

ACTIVITÉ P-13

Thymio la salamandre



Source: **Gordana Gerber, Evgeniia Bonnet**



OBJECTIFS DIDACTIQUES

- Sujets de mathématiques et de géométrie : Point, ligne, continuité et contiguïté

Préparation et matériel nécessaire

- Masque salamandre disponible sur la Fiche d'activité P-13-P1
- Imprimez les pièces de puzzle et deux pièces du parcours de la salamandre devront manquer
- Formez des groupes de deux ou trois élèves
- Chaque groupe a besoin : Thymio - PC sur lequel le VPL a été installé - d'un câble USB ou dongle wireless

Description et conduite de l'activité

Thymio représente, dans cette activité, une salamandre qui traverse une zone pour aller hiberner dans sa caverne.

Les fiches du puzzle correspondent à la carte sur laquelle le robot se déplace. Chaque page correspond à 2 cases de la carte. Ces cases peuvent être classées en 4 types différents :

- celles sans aucun type de chemin (P5 et P6)
- celles d'où Thymio partira en suivant la ligne noire et l'herbe haute (partie inférieure P8 et P9)
- celles que Thymio devra atteindre, avec la ligne noire et une sorte de grotte (partie supérieure des pages P8 - P9).
- celles avec la ligne noire qui peut être utilisée pour raccorder le point de départ au point final

Deux activités sont prévues

A) La carte n'est complète que partiellement, tel qu'illustré dans le Dossier élève, sur le site thool.ch, et les enfants doivent compléter la carte en remplissant les espaces noirs afin de pouvoir conduire Thymio d'un point de départ à une grotte. Thymio est utilisé avec son comportement de base bleu ciel qui suit la ligne.

B) Nous programmons la salamandre - pour laquelle la carte est complète comme celle illustrée à la page 3 du Dossier de l'élève et où la commutation de deux cases de la carte peut faire en sorte que Thymio puisse aller dans une autre grotte. Proposez aux élèves de trouver ces deux cases et demandez-leur quel est le chemin le plus court. Dans cette activité, vous pouvez également leur demander de programmer Thymio pour suivre la ligne.