

ЗАКЛЮЧЕНИЕ ДИССЕРТАЦИОННОГО СОВЕТА 33.1.002.02,
СОЗДАННОГО НА БАЗЕ ФЕДЕРАЛЬНОГО ГОСУДАРСТВЕННОГО
БЮДЖЕТНОГО НАУЧНОГО УЧРЕЖДЕНИЯ «ИНСТИТУТ СОДЕРЖАНИЯ И
МЕТОДОВ ОБУЧЕНИЯ ИМЕНИ В.С. ЛЕДНЕВА», МИНИСТЕРСТВО
ПРОСВЕЩЕНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ, ПО ДИССЕРТАЦИИ
НА СОИСКАНИЕ УЧЕНОЙ СТЕПЕНИ КАНДИДАТА НАУК

аттестационное дело № _____

решение диссертационного совета от 01.10.2026 № 8

О присуждении Гоголдановой Кермен Вячеславовне, гражданке Российской Федерации, ученой степени кандидата педагогических наук.

Диссертация «Объектно-ориентированное программирование адаптивного управления учебными автономными роботами (на примере обучения будущих учителей информатики)» по научной специальности 5.8.2. Теория и методика обучения и воспитания (информатика, информатика и вычислительная техника, уровень высшего образования) (педагогические науки) принята к защите 02.07.2026 (протокол заседания № 6) диссертационным советом 33.1.002.02, созданным на базе федерального государственного бюджетного научного учреждения «Институт содержания и методов обучения имени В.С. Леднева», Министерство просвещения Российской Федерации (101000, г. Москва, ул. Жуковского, д. 16). Диссертационный совет создан приказом Минобрнауки России от 23.09.2020 № 497/нк.

Соискатель Гоголданова Кермен Вячеславовна, 15 октября 1984 года рождения. В 2007 году соискатель окончила Государственное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Московский педагогический государственный университет», присвоена квалификация «Учитель технологии и предпринимательства». В 2024 году окончила программу профессиональной переподготовки в ООО «Центр повышения квалификации и переподготовки «Луч знаний», с присвоением квалификации «Учитель информатики».

Обучалась в очной аспирантуре по кафедре общетехнических дисциплин федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Московский педагогический государственный университет» (с 2007 по 2010 гг.). Справка о сдаче кандидатских экзаменов выдана в 2026 г. федеральным государственным бюджетным научным учреждением «Институт содержания и методов обучения имени В.С. Леднева».

Работает старшим преподавателем в федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Московский педагогический государственный университет», Министерство просвещения Российской Федерации.

Диссертация выполнена на кафедре технологических и информационных систем Института физики, технологии и информационных систем федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Московский педагогический государственный университет», Министерство просвещения Российской Федерации.

Научный руководитель – Абдулгалимов Грамудин Латифович, доктор педагогических наук, доцент, федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Московский педагогический государственный университет», Институт физики, технологии и информационных систем, кафедра технологических и информационных систем, профессор.

Официальные оппоненты:

Андреев Виктор Павлович, доктор технических наук, старший научный сотрудник, федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего профессионального образования «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН», Институт цифровых интеллектуальных систем, кафедра сенсорных и управляющих систем, профессор;

Кокшарова Елена Александровна, кандидат педагогических наук, доцент, Нижнетагильский государственный социально-педагогический институт (филиал) ФГАОУ ВО «Уральский государственный педагогический университет»,

факультет естествознания, математики и информатики, кафедра информационных технологий и физико-математического образования, доцент

дали положительные отзывы на диссертацию.

Ведущая организация федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Волгоградский государственный социально-педагогический университет (г. Волгоград) в своем положительном отзыве, **составленном** Смыковской Татьяной Константиновной, доктором педагогических наук, профессором, заведующим кафедрой методики преподавания физики, информационно-коммуникационных технологий;

подписанном Смыковской Татьяной Константиновной, доктором педагогических наук, профессором, заведующим кафедрой методики преподавания физики, информационно-коммуникационных технологий; Пономаревой Юлией Сергеевной, кандидатом педагогических наук, доцентом, заведующим кафедрой информатики и методики преподавания информатики;

утвержденном ректором ФГБОУ ВО «Волгоградский государственный социально-педагогический университет» Коротковым Александром Михайловичем, членом-корреспондентом РАО, докторам педагогических наук, профессором, **указала**, что исследование выполнено на актуальную тему, характеризуется научной обоснованностью, обладает научной новизной, теоретической значимостью, практической ценностью. Обоснованы целесообразность введения термина «адаптивное управление учебными роботами», описаны принципы адаптивного управления на основе методов и средств объектно-ориентированного программирования, описана типизация прикладных задач образовательной робототехники, обоснована структура содержания обучения, разработаны методические рекомендации по решению прикладных задач образовательной робототехники. Созданы и подготовлены для внедрения в образовательный процесс педагогических вузов: модуль «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования» для учебной дисциплины «Программирование», курс лекций, комплект практических работ, оценочные

средства и методические материалы для указанного модуля, создано и опубликовано учебное пособие «Практикум по программированию микроконтроллерных платформ (на примере наборов образовательной робототехники)», разработаны программы повышения квалификации и профессиональной переподготовки учителей информатики в области образовательной робототехники.

Соискатель имеет 30 опубликованных работ, в том числе по теме диссертации опубликовано 12 работ, из них в рецензируемых научных изданиях опубликовано 5 работ.

Работы, опубликованные соискателем, в достаточной мере раскрывают содержание материалов диссертации. В публикациях прорабатываются теоретические аспекты развития содержания информатики в контексте управления учебными роботами в различных режимах, разрабатываются методические подходы к обучению программированию интеллектуальных роботов и исследуются возможности средств и методов программирования устройств образовательной робототехники, в том числе объектно-ориентированного. Практическая составляющая исследования отражена в учебном пособии и материалах конференций, где представлены практикум по программированию микроконтроллерных платформ, методические рекомендации по работе с робототехническими наборами, описаны система обучения студентов педагогического направления и организация учебного процесса, а также приведены примеры проектов мобильных робототехнических платформ. Методический аспект публикаций охватывает разработку практических материалов, описание опыта их внедрения, характеристику форм работы, критерии оценки сформированности обученности, а также организацию обучения программированию учебных автономных роботов.

В диссертации и автореферате отсутствуют недостоверные сведения об опубликованных Гоголдановой К.В. работах, их виде, авторском вкладе и объеме.

Наиболее значимые работы по теме диссертации:

1. Гоголданова, К.В. Совершенствование содержательной линии «Алгоритмизация и программирование» в контексте обучения программированию управления робототехническими устройствами / Г.Л. Абдулгалимов, К.В. Гоголданова // Проблемы современного педагогического образования. – 2025. – № 88 (4). – С. 11-13 (0,5 п.л. / 0,4 авт. вкл.).

2. Гоголданова, К.В. Применение технологического подхода при обучении программированию микроконтроллеров будущих учителей информатики / К.В. Гоголданова // Проблемы современного педагогического образования. – 2025. – № 87 (3). – С. 63-68 (0,5 п.л.).

3. Гоголданова, К.В. Техническое зрение: практикум по настройке и программированию / Г.Л. Абдулгалимов, О.А. Косино, К.В. Гоголданова // Информатика и образование. – 2022. – Том 37, № 4. – С. 34-45 (1,5 п.л./ 0,8 авт. вкл.).

4. Гоголданова, К.В. Методические подходы к обучению будущих учителей информатики программированию интеллектуальных роботов образовательного назначения / К. В. Гоголданова // Педагогика и психология образования. – 2025. – № 2. – С. 133-140 (0,4 п.л.).

5. Гоголданова, К.В. Компьютерное моделирование аналоговых и цифровых устройств / К.В. Гоголданова, Д.Я. Тамарчак // Наука и школа. – 2012. – № 5. – С. 68-70 (0,25 п.л./ 0,2 авт. вкл.).

6. Гоголданова, К.В. Практикум по программированию микроконтроллерных платформ (на примере наборов образовательной робототехники) / Г. Л. Абдулгалимов, О. А. Косино, К. В. Гоголданова. – Москва: Перо, 2024. – 144 с. (9 п.л. / 3 авт. вкл.).

На автореферат поступило 8 положительных отзывов от:

1. *Китайгородского Михаила Дмитриевича*, доктора педагогических наук, доцента, проректора по учебной работе, профессора кафедры технологического и профессионального образования Института точных наук и информационных технологий ФГБОУ ВО «Сыктывкарский государственный университет имени Питирима Сорокина».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

2. *Сергеева Александра Николаевича*, доктора педагогических наук, профессора, заведующего кафедрой технологии и сервиса ФГБОУ ВО «Тульский государственный педагогический университет им. Л.Н. Толстого».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

3. *Мироновой Людмилы Ивановны*, доктора педагогических наук, кандидата технических наук, доцента кафедры информатики и вычислительной техники, профессора кафедры промышленного, гражданского строительства и экспертизы недвижимости ФГБОУ ВО «Уральской федеральный университет».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

4. *Ивановой Ольги Владиславовны*, кандидата технических наук, ведущего инженера-технолога конструкторско-технологического отдела общества с ограниченной возможностью «СКБ-700».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

5. *Борисовой Натальи Вячеславовны*, кандидата педагогических наук, доцента, доцента кафедры вычислительной математики и информационных технологий физико-математического факультета ФГАОУ ВО «Государственный университет просвещения».

Отзыв положительный. Содержит замечание. В автореферате говорится о разработанной системе заданий, но не приведены примеры на этот счет.

6. *Сартакова Игоря Витальевича*, кандидата педагогических наук, доцента, доцента кафедры информационных систем и цифрового образования ФГБОУ ВО «Новосибирский государственный педагогический университет».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

7. *Ромашкиной Натальи Валерьевны*, кандидата педагогических наук, директора института цифрового образования ГАОУ ВО города Москвы «Московский городской педагогический университет».

Отзыв положительный. Содержит пожелание. Желательно было бы шире рассмотреть в автореферате критерии и показатели уровней обученности будущих учителей информатики.

8. *Баландина Александра Анатольевича*, кандидата педагогических наук, доцента, доцента кафедры программирования и автоматизации бизнес-процессов ФГБОУ ВО «Шадринский государственный педагогический университет».

Отзыв положительный. Замечаний нет.

Во всех отзывах положительно оценивается диссертационное исследование, отмечается, что диссертация соответствует требованиям «Положения о присуждении ученых степеней» (п. 9-11, 13, 14), утвержденного Постановлением Правительства Российской Федерации от 24.09.2013 № 842, предъявляемым к кандидатским диссертациям, а его автор, заслуживает присуждения ученой степени кандидата педагогических наук по научной специальности 5.8.2. Теория и методика обучения и воспитания (информатика, информатика и вычислительная техника, уровень высшего образования) (педагогические науки).

Выбор официальных оппонентов и ведущей организации обосновывается широкой известностью их достижений в педагогической науке, в частности, в области подготовки будущих учителей информатики, формирования их профессиональных компетенций в сфере робототехники и программирования, значимыми результатами в области робототехники, управления мобильными робототехническими комплексами. Наличием значимых публикаций в области задач, решаемых в диссертационном исследовании; высоким уровнем профессионализма; большим экспертным опытом и специальными знаниями по вопросам диссертационного исследования, что создает необходимые условия для объективной оценки научной и практической ценности выполненной диссертации, ее теоретической значимости и новизны.

Выбор оппонентов и ведущей организации соответствует пунктам 22, 24 «Положения о присуждении ученых степеней», утвержденного постановлением Правительства Российской Федерации от 24 сентября 2013 г. № 842.

Диссертационный совет отмечает, что на основании выполненных соискателем исследований:

– *введено* определение термина «адаптивное управление учебными автономными роботами», как программное управление учебными роботами для

решения прикладных задач робототехники, учитывающее изменяющиеся параметры внутренней и внешней среды робота, при котором робот исполняет действия по загруженной в него программе без участия пользователя и компьютера;

– *определены* аппаратное и программное обеспечение для обучения программированию учебных автономных роботов, в частности, определены микроконтроллерные платформы, получившие наибольшее распространение в образовательной сфере, выявлены основные функциональные возможности выбранных платформ, установлено, что программная среда Ардуино IDE с языком программирования C/C++ обеспечивает необходимый функционал для реализации адаптивного управления учебными роботами;

– *обоснованы* особенности адаптивного управления учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования: непрерывный опрос и оценка состояния внешней и внутренней среды робота с использованием датчиков и модулей; управление поведением робота при различных параметрах внешней и внутренней среды робота; поэтапное решение задачи роботом, максимально приближенное к ожидаемому результату; обеспечение безопасности робота, от действий самого робота и человека; обеспечение безопасности живых существ и различных предметов, случайно оказывающихся в зоне действия робота; использование наиболее эффективных средств и методов программирования для различных типов компонентов учебного робота;

– *обоснованы и сформулированы* принципы управления учебными автономными роботами на основе методов и средств объектно-ориентированного программирования: использования методов и средств решения задач программирования роботов, адекватных техническим характеристикам составных компонентов конкретных роботов; конструктивной ограниченности учебного робота при решении конкретных задач; адаптивности к параметрам внутренней и внешней среды робота; профессиональной ориентированности на область промышленной робототехники; соответствия содержания учебных задач уровню

популярных олимпиадных и конкурсных заданий в области робототехники; учет особенностей технологического развития России в области робототехники и учебных роботов в частности; безопасности робота и пользователя. Реализация принципов опирается на критерии: точность, устойчивость, надежность, безопасность, быстродействие и гибкость, которые используются при разработке и отладке программ адаптивного управления учебными автономными роботами;

– *представлена* типизация прикладных задач робототехники, обоснование которой проведено на основе различных признаков: степень автономности учебного робота, конструктивные особенности учебного автономного робота, тип алгоритмов управления, уровень сложности решаемых задач. На основе этих признаков выделены следующие типы прикладных задач, определяющих содержание обучения будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию для адаптивного управления учебными автономными роботами, которые включают в себя: управление манипулятором, с использованием интеллектуальных сервоприводов; управление сортировкой объектов по цвету и/или по форм; управление движением робомобиля при построении оптимального маршрута; управление робомобилем при движении по линиям с использованием; управление движением робомобиля для огибания препятствий; управление движением робомобиля при распознавании объектов и следовании за ним; управление технологическими процессами; управление выполнением рутинных работ.

– *разработана* структура содержания обучения будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами, на основе которой разработан учебный модуль «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования» в рамках учебной дисциплины «Программирование» для педагогических вузов.

– *описаны* методические рекомендации по решению типов прикладных задач в области адаптивного управления учебными автономными роботами, которые включают в себя: теоретический блок, содержащий основные понятия и

термины, анализ условий задач адаптивного управления учебными автономными роботами, алгоритмы решения задач с использованием конкретных компонентов и их библиотек; практический блок, содержащий пошаговые разборы решения конкретных задач программирования учебных автономных роботов в виде тренировочных упражнений, а также типовые рассуждения при решении различных задач с использованием одних и тех же компонентов и библиотек; дидактический блок, содержащий учебные задания, направленные на формирование знаний и умений по программированию учебных автономных роботов; блок анализа ошибок, содержащий описание типичных ошибок при программировании учебных автономных роботов, их причины и способы устранения, а также рекомендации по самопроверке, помогающие предупредить возникновение распространенных ошибок; блок рекомендаций для преподавателя, содержащий основные приемы объяснения сложных моментов по решению типов прикладных задач в области адаптивного управления учебными автономными роботами. При этом особое внимание уделено созданию здоровьесберегающей образовательной среды для обучающихся при работе с компонентами учебных роботов;

– *определена* обученность будущих учителей информатики ООП адаптивного управления учебными автономными роботами как совокупность знаний о составных частях учебного автономного робота и методах и средствах их программирования, а также умений разрабатывать алгоритмы и программы адаптивного управления учебными автономными роботами с помощью объектно-ориентированного программирования для решения прикладных задач робототехники с использованием ООП, распределенная по уровням (низкий, средний, высокий, творческий);

– *проведен* педагогический эксперимент и полученные результаты педагогического эксперимента показали, что реализация разработанных теоретических и методических подходов к обучению будущих учителей информатики позволяет обеспечить достижение большинством обучающихся сформированности высокого и творческого уровней обученности в области

объектно-ориентированного программирования адаптивного управления учебными автономными роботами. Анализ результатов оценки сформированных уровней обученности в области объектно-ориентированного программирования адаптивного управления учебными автономными роботами у обучающихся показал, что количество обучающихся по модулю «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования», достигших высокого и творческого уровней составило 71 (41,3 %) и 48 (27,9 %) человек соответственно, что в сумме составляет 119 (69,2 %) человек, то есть большинство. Гипотеза диссертационного исследования подтверждена.

Теоретическая значимость исследования обоснована тем, что:

- *изучены* особенности и принципы адаптивного управления учебными автономными роботами при решении прикладных задач робототехники с использованием объектно-ориентированного программирования;
- *разработана* типизация прикладных задач робототехники с учетом адаптивного управления, а также структуры содержания обучения объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами;
- *предложены* уровни обученности будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами.

Значение полученных соискателем результатов исследования для практики подтверждается тем, что:

- *разработаны* структура содержания модуля «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования» в рамках учебной дисциплины «Программирование» для педагогических вузов, а также курс лекций, практические работы и оценочные средства по этому модулю; курс повышения квалификации для учителей по программированию учебных роботов в детских технопарках, включающий программу, курс лекций, практические работы и оценочные средства; модуль по

программированию учебных роботов в рамках программы профессиональной переподготовки учителей информатики; учебное пособие «Практикум по программированию микроконтроллерных платформ (на примере наборов образовательной робототехники)»;

– *созданы* методические рекомендации по решению типов прикладных задач по адаптивному управлению учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования;

– *результаты исследования внедрены* в практику работы Института физики, технологии и информационных систем федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Московский педагогический государственный университет», где реализуется модуль «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования» в курсе дисциплины «Программирование».

Оценка достоверности результатов исследования выявила:

– *теория исследования построена* на: оптимально-подобранной теоретико-методологической базе исследования: практико-ориентированности процесса обучения и его деятельностному характеру; личностно-ориентированному подходу к обучению; профессиональной подготовке будущих учителей информатики; теории и методике обучения; программированию в области образовательной робототехники;

– *идея исследования базируется* на анализе нормативных документов и современной образовательной ситуации; обобщении передового педагогического опыта в области образовательной робототехники отечественных и зарубежных авторов; сравнении данных с типовыми задачами олимпиадного и конкурсного характера в области робототехники, сопоставление содержания обучения с техническими возможностями распространённых учебных платформ и требованиями к профессиональной подготовке педагогов; показано, что обучение объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными роботами ранее не рассматривалось в должном объёме в

существующих исследованиях, что подтверждает новизну и значимость полученных результатов.

– *использованы результаты предыдущих исследований*, в трудах Я.А. Ваграменко, В.А. Петина, С.А. Филиппова, Т.Б. Шихнабиевой, Г.Ю. Яламова и др. раскрывается активное развитие предметной области «Образовательная робототехника», в рамках которой во всех школах России организовано изучение программно-управляемых учебных роботов при активном участии учителей информатики. Работы А.П. Ершов, А.А. Кузнецов, М.П. Лапчик, В.С. Леднев, К.Ю. Поляков, Е.К. Хеннер и др. по разработке курса по теории и методике обучения информатике позволили выявить, что содержание обучения информатике рассматривается как ориентир при предметной и методической подготовке будущих учителей информатики. Исследования Г.Л. Абдулгалимова, А.В. Белова, В.А. Петина, С.А. Филиппова, Дж. Блума и др. показали, что современный учебный робот является автономным техническим устройством, которое после загрузки программы функционирует без участия пользователя и компьютера, что достигается за счет его составных программируемых компонентов. Анализ современных исследований по робототехнике А.Р. Гайдук, И.А. Каляев, В.Х. Пшихопов и др. позволил выделить основные типы прикладных задач робототехники, определяющие содержание обучения будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами. Исследования в педагогике Б.М. Бим-Бад, В.П. Беспалько, И.А. Зимняя, Э.Ф. Зеер, Г.М. Коджаспирова и др. для констатации результатов обучения учителей информатики позволили определить обученность будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами как совокупность знаний о составных частях учебного автономного робота, методах и средствах их программирования, а также умений разрабатывать алгоритмы и программы адаптивного управления учебными автономными роботами для решения прикладных задач робототехники с использованием объектно-ориентированного программирования, распределенную

по уровням (низкий, средний, высокий, творческий). Установлена непротиворечивость полученных в диссертации выводов с результатами предыдущих исследований, а также воспроизводимость результатов исследований, а также репрезентативность:

– *использованы* современные методики сбора и обработки исходной информации: анкетирование для выявления мотивации, тестирование уровня знаний и умений, педагогическое наблюдение в ходе обучения, а также статистическая обработка результатов с применением непараметрических критериев, что позволяет подтвердить результативность разработанных теоретических подходов и методических решений обучения будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию учебных роботов, учитывающего изменяющиеся параметры внутренней и внешней среды робота при решении различных типов прикладных задач из области адаптивного управления учебными автономными роботами.

Личный вклад соискателя состоит в: определении замысла, задач, формулировании научных положений и выводов исследования на основе анализа научно-педагогической литературы и нормативно-методических материалов в области обучения информатике; обосновании и формулировке особенностей и принципов адаптивного управления учебными автономными роботами при решении прикладных задач робототехники; разработке типизации прикладных задач робототехники с учетом адаптивного управления учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования, обосновании и формулировке уровней обученности будущих учителей информатики объектно-ориентированному программированию адаптивного управления учебными автономными роботами; разработке и реализации структуры содержания модуля «Адаптивное управление учебными автономными роботами с использованием объектно-ориентированного программирования» в рамках учебной дисциплины «Программирование» для педагогических вузов; разработке методических рекомендации по решению типов прикладных задач по программированию адаптивного управления учебными автономными роботами;

разработке учебного пособия «Практикум по программированию микроконтроллерных платформ (на примере наборов образовательной робототехники)»; разработке курса повышения квалификации для учителей по программированию учебных роботов в детских технопарках; разработке и реализации модуля по программированию учебных роботов в рамках программы профессиональной переподготовки учителей информатики; проектировании педагогического эксперимента, получении исходных данных и результатов эксперимента, проверке эмпирических предположений на предмет достоверности на основе статистической обработки результатов экспериментальной деятельности по оценке уровня обученности будущих учителей информатики в области объектно-ориентированного программирования адаптивного управления учебными автономными роботами.

В ходе защиты диссертации были высказаны следующие критические замечания:

– от ведущей организации, официальных оппонентов, в отзывах об автореферате (приведены в отзывах, стенограмме),

– замечания от членов диссертационного совета:

от доктора педагогических наук Козлова О.А.: «В своей работе соискатель говорила о теории дифференциации обучения с точки зрения уровневой дифференциации обучения. Но я хотел бы сказать, что эта работа в полной степени даёт и такое научное направление, как профильная дифференциация обучения... Этот аспект можно было бы поднять, осветить. И второй момент, который я всегда стараюсь упоминать, когда говорю о подготовке учителей информатики. А именно, в завершении обсуждения исследования, очень хочется, чтобы будущих учителей информатики ориентировали такому моменту – профориентация».

от доктора философских наук Мансуровой С.Е.: «Единственное, что мне не очень понятно, робототехника, как я знаю, это область технологий».

от доктора педагогических наук Роберт И.В.: «Хотелось бы пожелать соискателю быть более активной во время ответов. Дело в том, что в вашу задачу

не входили никакие соревновательные элементы. Это не задача вашей работы. Это должна быть отдельная диссертация по поводу конкурсов и так далее, это совершенно к вам отношения не имеет. Будьте активнее, когда вы отвечаете на вопросы».

Соискатель Гоголданова К.В. ответила на задаваемые ей в ходе заседания вопросы и привела собственную аргументацию (ответы соискателя представлены в стенограмме).

На заседании 01 октября 2026 г. диссертационный совет принял решение: за решение научной задачи, имеющей значение для развития соответствующей отрасли знаний **присудить** Гоголдановой К.В. ученую степень кандидата педагогических наук.

Заседание диссертационного совета проходило в удаленном интерактивном режиме.

При проведении тайного голосования диссертационный совет в количестве 16 человек, из них 7 докторов наук по научной специальности рассматриваемой диссертации, участвовавших в заседании, из 19 человек, входящих в состав совета, дополнительно введены на разовую защиту 0 человек, проголосовали: за – 16, против – 0.

Председатель

диссертационного совета

Роберт Ирэна Веняминовна

Ученый секретарь

диссертационного совета

Касторнова Василина Анатольевна

01.10.2026 г.

Члены экспертной комиссии:

доктор педагогических наук, профессор Козлов Олег Александрович;

кандидат педагогических наук, доцент Касторнова Василина Анатольевна;

доктор педагогических наук, профессор Софронова Наталия Викторовна