

Mallette :

La mallette "**Thymio des robots en classe**" est l'aboutissement d'un projet prospectif développé dans le cadre des activités du SEM Formation.

Elle offre la possibilité de **s'initier à la démarche scientifique** avec un matériel adapté au milieu scolaire, puisque le robot Thymio a été conçu dans cette optique.

Réaliser des expériences en classe dans **le domaine des mathématiques et des sciences de la nature** n'est pas toujours aisé.

Les paramètres sont parfois difficilement identifiables et certaines expériences s'inscrivent dans le temps, ce qui pose également des problèmes d'organisation.

L'utilisation du robot Thymio ne demande pas de connaissances techniques particulières. Il suffit de quelques minutes pour comprendre les bases de son fonctionnement.

Il est évolutif, puisqu'il peut s'utiliser tout au long de la scolarité.

Son mode programmation se décline en deux interfaces :

- un mode VPL, qui propose une programmation intuitive à l'aide de pictogrammes
- un mode avancé en lignes de codes

Les activités proposées avec le robot Thymio peuvent s'inscrire dans une pédagogie de projet transdisciplinaire, plus particulièrement dans les domaines des **Mathématiques "Espace, Grandeurs et Mesures"**, des **Sciences de la Nature "Phénomènes Naturels et Techniques"**, des **"Mitic "** et de la **Formation générale**. Elles mobilisent de nombreuses **capacités transversales** comme **la coopération, la communication, les stratégies d'apprentissage, la pensée créatrice et la démarche réflexive**.

Elles s'inscrivent donc tout à fait dans le projet global de formation du **Plan d'Etude Romand**.

Blog :

Le blog "**Des robots en classe**" , directement lié à ce projet, regroupe :

- des nouveautés
- des suggestions
- des liens vers l'actualité autour des robots en classe
- des supports en version numérique
- des illustrations des activités proposées sous forme de photos ou de films
- une revue de presse
- des expériences avec d'autres robots en classe
- ainsi qu'un lieu pour partager ses expériences en envoyant, par exemple, photos, films ou commentaires

Remerciements :

Dans le cadre de ce projet, nous tenons à remercier :

- l'**EPFL**, et en particulier le professeur Mondada, pour leurs conseils, leur formation et leur support technique
- les enseignants et les élèves du canton de Genève qui ont participé à la phase prospective
- l'équipe de l'**INRIA** à Toulouse qui a développé des supports pour la programmation avec le robot Thymio et dont nous nous sommes inspiré
- l'équipe de "**Robots en classe**" dont nous nous sommes également inspiré
- les **coordinatrices de discipline** MSN et FG du SEESE (Service Enseignement, Évaluation et Suivi de l'Élève)