

Session n° 2B

L'usage d'un robot de sol pour amener des élèves en situation de handicap dans les apprentissages

Cette communication s'appuie sur un projet construit autour d'un robot de sol, le *Roamer too*, pour des élèves en situation de handicap moteur avec des troubles cognitifs et comportementaux. Pour ces jeunes qui ont du mal à prendre le chemin de l'école et à rentrer dans des pratiques scolaires, il s'agit, autour d'un travail de programmation de déplacement du robot, de les enrôler dans l'activité et de leur donner l'envie d'école.

Après une présentation des profils des élèves concernés et du projet, nous proposerons une analyse de diverses séances. Elle a pour objectif d'extraire des indicateurs pour comprendre le comportement et la conduite de ces élèves et des éléments utiles à l'enseignant pour construire son action.

Les faits sont éclairés en référence à la théorie de l'activité instrumentée pour aider à la compréhension de l'activité de l'élève ; et pour contribuer à la construction de situations efficaces inscrites dans la perspective d'une pédagogie de l'accompagnement.

La communication discute des apports et des limites de ce projet. Elle sera illustrée par quelques photos et/ ou vidéos.

Ce projet a été réalisé, sur une année, en partenariat : PEP des Alpes Maritimes (Pupilles de l'enseignement public) et L'ORNA (Observatoire des ressources numériques adaptées), direction du numérique pour l'éducation, ministère de l'Éducation nationale, géré par l'INS HEA (Institut national supérieur de formation et de recherche pour l'éducation des jeunes handicapés et les enseignements adaptés, Suresnes 92)

REFERENCES BIBLIOGRAPHIQUES

Leclerc, S., Sarralié, C. (2019) Un robot pour aimer la classe. Étude avec des adolescents en situation de handicap moteur avec des troubles associés, *La nouvelle revue - éducation et société inclusives*, n°86, 263- 272

Rabardel, P. (2005). Instrument, activité et développement du pouvoir d'agir, dans Philippe Lorino et al. , (Entre connaissance et organisation: l'activité collective), 251 -265



INTERVENANTS

Sandrine Leclerc
Enseignante spécialisée à
l'Institut d'éducation motrice
Rossetti (Nice)
Sandleclerc@gmail.com

Christian Sarralié
Maître de conférences honoraire en sciences de
l'éducation, INSHEA, Suresnes
Laboratoire CREF (EA 1589) Équipe « Savoir, rapport au
savoir et processus de transmission », Université Paris
Nanterre
christiansarralie@gmail.com



INTERVENANT

Didier ROY

Chercheur FLOWERS Inria (Bordeaux) et LEARN EPFL (Lausanne)

didier.roy@inria.fr

