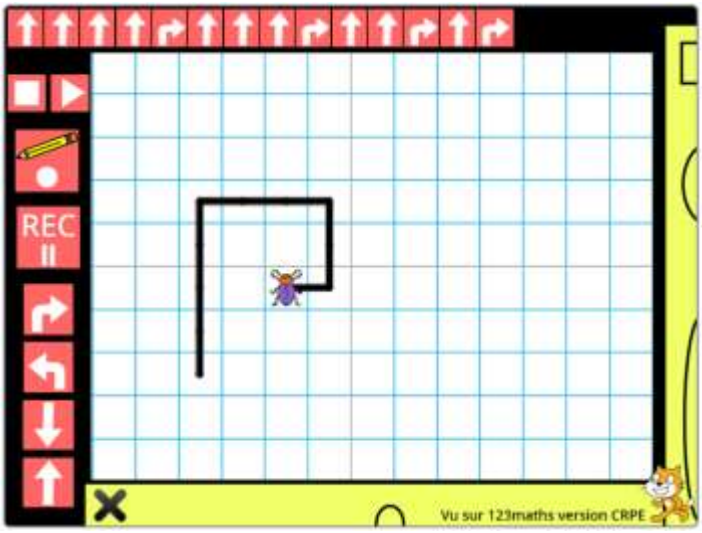
Le DidaRobot

© JP Blaise, 2023

123maths version CRPE
123maths.tuxfamily.org/crpe/



Un outil ponctuel permettant de faire de l'algorithmique dès le cycle 1.
En cours de développement !

Exemple de projets

Idée 1 : reproduire un déplacement proposé

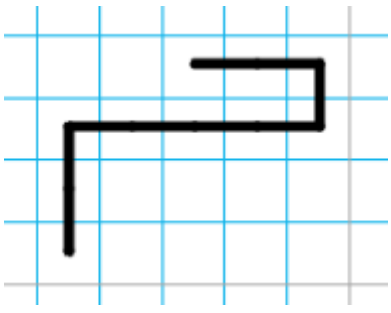
Le carré

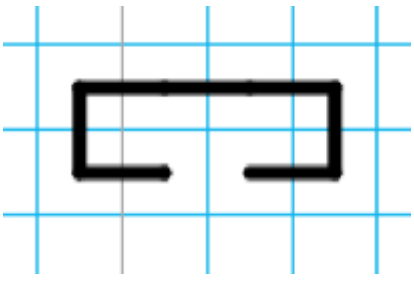
(…)

La spirale

Le rectangle

Idée 2 : enregistrer une suite de déplacements correspondants à un visuel

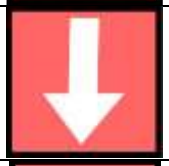
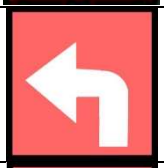
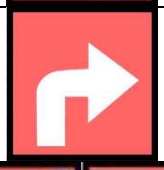
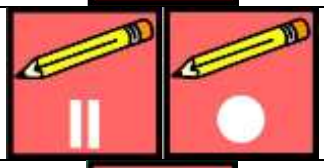
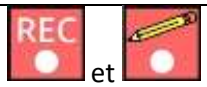
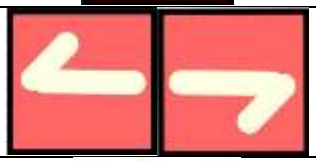
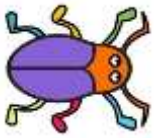




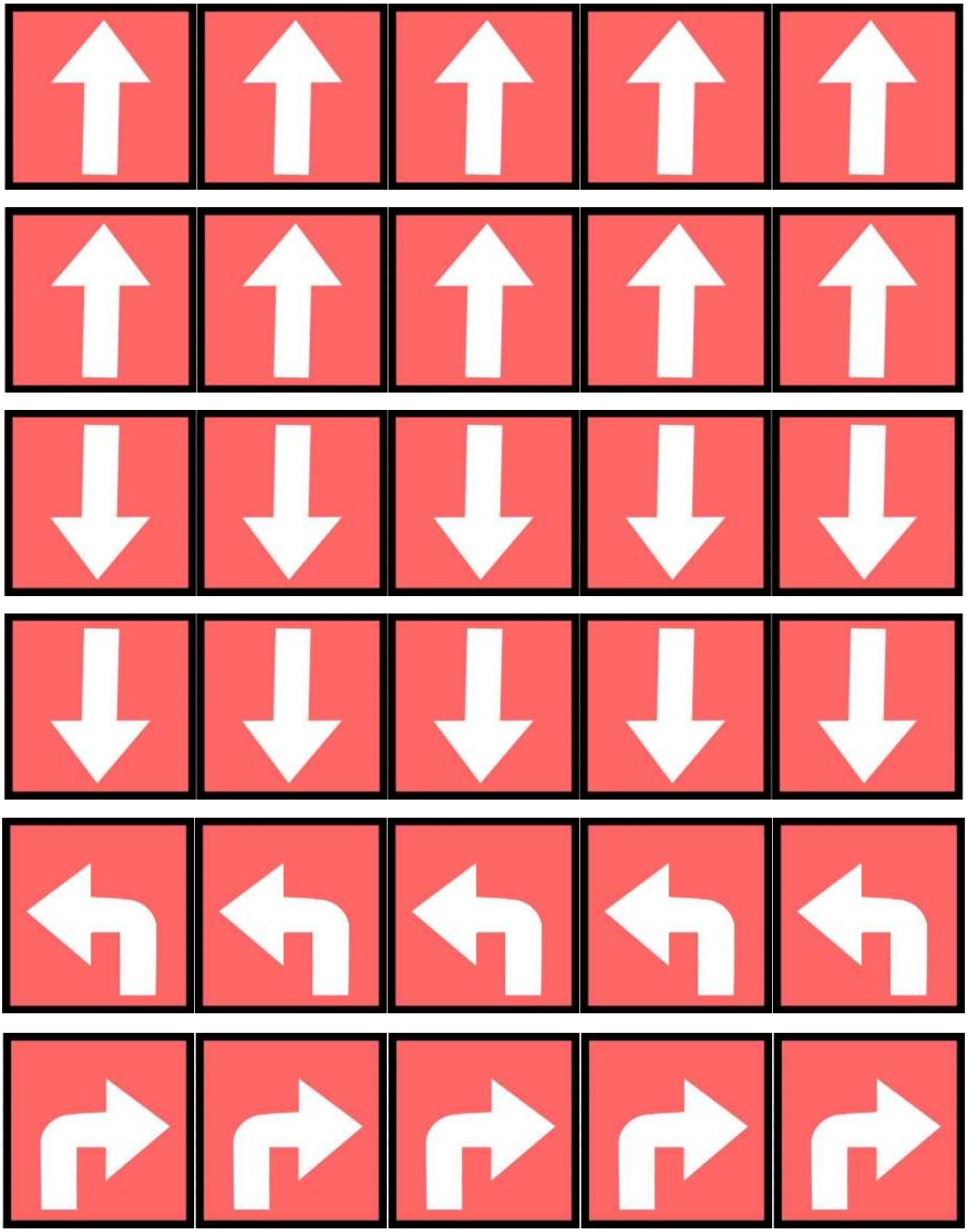
Idée 3 : Le quizz (cf. annexe 3)
Proposer un quizz à choix multiples où la bonne réponse correspond à un déplacement et vérifier le schéma reproduit

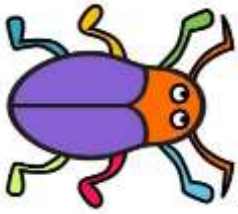
2 et 3 donne ?	**3**	**4**	**5**	**6**
(…)				

Annexe 1 : manuel des commandes

	Déplacement d'une case vers le haut
	Déplacement d'une case vers le bas
	Pivoter vers la gauche en restant dans sa case
	Pivoter vers la droite en restant dans sa case
	Stylo en pause ou en position d'écriture. Permet d'afficher le déplacement fait par la coccinelle
	Efface la trace du stylo
	Mode d'enregistrement / Mode pause Permet d'enregistrer une suite de déplacement sans que la coccinelle bouge Permet de faire déplacer la coccinelle sans enregistrer.
	Le déplacement est visible et le mouvement est enregistré.
	Efface la suite des déplacements enregistrée
	Lance la suite des déplacements enregistrée
	Permet de faire déplacer la liste des commandes à gauche ou droite
	Robot coccinelle orientable. En cliquant dessus, vous pouvez rapidement le positionner ailleurs sur la grille (case ou ligne).
	En cliquant sur Scratchy, on change le fond pour avoir un papier pointé par exemple

Annexe 2 : visuels pour plastifier

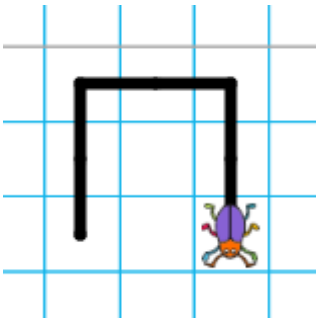
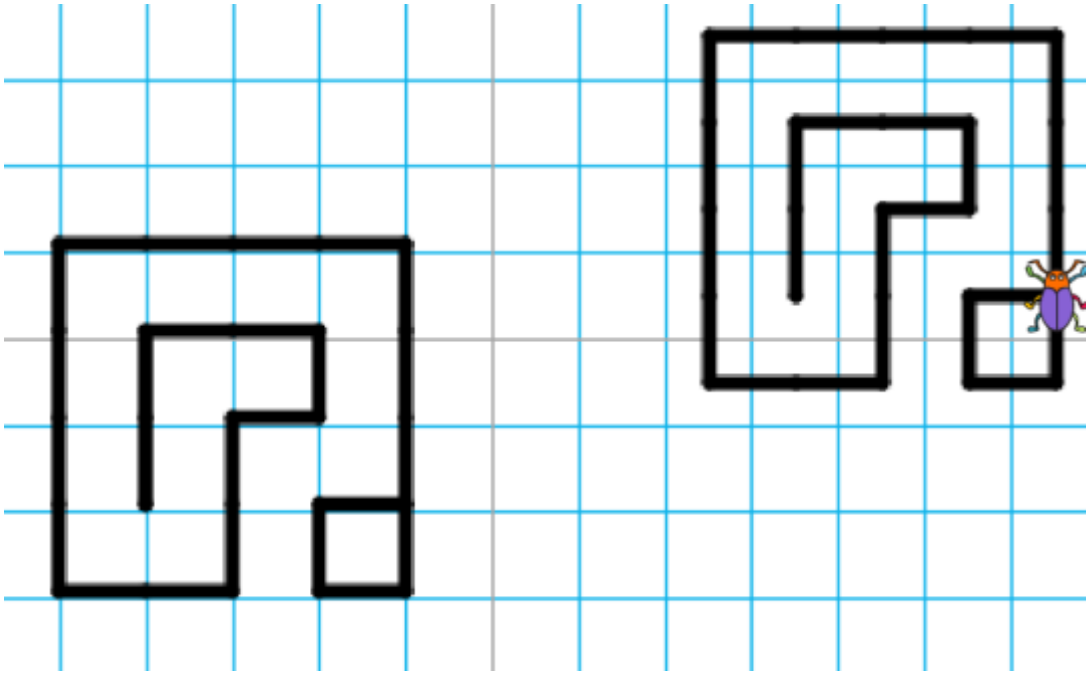




Annexe 3 : corpus couleur

	BLEU	JAUNE	ROUGE	VERT
	JAUNE	ORANGE	VERT	NOIR
	NOIR	JAUNE	VERT	BLEU
	BLEU	BLANC	JAUNE	VIOLET
	BLANC	ROUGE	ORANGE	NOIR
	ROUGE	JAUNE	BLEU	VERT
	ROUGE	NOIR	JAUNE	VIOLET
	BLEU	BLANC	ORANGE	VIOLET

Solution de vérification



Annexe 4 : repérage sur un plan (case ou intersection)