

Séquence Cycle 1 MS

Déplacements sur quadrillages : BLUEBOT en maternelle

Réalisée en janvier 2017 par Mme Jahan Ecole du Mur Blanc EVIAN

Domaines d'apprentissage travaillés et compétences :

Mobiliser le langage dans toutes ses dimensions

- ✓ formuler ses besoins et sa procédure,
 - ✓ expliquer sa démarche

des outils pour apprendre :

- ✓ se repérer sur un quadrillage
 - ✓ coder et décoder des déplacements

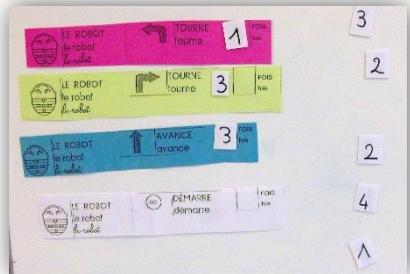
1- Déplacement sur quadrillage en extérieur

- départ et arrivée libres
 - départ et arrivée imposés
 - trouver chacun un chemin différent
 - Départ arrivée libre pour l'un, les autres doivent mémoriser et repasser par le même endroit

Comment faire pour se souvenir quand c'est compliqué ?

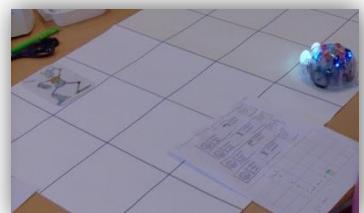
2- Lire un codage prédéfini avec des flèches

- au tableau quadrillage avec flèches mobiles : positionner les flèches sur un parcours choisi
 - coder le déplacement : déplacer une à une les flèches en linéaire
 - lire un codage prédéfini

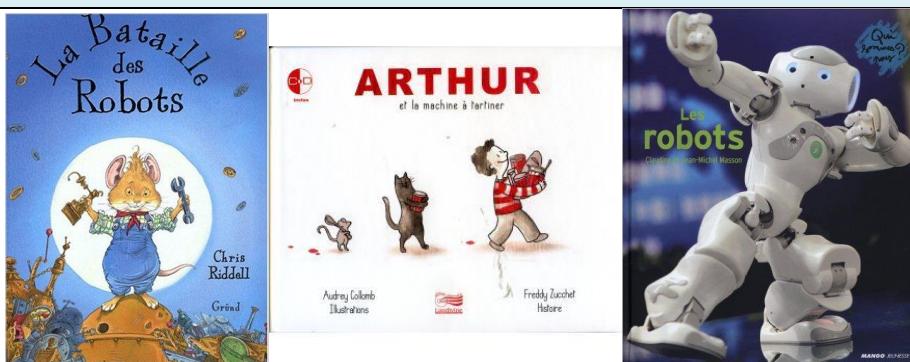


3- Présentation de la BlueBot

- Séance de découverte : manipulation libre
 - Utilisation de la Bluebot avec le quadrillage



4- Evolution de la Bluebot dans un réseau d'albums



- manipulation en utilisant directement les boutons du robot pour que « Jules » (Bluebot) rejoigne Clonk (personnage de l'album) sur le quadrillage
- Coder en anticipant les déplacements du robot en construisant des phrases à l'aide d'étiquettes
- Essai sur la barre de programmation
- Entraînement sur fiche individuelle : décoder pour tracer les flèches sur le quadrillage pour que Gaspard rejoigne Clonk
- coder : choisir sur le quadrillage le chemin par lequel Gaspard va rejoindre Clonk et le coder à l'aide des bandes (le robot avance x fois...)
- tester les chemins avec la Bluebot

Arts visuels

- Mise à disposition de formes géométriques pré découpées pour faire robot en 2D
- Mise à disposition de boites tubes rouleaux carton bouchons plastique... pour fabriquer robot 3D (petite présentation aux parents), choisir l'activité de son robot



Découverte du robot par les PS guidés par les MS

