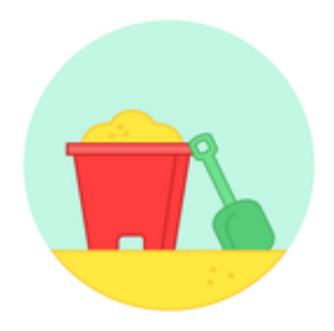
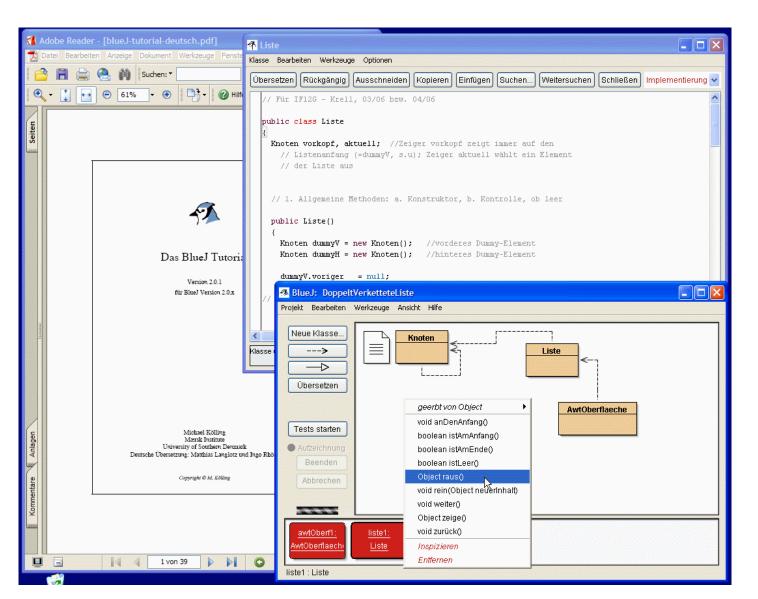
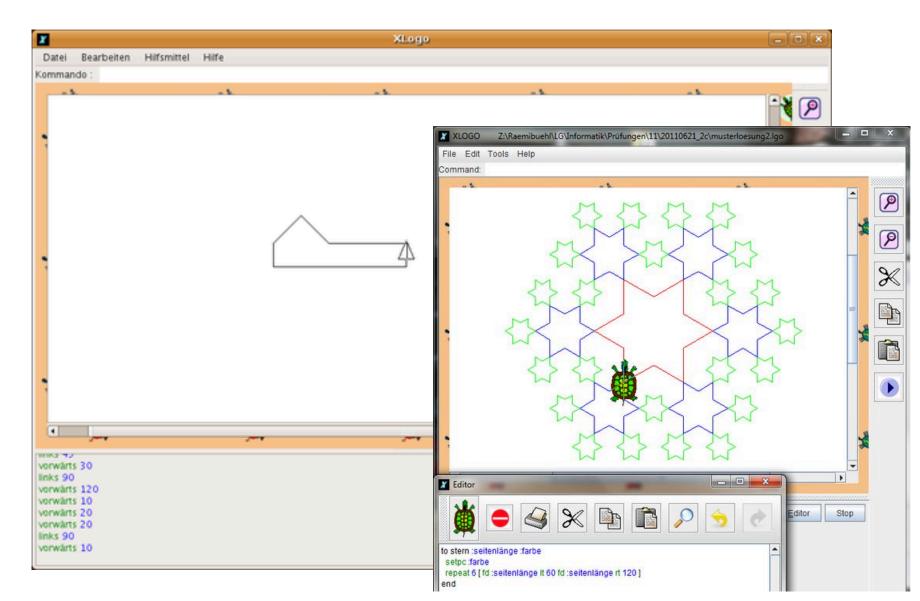
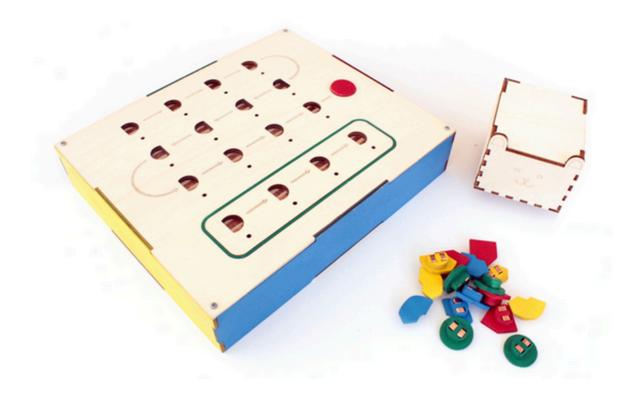
pädagogische hochschule schwyz

# Programmierumgebungen für Kinder









Taktile Programmierumgebung: Primo.io



Brettspiele zum Thema Programmieren: RobotTurtles

## Was davon verwenden?

Klassifikation von Programmier-Lernumgebungen











2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium



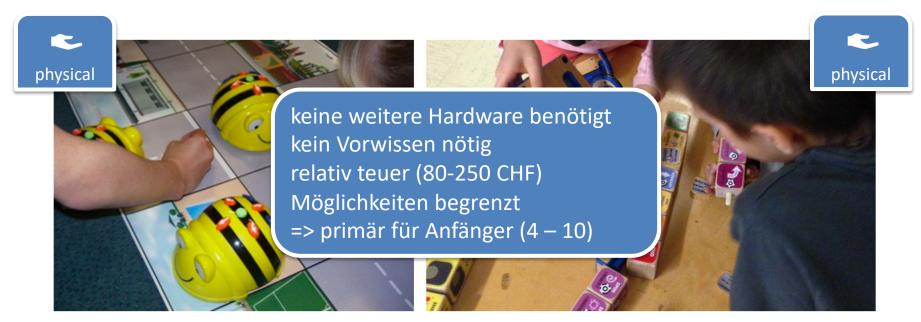




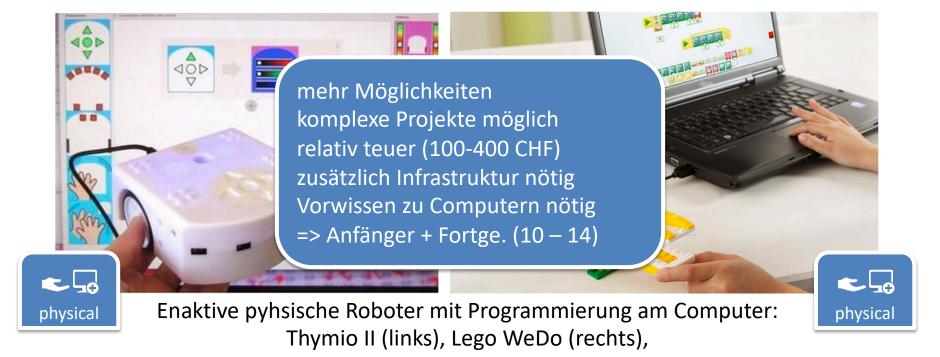


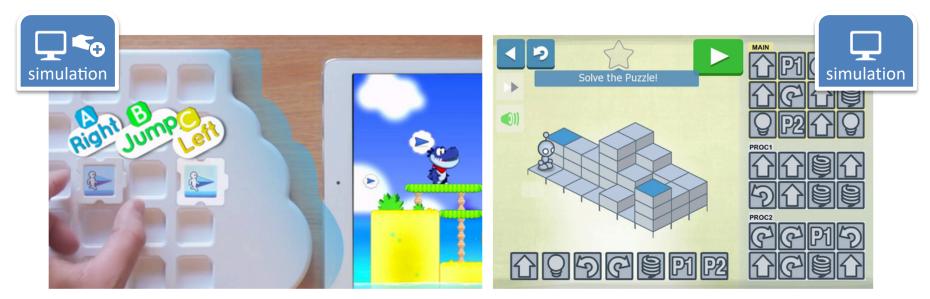




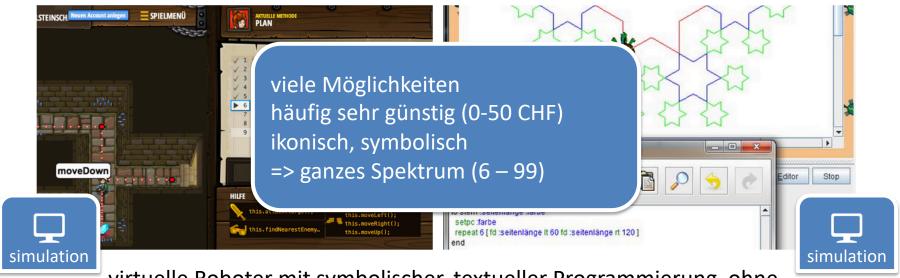


Enaktive physische Roboter: Bee-Bots (links), KIBO mit Bauklötzchen (rechts)





virtuelle Roboter mit ikonischer Programmierung Puzzlets mit physischer Eingabe (links), Lightbot mit virtueller Tastatur (rechts)



virtuelle Roboter mit symbolischer, textueller Programmierung ohne physische Komponenten: Codecombat.com (links), XLogo (rechts)









2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium















keine Sensoren im BeeBot (links), simulierte Sensoren in Kara (rechts)



Licht- und Berührungssensor im ProBot (rechts)









2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium



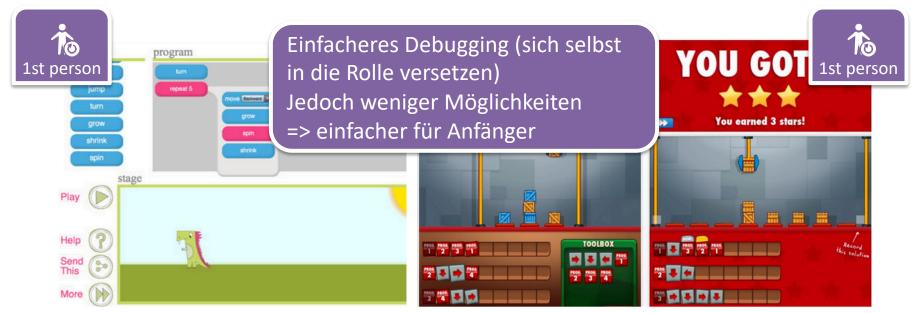












1st-person am Beispiel Daisy the Dinosaur (links) und CargoBot (rechts)











2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium







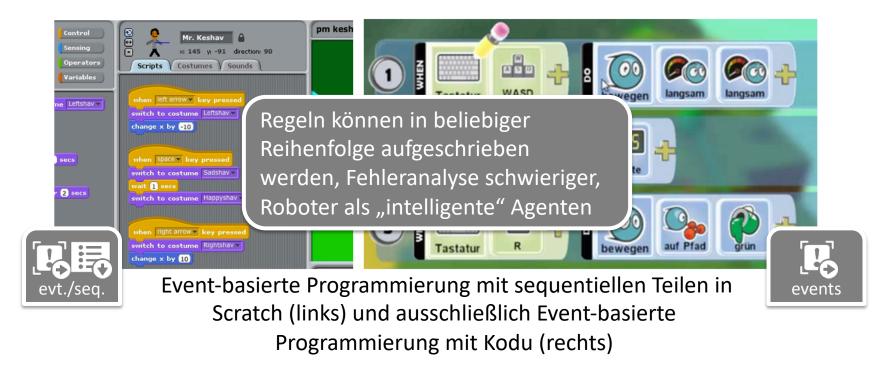








Sequentielle Programmierung bei RoboTurtles (links) und sequentielle Programmierung mit Sensor-Events beim ProBot (rechts)











2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium







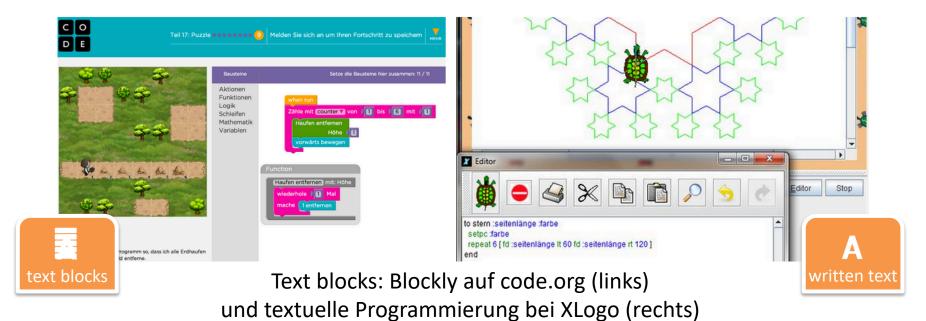








Ohne Notation: RoamerToo (links) und Icon-Notation: ScratchJR (rechts)











2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium















Bedingte Anweisung

Sequenz

Prozeduren / Unterprogramme

Wiederholung

Rekursion

Objektorientierung

Datentypen

Variablen









2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium















Aufgabenauswahl bei Lightbot (links) und CodeMonkey (rechts)











2. Interaktivitätskriterium







3. Koordinationskriterium





4. Ausführungskriterium









5. Notationskriterium









6. Mächtigkeitskriterium













### Klassifikation von Programmier-Lernumgebungen

#### Robot vs. Robot-Simulator:

Ist das zu programmierende Objekt ein reales oder ein simuliertes? Braucht es einen Computer zum Programmieren?

#### **Real-World-Sensors:**

Kann man das Programm von außen beeinflussen? Zum Beispiel durch Tastendruck, Geräusch machen, Helligkeit ändern ...

#### **Representation of Code:**

Wie wird ein entwickeltes Programm dargestellt, als Block-Diagramm, als Quelltext oder überhaupt nicht?

#### **1**<sub>st</sub> Person vs. n-Objects Programming:

Ist man praktisch selbst das zu programmierende Objekt und führt gedanklich die Bewegungen selbst aus, bevor man sie aufschreibt?

#### Sandbox vs. Tasks & Game Levels:

Bietet die Lernumgebung fertige Levels oder Aufgaben, die abgearbeitet werden können oder stellt sie eine leere Welt zum experimentieren bereit?

