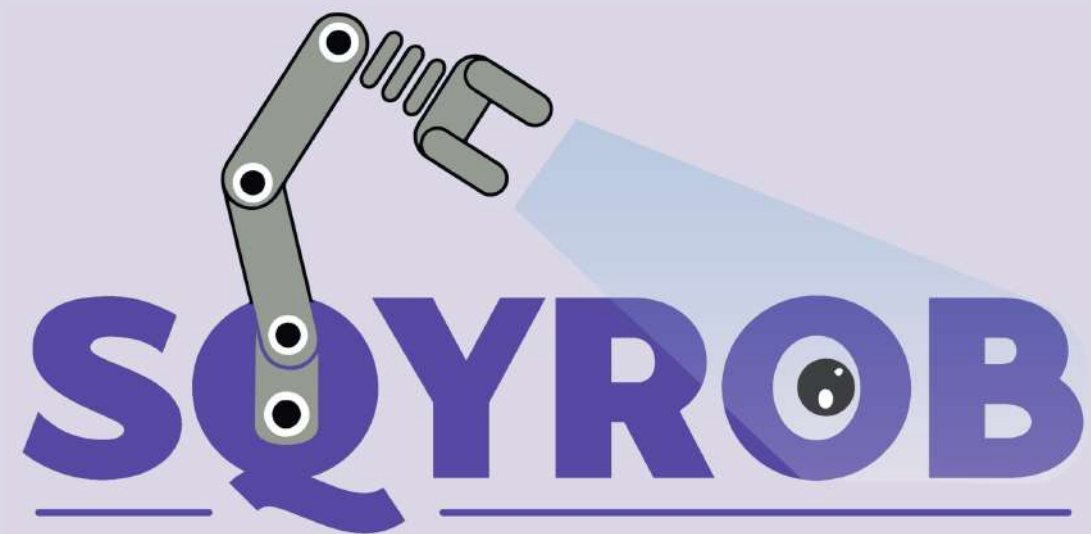
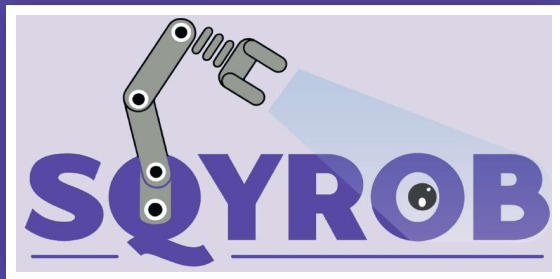




Challenge robotique

proposé par la **MISSION** 
NUMERIQUE
 **78**



Un challenge robotique inter-degré qui regroupe jusqu'à 32 classes de la PS à la 6ème de l'agglomération de St Quentin en Yvelines

Un projet qui court tout au long de l'année avec une rencontre finale sur la scène du Prisme à Elancourt fin mai pendant 2 jours

Un projet interdisciplinaire qui permet de travailler les mathématiques, la maîtrise de la langue, les sciences, les arts plastiques...

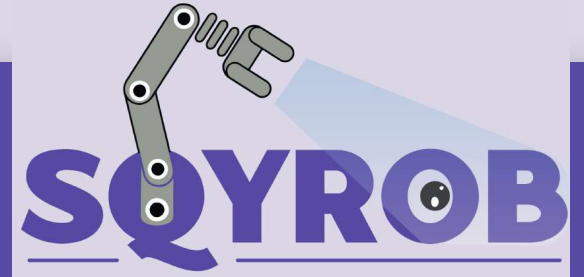


Des partenaires qui aident à la réalisation du projet (SQY, ville Elancourt, BUET Corp)

Une équipe de CP numériques qui imagine le parcours, organise le challenge et accompagne les classes tout au long de l'année et lors des journées au Prisme



Cahier des charges



CODER & PROGRAMMER

Tout au long de l'année, les élèves en équipes mixtes programment le(s) robot(s) ou automate(s) de leur choix et devront le(s) faire évoluer sur un plateau en respectant le règlement du challenge.

COMMUNIQUER

Tout au long de l'année, des articles sont écrits sur le Blog du projet, une trace des programmes est conservée, une vidéo est réalisée par chaque classe.

CRÉER

Chaque année, en fonction du thème retenu, les classes doivent réaliser une production plastique (fanion, blason...), choisir un nom d'équipe, une devise et être capable le jour du challenge d'en expliquer la genèse et de justifier les choix réalisés par la classe.



Compétences développées

Résoudre des problèmes

Coder et programmer

Travailler par essai/erreur

Apprendre avec



Coopérer, collaborer

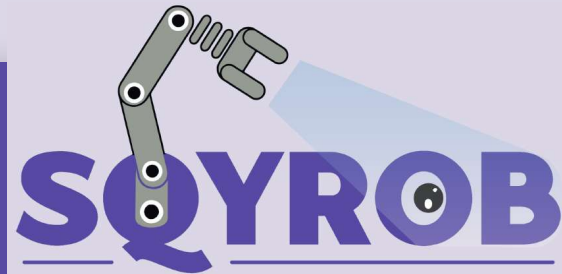
Communiquer

Oser et persévérer

SQYROB permet de développer également des compétences attendues des élèves du XXIème siècle : réalisation d'un montage vidéo, d'un cahier multimédia, travail en équipe, développement de la confiance en soi et de la prise d'initiatives... dans un contexte innovant, interdisciplinaire, pédagogique et ludique.



Retour sur



2025



Le parcours 2025



Retour en images sur la
10ème édition

