

Thématique Sciences du Numérique

Parcours Démarche Numérique

Collège Louis Nucéra

Département Alpes-Maritimes

Ville Nice

Classe 6^{ème} 5 et 6^{ème} 6

Élèves

Classe de 6^{ème} 5

- Adam ABID
- Nasri AHMED
- Vanessa ARRIBAS
- Tedj-El-Hak BARROUK
- Bilal BEN HADDOU
- Yasmine BENSAYEH
- Salim BOUCHALACH
- Amna CHATTI
- Fateh CHIKHI
- Samba DIA
- Rayan EL COUHEN
- Mohamed FETOUAKI
- Adem HAMZIC
- Soukaina JOUMAIL
- Thi LE
- Dyna MAHJOUB
- Elisa MENDES BORGES
- Kaori MOUROT
- Anas REZZAQ
- Aboubacar SANKARA
- Celine SEMEDO BRITO
- Momen TAKROUN
- Salomé TAVARES MOREIRA
- Aurela ZEQUIRI

Classe de 6^{ème} 6

- Mohamed BAC-COUCHE
- Adem BADRI
- Abdelkader BEN BRAHIM
- Jihed BEN HASSINE
- Adam EL BIYEV
- Hind ERREDIR
- Alexandrine FURTA-DO MONTEIRO
- Mohamed HIMMI
- Omar KHALFALLAH
- Aminat MAKH-MOUDKHADJIEV
- Zahra MOUDEN
- Shaym MOUSSA
- Inès ROGER
- Walid SADA
- Brahim SAMPAIO
- Aboubacar SANKARA
- Karim SATIN
- Branzo SERVIOLE
- William STRABA
- Nadir TERGOU
- Mohamed YAHYAOU

Équipe Pédagogique

- Ahnine LAISSOUB (Physique-Chimie)
- Michel MORVAN (Technologie)
- Stéphane SUBIL (Technologie)

Intervenants



Étapes du parcours

Étape 1 :

Les robots autonomes, principes de base, analogie avec l'humain, Perception / Décision / Action

Étape 2 :

Présentation du parcours / Pobot Junior Cup / Lego Mindstorms

Étape 3 :

Introduction à la robotique Lightbot – notion d'algorithme

Étape 4 :

Initiation à la programmation : Scratch – notions de blocs de programmation

Étape 5 :

Lego Mindstorms : déplacement du robot / comment faire pour qu'il avance / s'arrête : réglage des moteurs

Étape 6 :

Lego Mindstorms : déplacement précis : comment faire pour qu'il s'arrête quand il rencontre une ligne : capteur de couleur

Étape 7 :

Lego Mindstorms : déplacement précis / algorithme : comment faire pour qu'il suive une ligne : plusieurs solutions : 2 capteurs de couleur ou droite / gauche / droite / gauche

Étape 8 :

Lego Mindstorms : déplacement précis / algorithme : comment faire pour qu'il récupère ou pas des passagers : capteur de distance / pince avec moteur pour rotation (nouvel outil)

Étape 9 :

Retours sur expériences, ce qui marche pourquoi ? Ce qui ne marche pas, pourquoi ?

Étape 10 :

Bilan / Quizz