HAW Kiel
Hochschule für Angewandte Wissenschaften Kiel
Kiel University of Applied Sciences

Lehrveranstaltung: Sozialrobotik in der Kita

Allgemeine Informationen	
Veranstaltungsname	Sozialrobotik in der Kita Social robotics in the daycare center
Veranstaltungskürzel	W_SRiK
Lehrperson(en)	Prof. Dr. Hormann, Kathrin (kathrin.hormann@haw-kiel.de) Prof. Dr. Lüssem, Jens (jens.luessem@haw-kiel.de)
Angebotsfrequenz	Regelmäßig
Angebotsturnus	In der Regel jedes Semester
Lehrsprache	Deutsch

Kompetenzen / Lernergebnisse
Kompetenzbereiche: Wissen und Verstehen; Einsatz, Anwendung und Erzeugung von Wissen; Kommunikation und Kooperation; Wissenschaftliches Selbstverständnis/Professionalität.
Die Studierenden - kennen den prinzipiellen Aufbau von Robotern - verstehen die Funktionsweise von (teil-)autonomen Robotern - kennen verschiedene Kompetenzmodelle und Zugänge im Kontext der digitalen Medienbildung (in Kitas) - können Chancen und Herausforderungen des Einsatzes von digitalen Medien und (humanoiden) Robotern in Kitas diskutieren - entscheiden und begründen, welche Lernarrangements und Szenarien sie im Kontext digitaler Medienbildung in der Kita entwickeln - erarbeiten sich fachbezogene Methoden zum Einsatz digitaler Medien in der Kita
Die Studierenden - entwickeln Lernarrangements und Einsatzszenarien von digitalen Medien und humanoiden Robotern in Kitas (im Kontext des Projektes SCCT) - setzen die von ihnen entwickelten Lernarrangements und Einsatzszenarien (im Kontext des Projektes SCCT) in Kitas um - reflektieren die von ihnen umgesetzten Lernarrangements und leiten daraus Erkenntnisse (auf der Meta-Ebene) für weitere Lernarrangements und Einsatzszenarien ab
Die Studierenden - können in Vorträgen und Präsentationen ihre Arbeitsergebnisse hochschulöffentlich und vor Laien vorstellen und diskutieren - können Fachkräften ihre Lernarrangements und Einsatzszenarien erläutern und reflektieren
Die Studierenden - begründen das eigene Handeln mit theoretischem und methodischen Wissen zu den Themenfeldern Digitalität, Digitalisierung, Programmierung und digitale Medienbildung in der Kita und nehmen dabei Bezug auf die jeweiligen Fachdisziplinen - reflektieren die eigenen Einstellungen, Werte und Haltungen zum Themengebiet - unter Rückbezug auf das theoretische und methodische Wissen - reflektieren die eigenen professionelle Identität und können diese gegenüber fachfremden Kolleg*innen begründen

HAW Kiel
Hochschule für Angewandte Wissenschaften Kiel
Kiel University of Applied Sciences

Angaben zum Inhalt	
Lehrinhalte	Diese Veranstaltung ist Teil des SCCT-Projektes "Sozialrobotik in Kitas". In dieser Veranstaltung planen Studierende in interdisziplinären Arbeitsgruppen Lernarrangements und Einsatzszenarien von digitalen Medien und humanoiden Robotern in Kitas, setzen diese Lernarrangements gemeinsam mit Kindern in Kitas um und reflektieren die Umsetzung. Wesentliche Inhalte sind: - Begriffe Digitalität, Digitalisierung, Sozialrobotik - Architektur von Robotern - Kompetenzmodelle zur digitalen Medienbildung in Kitas - Bedeutung hybrider Erfahrungsräume im Kontext digitaler Medienbildung in Kitas - fachdidaktisches Wissen und methodische Zugänge zur Planung von Lernarrangements mit Kindern
Literatur	Knauf, H. (2024). Förderung digitaler Kompetenzen von Kindern in Kindertageseinrichtungen. Empirische Befunde und konzeptionelle Grundlegung. Weiterbildungsinitiative Frühpädagogische Fachkräfte (WiFF). München: DJI. https://doi.org/10.36189/wiff2202 König, A. & Franke-Meyer, D. (Hrsg.) (2025). Playful Learning und digitale Welten. Lernen im Spiel als Prinzip der Kindergartenidee. Weinheim: Beltz. Nieding, I. & Klaudy, E. K. (2020). Digitalisierung in der frühen Bildung. Der Umgang mit digitalen Medien im Spannungsfeld zwischen Schutzraum und Schlüsselkompetenz. In A. Wilmers, C. Anda, C. Keller & M. Rittberger (Hrsg.), Bildung im digitalen Wandel. Die Bedeutung für das pädagogische Personal und für die Aus- und Fortbildung (S. 31-56). Münster & New York: Waxmann. DOI: 10.25656/01:20761 Thrun, S. et al. (2005). Probabilistic Roboters. MIT Press. Handbücher der Roboter TEMI und PEPPER

Lehrform der Lehrveranstaltung	
Lehrform	**SWS**
Seminar	2

Prüfungen	
Unbenotete Lehrveranstaltung	Nein

Sonstiges	
Sonstiges	Diese IdL-Veranstaltung ist nur in Kombination mit der gleichlautenden IdW-Veranstaltung wählbar, da diese Veranstaltung inhaltlich auf der IdW-Veranstaltung aufbaut. Daher beginnt diese Veranstaltung erst nach den IdW. Es können 2,5 LP erworben werden, wenn die Studierenden an beiden Veranstaltungen (IdW-Veranstaltung und IdL-Modul) teilnehmen und in Arbeitsgruppen ein Lernarrangement planen, durchführen und reflektieren.