



Rebekka Neumann, M.Sc.
rebekka.neumann@isw.uni-stuttgart.de

ISW • Seidenstr. 36 • 70174 Stuttgart

Hintergrund

Kleine mobile quadrupede Roboter zeigen ein beträchtliches Potenzial für Bildungs- und Veranstaltungszwecke für Teilnehmende verschiedenen Alters und technischer Kenntnisse. Diese Roboter sollen zum Einen in der Lehre für Studierende und auch bei Schülern und Schülerinnen eingesetzt werden um ihr Interesse und Verständnis für Technik zu wecken und zu fördern.

Problemstellung

Die Nutzung der gleichen Roboter für universitäre Lehrveranstaltungen und Schüler*innen-Veranstaltungen wirft eine Reihe von Herausforderungen auf. Diese könnten sich unter anderem aus unterschiedlichen Anforderungen an die Lernziele, das pädagogische Konzept und die technische Infrastruktur ergeben. Die Roboter müssen so konzipiert und programmiert werden, dass sie sowohl den Ansprüchen der Hochschulbildung als auch den pädagogischen Bedürfnissen von Schüler*innen gerecht werden. Dies erfordert eine sorgfältige Analyse der spezifischen Anforderungen und die Entwicklung von Lösungen, die eine vielseitige und effektive Nutzung der Roboter in beiden Kontexten ermöglichen.

Aufgabe

- Analyse der Anforderungen und gebotenen Infrastruktur
- Konzeptionierung und Vergleich mehrerer Lösungen
- Entwicklung eines pädagogischen Konzepts
- Bewertung des Konzepts
- Planung der Umsetzung



Anforderung

- Interesse an Technik und Robotik
- Laufendes Studium
- Eigeninitiative und Begeisterung
- Teamfähigkeit

Kenntnisgewinn

- Möglichkeit Grundlagen der Robotik zu erlernen und bei der Entwicklung mitzuarbeiten
- Kombination Pädagogik und Technik
- Verschiedene Vertiefungsmöglichkeiten

