



Se repérer et programmer des déplacements

Version imprimable — SC@LPA

Lire un plan ou une carte

Je repère le titre, la légende, l'orientation et les points remarquables.

Un plan est une représentation simplifiée d'un lieu vu de dessus.

Lire des coordonnées

Je lis d'abord la colonne, puis la ligne : **(D ; 4)**.

Une case est une surface ; un noeud est un point de croisement.

Décrire un trajet

Je précise le départ, la direction, la distance, les changements et l'arrivée.

J'utilise des repères visibles : rues, bâtiments, points cardinaux ou cases.

Coder les déplacements

Le robot peut avancer, reculer, pivoter à gauche, pivoter à droite ou faire demi-tour.

Quand il pivote, il change de direction sans changer de case.

Exécuter et vérifier

Les instructions sont exécutées dans l'ordre.

Je suis la position et l'orientation après chaque instruction.

Utiliser une boucle

Une boucle répète plusieurs fois la même instruction ou le même groupe d'instructions.

Je repère le motif, puis je compte le nombre de répétitions.

Déboguer un programme

Je cherche une instruction absente, inutile ou mal placée.

Je corrige puis je teste à nouveau le programme.