

	But/ Problématique	Grands axes / résumé
Phase 1	Découverte des déplacements dans l'espace	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Les élèves jouent au robot en se déplaçant dans la salle de motricité,</li> <li>- Les élèves codent leurs déplacements (oral et/ou écrit)</li> </ul>
Phase 2	Passage au plan	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Les élèves transposent les déplacements de la salle de motricité en un codage écrit symbolisé par des cartes déplacement</li> </ul>
Phase 3	Programmer la beebot	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Coder un déplacement et programmer la beebot pour qu'elle l'exécute</li> </ul>
Phase 4	Défier une autre classe	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Coder un déplacement et proposer à une autre classe de retrouver ce déplacement</li> </ul>

	BUT	GRANDS AXES
<b>PHASE 1</b>	Découverte des déplacements dans l'espace	<ul style="list-style-type: none"> <li>-Les élèves jouent au robot en se déplaçant dans la salle de motricité.</li> <li>-Les élèves codent leurs déplacements (oral et/ou écrit).</li> </ul>
<b>PHASE 2</b>	Passage au plan	Les élèves transposent les déplacements de la salle de motricité en un codage écrit symbolisé par des cartes déplacement.
<b>PHASE 3</b>	Programmer la Blue-Bot	Coder un déplacement et programmer la BlueBot pour qu'elle l'exécute.
<b>PHASE 4</b>	Défier un autre groupe	Coder un déplacement et proposer à une autre classe de retrouver ce déplacement.