

Session n° 1A

Dessine-moi un robot... ou comment les enseignant-e-s s'imaginent le robot idéal. Exemple d'une démarche d'analyse des besoins et d'idéation du robot idéal pour la pédagogie avec des enseignants en Suisse.

Depuis quelques années, l'offre de robots éducatifs s'est étendue (Benitti, 2012) et est devenue accessible autant du point de vue de l'utilisabilité de ces machines que de leurs prix. Après un sondage mené auprès de 59 enseignants, nous avons mené des focus groups afin de mieux comprendre les attentes et besoins des enseignant-e-s quant aux robots éducatifs. Le but premier de cette enquête était d'identifier les caractéristiques d'un robot nécessaires aux enseignants. Dans leurs réponses se dégagent différentes catégories de besoins qui peuvent être mises en lien avec les savoirs à enseigner et les savoirs *pour* enseigner (Paquay, Altet, Charlier & Perrenoud, 1996). Les enseignants s'étant déjà appropriés des robots en classe semblent moins nécessiter d'applications ou d'outils pour mener/contrôler l'activité robotique. En les questionnant sur les usages qu'ils font des robots, il ressort des résultats similaires à une enquête menée il y a 3 ans et qui relevait l'importance de l'explicitation des objectifs d'apprentissage dans les curriculums pour pouvoir faire l'usage des robots en classe (Chevalier, Riedo, & Mondada, 2016). En revanche, ce qui ressort et semble inédit tient davantage à la manière dont les enseignants envisagent de se former et de s'approprier de nouveaux robots. Il apparaît en effet que les enseignant-e-s interrogés useraient de moyens innovants pour s'approprier des éléments du champ de la robotique éducative (suivi de MOOCs, didacticiel et vidéos en ligne, etc). Si en quelques années les enseignants ont eu accès à une panoplie plus étendue de robots, ils ne parviennent pas pour autant à identifier avec précisions les caractéristiques idéales d'un robot éducatif. Toutefois, ces quelques années de cohabitation leur ont permis de reconsidérer leur relation avec ces technologies (Flichy, 2001) tout en acceptant des nouvelles telles que les plateformes en ligne.

Références

Benitti, F. B. V. (2012). Exploring the educational potential of robotics in schools: A systematic review. *Computers & Education*, 58(3), 978-988.

Chevalier, M., Riedo, F., & Mondada, F. (2016). Pedagogical Uses of Thymio II: How Do Teachers Perceive Educational Robots in Formal Education? *IEEE Robotics & Automation Magazine*, 23(2), 16-23.

Flichy, P. (2001). La place de l'imaginaire dans l'action technique., *Réseaux*, Vol. 109, 51-73.

Paquay, L., Altet, M., Charlier, E., & Perrenoud, P. (1996). Former des enseignants professionnels. Quelles stratégies, 153-179.



INTERVENANTE

Morgane Chevalier

Chargée d'enseignement

Haute Ecole Pédagogique du canton de Vaud (HEP), Lausanne, Suisse

morgane.chevalier@hepl.ch

CO-AUTEURE Fanny Riedo, Ingénieure en robotique et Responsable Production

Association Mobsya fanny.riedo@mobsya.org