

# Déroulé des 4 séances et prolongement

---

## Séance 1

*Qu'est ce qu'un robot ?*

Représentations des élèves dessin

Elaboration commune de la définition d'un robot ( structure et fonctions )

Mécanisme → squelette  
Moteur+électricité → muscle  
Ordinateur → cerveau  
Actionneurs  
Capteurs → 5 sens

EMC : le robot dans le quotidien « Qui est responsable ? »

---

## Séance 2

*Découverte du robot Thymio*

Découverte des différents capteurs programmés.

Présentation du fonctionnement des capteurs ( actifs/inactifs )

Description **exhaustive** des préprogrammes VERT et ROUGE

**langage sans ambiguïté utilisant la structure conditionnelle Si..alors... et les Booléens ET / OU**

---

## Séance 3

*Instructions conditionnelles*

Description **exhaustive** des préprogrammes JAUNE ( expolrateur )

**langage sans ambiguïté utilisant la structure conditionnelle Si..alors... et les Booléens ET / OU**

Bilan en groupe classe, création affiche

Réalisation d'un parcours pour présenter les différentes instructions du préprogramme jaune

---

## Séance 4

*Langage de programmation*

Découverte du langage de programmation conditionnel VPL

Reproduire les instructions du préprogramme JAUNE.

Prolongement : programmer pour le robot l'algorithme « sortie d'un labyrinthe »

