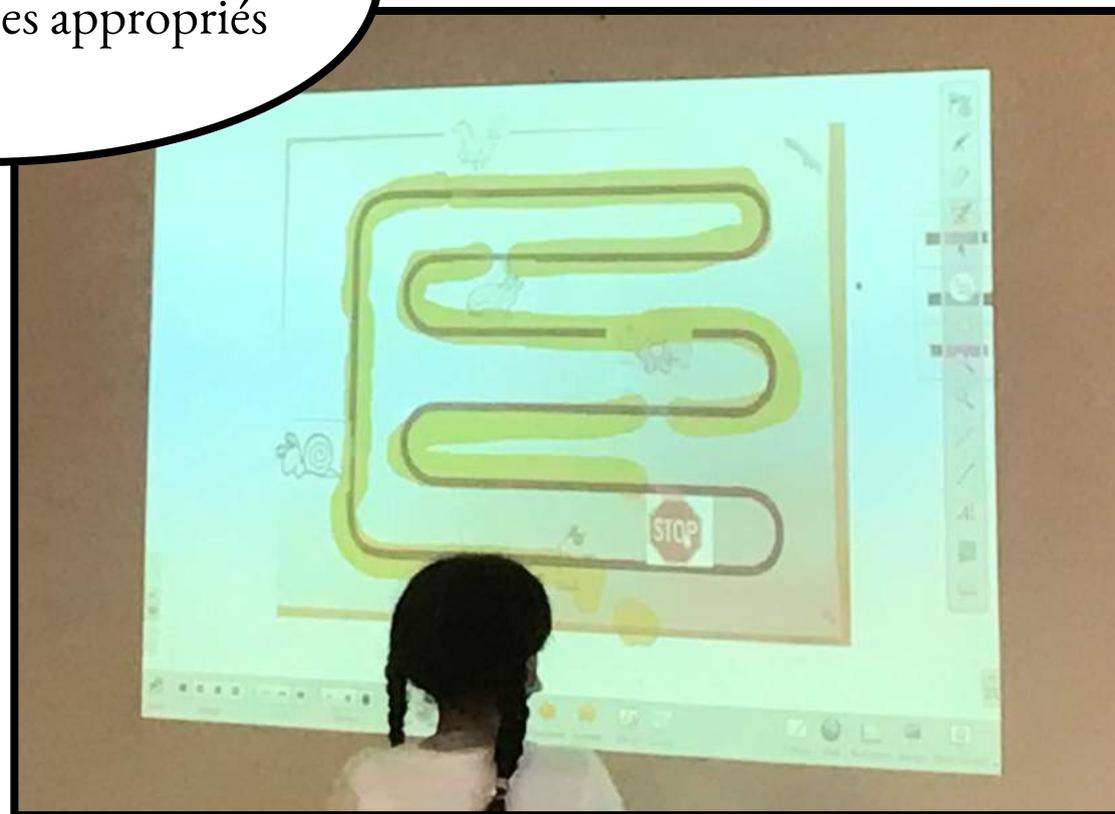
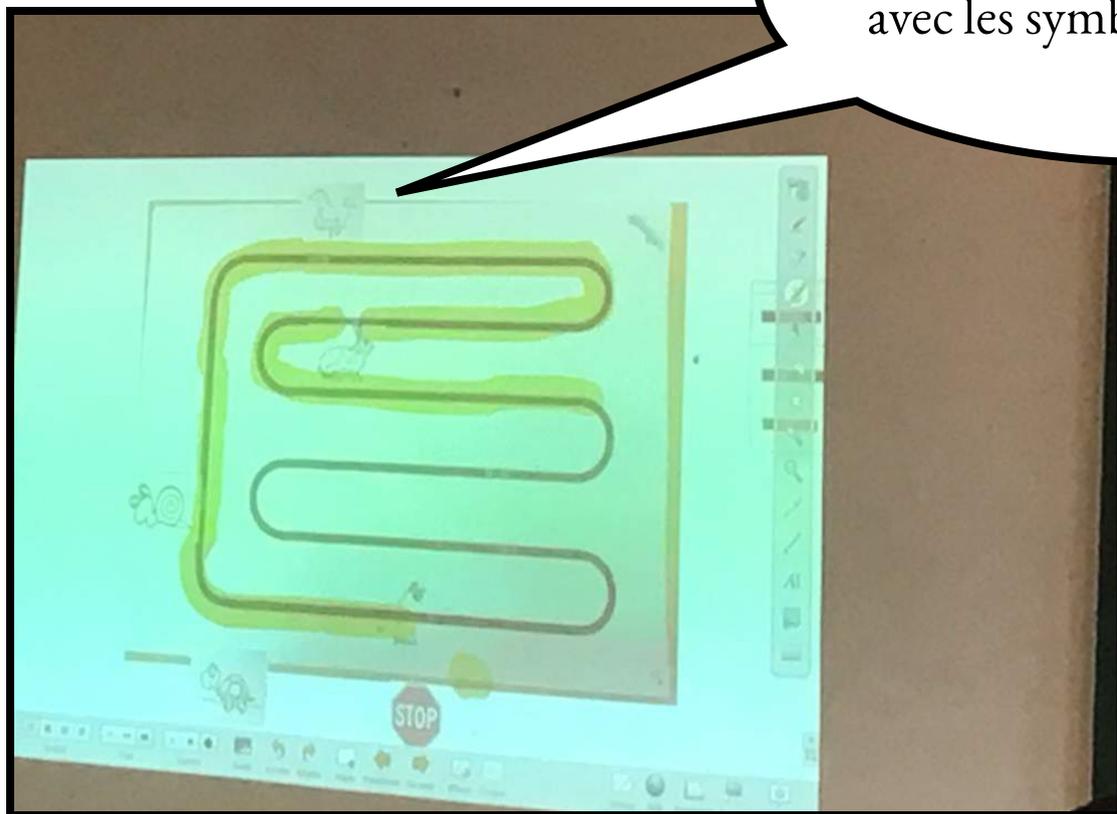
Annexe 6

 	ESCARGOT escargot 	 	TORTUE tortue 
 	LAPIN lapin 	 	CHEVAL cheval 
 	À GAUCHE à gauche 	 	À DROITE à droite 

 	TOUT DROIT tout droit 	 	DEMI TOUR demi tour 
 	TORNADE tornade 	 	ZIG ZAG zig zag 
 	SPIRALE spirale 	 	MARCHE ARRIÈRE marche arrière 



Association des codes couleurs  
avec les symboles appropriés





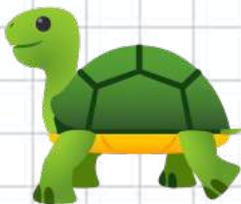
max



La vitesse la plus rapide = la valeur maximale



Une vitesse moyenne



Une vitesse faible



La vitesse la plus lente = la valeur minimale

min



CHEVAL

cheval

Le max



ESCARGOT

escargot

Le min

# Sitographie



Les contes d'Ozobot



Le robot OZobot