

# Inscriptions online:

Fabiana.Carrerjoliat@unil.ch

[www.unil.ch/obsef](http://www.unil.ch/obsef)

Semestre d'automne  
2020

Cycle de conférences de l'OBSEF

## Questions vives autour de l'éducation et de la formation formelle

24 NOVEMBRE

UNIVERSITÉ DE LAUSANNE,  
pour les inscriptions : [Fabiana.CarrerJoliat@unil.ch](mailto:Fabiana.CarrerJoliat@unil.ch)

«Coopérer en situation : robotique éducative, analyse multimodale et pertinences pratiques»

**Philippe Sormani & Luna Wolter** (Université de Lausanne)

En Suisse, comme à l'étranger, la « robotique éducative » (RE) s'est positionnée comme une approche pédagogique pour enseigner l'informatique et ses principes de base à l'école, voire à promouvoir une « pensée computationnelle » (Wing 2006). Ce positionnement s'appuie sur de multiples ressources, conceptuelles et empiriques. Comment cette approche se trouve-t-elle mise en pratique ? Que peut-on apprendre de l'analyse de l'interaction en salle de classe ? En réponse à ces deux questions, notre présentation s'appuiera sur de premières analyses d'interaction entre enseignant-e-s, élèves et robots dans une variété de contextes. Dans une perspective multimodale et comparative, l'analyse empirique se focalisera sur leurs formes de coopération, sachant que le type d'interaction analysé s'avère « hybride » (Krummheuer 2020), impliquant à la fois des interlocuteurs (enseignant-e-s et élèves) et des machines (les robots). Enfin, les multiples modalités de coopération observées en situation seront discutées quant à leurs pertinences pratiques et pédagogiques, voire politiques.

Les mardis de  
**LEduc**

Le dernier  
mardi du mois  
entre 17h30 et 19h30