



# ACADÉMIE D'ORLÉANS-TOURS

*Liberté  
Égalité  
Fraternité*

Direction des services départementaux  
de l'éducation nationale  
du Loiret

## Valise de prêt Robots Bee-Bot



**Nombre de malettes en prêt disponibles : 4**

**Composition d'une malette:** 3 robots Bee-Bot + 1 tapis

**Période de prêt :** Période entière

**Descriptif :** Le Bee-bot est un robot à l'allure d'une abeille, et dédié principalement au cycle 1. Pour les Cycles 2 et 3, voyez à vous diriger sur la version Blue-Bot qui permet d'étendre ses fonctionnalités avec la gestion du Bluetooth et l'appli de codage sur tablette lié.

Le Bee-Bot permet l'approche du vivant/non vivant, des repères spatiaux, et du langage par les activités engagées autour et la mise en situation de l'abeille robot.

Il se déplace sur le sol en avant de 15 cm, en arrière de 15 cm, par une rotation 90 degré droite ou gauche. Il peut également réaliser un temps de pause.

Il a une mémoire de 40 mouvements.

Les déplacements inhérents au robot se réalisent à l'aide des boutons de directions apposés sur son dos.

Un appui sur le bouton X permet de réinitialiser la suite des déplacements enregistrés. (l'élève devra donc s'habituer à effacer la mémoire du robot si il veut refaire un nouvel algorithme de direction. Le cas contraire, les commandes s'ajouteront aux directions déjà précédemment renseignées.)



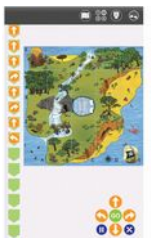
Contrairement au Blue-Bot, le robot ne peut pas être connecté en Bluetooth pour être piloté par une tablette. (voir pack Blue-Bot pour le C2 et C3)

Les tapis inhérents aux Bee-Bot permettent de gérer les déplacements. Le Bee-bot avance de case en case jusqu'à sa destination souhaitée. Chaque case est un carré de 15cm de longueur. Lors de son emprunt, nous vous invitons ainsi à réaliser votre propre tapis à l'aide d'une feuille rigide / carton / ou dos de nappe usagée.

Ce dernier pourrait être :

- avec des cases vierges et le dépôt de figurines sur les cases à atteindre (playmobil, légo, autre)
- avec des cases avec des lettres.
- avec des cases avec des images d'une histoire et un ordre séquentiel de déplacement à respecter

-...





## Progression proposée (issue du Théo Code Tour)

Progression issue du Théo Code Tour (dispositif académique précédent d'initiation à la robotique):

[http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd\\_41.pdf](http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd_41.pdf)

[http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd\\_42.pdf](http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd_42.pdf)

[http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd\\_43.pdf](http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd_43.pdf)

[http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd\\_44.pdf](http://tice45.ac-orleans-tours.fr/php5/theocodetour/document/tcd_44.pdf)

## Liens Internet

[séquence pédagogique Aix Marseille](#)

[Séquence pédagogique Nice](#)

[Jeu Beebot](#) (application Android / PC) : simulateur indépendant associé à l'utilisation de la Bee-bot

## Pour aller + loin

Continuer l'initiation à l'algorithme de déplacement en C1/C2 avec le logiciel Tuxbot.

Vous pouvez voir avec la valise mobile DSDEN45 en prêt sur votre circonscription.

<http://appli-etna.ac-nantes.fr:8080/ia53/tice/ressources/tuxbot/index.php>

Afin de donner une progression dans l'approche de déplacement, le logiciel permet une configuration des déplacements en relative ou absolue. (permettant ainsi le déplacement avec les flèches de regard de l'enfant, à une réflexion pour transposition du déplacement par le regard du pingouin que l'on guide.)

## Contact

Pour toute information liée au prêt, contactez l'équipe numérique des ERUN du Loiret à l'adresse mail [missionnumerique45@ac-orleans-tours.fr](mailto:missionnumerique45@ac-orleans-tours.fr)

Pour l'accompagnement en classe et hors classe en début de période de prêt, prenez l'attache de votre Enseignant Référent aux Usages du Numérique de votre circonscription.

