

Programmierung des Calliope mini mit Python am Beispiel von SmartHome

Dr. Judith Boine – XLAB Göttingen
j.boine@xlab-goettingen.de



25 Jahre XLAB-Laborgebäude
www.xlab-goettingen.de



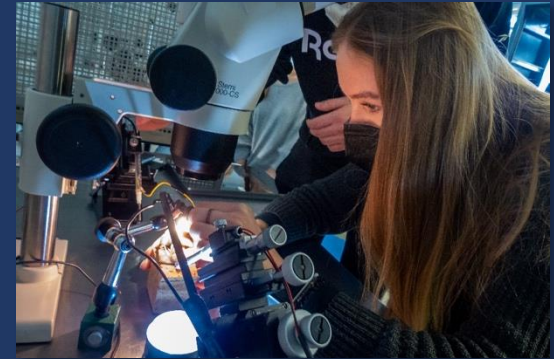


25 Jahre Schule trifft Forschung

Begeisterung für MINT

Experimentieren und Programmieren

Aktuelle Forschung im Fokus





Reichweite: 10.000 Teilnehmende/Jahr

Physik, Chemie, Biologie, Informatik/Mathematik



Bundesländer

Niedersachsen	46 %
Übrige Bundesländer	42 %
Ausland	12 %

Jahrgänge

Jg. 11-13	75 %
Jg. U9-10	25 %



Kurse für Schülergruppen

- **Klassen 8-13, Schwerpunkt Sek. II**
- **Mehr als 200 Experimente**
- **1 Tag (9-17 Uhr)**
- **BNE-, KC-Bezug**
- **Onlineangebot**
- **Individuelle Absprachen**



Einstieg in Python & Künstliche Intelligenz

Wie gelingt es einem Computer, handgeschriebene Zahlen zu erkennen? Bei der Bilderkennung kommt Künstliche Intelligenz zum Einsatz. Mit ...



Quanteninformatik

Wie werden Daten in der Quanteninformatik codiert und verarbeitet? Dieser Kurs vermittelt die Grundlagen der Quanteninformatik. Er zeigt, ...



Wellenphysik mit Laserlicht

Wie lässt sich durch Beugung und Interferenz die Wellennatur von Licht nachweisen? Wie können Interferometer zur Messung kleiner ...



Grenzwerte in der Mathematik

Neugierig auf Oberstufen-Mathematik? Das Konzept der Grenzwerte wird mit interaktiven Experimenten in Kleingruppen erarbeitet und das ...



Angebote für Einzelteilnehmende

Forscherferien

- ab 10 Jahre in 3 Altersgruppen
- 1 Woche in den Schulferien



20.-24.10.2025 Girls only! Forscherferien „Mein schönes smartes Zuhause“

Wie sieht das Zuhause der Zukunft aus und wie kann man es selbst gestalten? In der Projektwoche entdecken Schülerinnen, wie moderne ...

Science Camps

- ab 16 Jahre
- 1-3 Wochen in den Schulferien



20.-23.10.2025 Polymere aus natürlichen und synthetischen Bausteinen

Nachhaltigkeit und Kunststoffe: wie geht das? Wie nutzen Chemiker*innen natürliche und synthetische Bausteine für die Herstellung von ...



Ausgebucht!! 20.-24.10.2025 Physik realer Systeme

Wie lassen sich reale Systeme mit physikalischen Grundgleichungen beschreiben? Wie helfen Simulationen dabei, das Verhalten dieser Systeme ...



Aktuelle Lehrerfortbildungen – Präsenz oder online



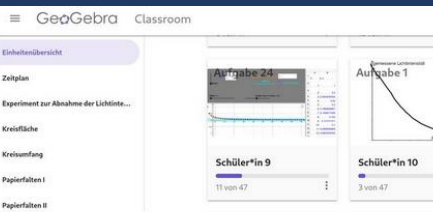
04.11.2025 Atomphysik am Lasermedium – online

Sie möchten die Grundlagen der Atomphysik an einem für Schüler*innen attraktiven System erarbeiten? In dieser Fortbildung erfahren Sie, wie ...



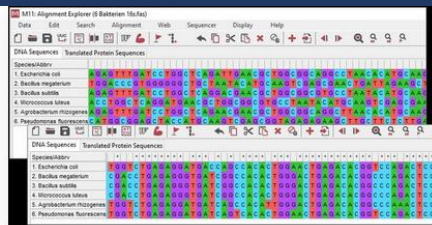
25.11.2025 Künstliche Intelligenz in Schule und Unterricht – online

Wie funktioniert KI, was sind neuronale Netze und was sind die Chancen und Risiken von KI in der Schule. Welche Tools können für die ...



10. und 17.11.2025 Applets in GeoGebra Classroom – online

Der Einsatz von Applets innerhalb einer GeoGebra-Classroom-Umgebung bietet die Möglichkeit, den Funktionsumfang von GeoGebra für die ...



13.11.2025 DNA und Evolution – DNA-Daten auswerten und evolutionäre Zusammenhänge verstehen

Wie lassen sich genetische Daten nutzen, um evolutionäre Verwandtschaftsverhältnisse sichtbar zu machen? Diese Fortbildung bietet ...

Ablauf 1. Teil






- Vorstellung Python-Editor
- Vorstellung Programmierung (intern):
 - LED-Matrix
 - RGB-LEDs
 - Taster
 - Sensoren
- Vorstellung Programmierung (extern):
 - LED-Lichtleiste, LED-Matrix, Ampel
 - Ultraschallsensor, Lichtsensor
 - Temperatur- und Feuchtigkeitssensor (BME680)
 - Servo-Motoren, Gleichstrommotoren
 - 4-Ziffern-Display
 - Drucksensor, Taster, Tastermodul

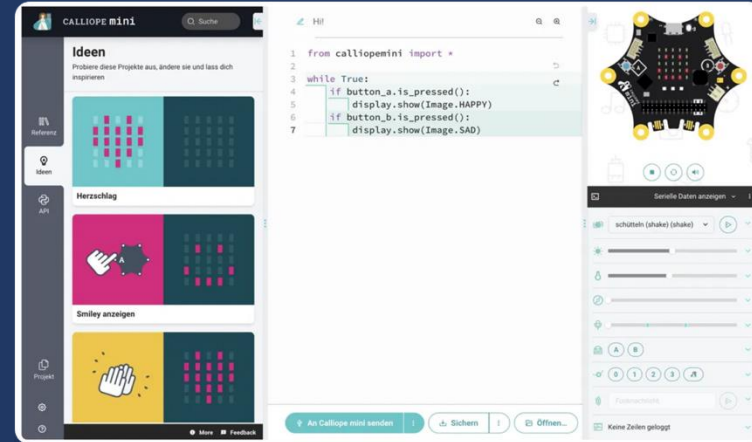
Ablauf 2. Teil

Jeder bekommt einen Calliope und kann verschiedene Sensoren und Aktoren selber in Python programmieren

Der Python Editor

Der **Python Editor** für den Calliope mini ist eine webbasierte Entwicklungsumgebung, die speziell für die Programmierung des Mikrocontrollers konzipiert wurde.

-  **Webbasiert** Erreichbar unter python.calliope.cc, keine Installation notwendig
-  **Code-Editor**: Syntax-Highlighting, Autovervollständigung und Fehlerprüfung
-  **Simulator**: Testen von Programmen ohne physischen Calliope mini
-  **API-Dokumentation**: Integrierte Hilfe zu allen verfügbaren Funktionen
-  **Direktes Übertragen**: Programme können direkt auf den Calliope mini übertragen werden



Grundstruktur eines Python-Programms

Python-Programme für den Calliope mini folgen einer einfachen Grundstruktur:



1. Imports

Am Anfang des Programms werden die benötigten Module importiert.

```
from calliopemini import *
```



2. Hauptschleife

Die meisten Programme laufen in einer Endlosschleife, um kontinuierlich zu arbeiten.

```
while True: # Dein Code hier
```



3. Funktionen und APIs

Innerhalb der Hauptschleife werden Funktionen aus den importierten Modulen verwendet, um mit der Hardware zu interagieren.

```
display.show(Image.HEART)
sleep(1000) # Pause für 1 Sekunde
display.scroll('Hallo!')
```

```
1 from calliopemini import *
2
3 while True:
4     if button_a.is_pressed():
5         display.show(Image.HAPPY)
6     if button_b.is_pressed():
7         display.show(Image.SAD)
```

```
from calliopemini import *

# Endlosschleife
while True:
    display.show(Image.HEART)
    sleep(1000)
    display.scroll("Hello!")
```

Programmierung der LED-Matrix

Die 5x5 LED-Matrix ist eines der zentralen Elemente des Calliope mini und kann auf verschiedene Arten programmiert werden (Befehle unter Referenz – Grundlagen):

 **Vordefinierte Bilder oder Text** anzeigen:

```
display.show(Image.HEART)
```

 **Text scrollen** lassen:

```
display.scroll('Hallo Welt!')
```

 **Eigene Muster** erstellen mit Helligkeitswerten (0-9):

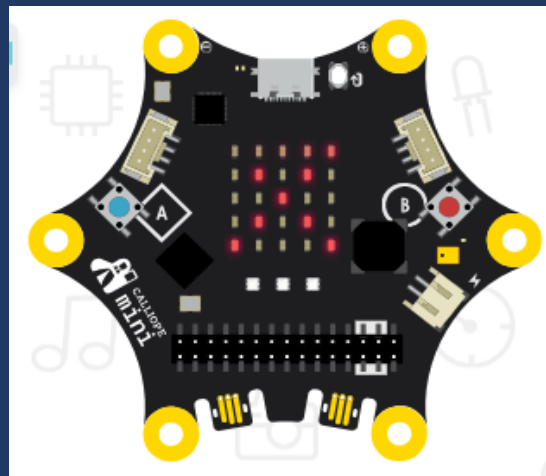
```
display.show(Image( '90009:' '09090:' '00900:' '09090:' '90009'))
```

 **Einzelne LEDs** steuern:

```
display.set_pixel(2, 2, 9) # x, y, Helligkeit
```

 **Display löschen:**

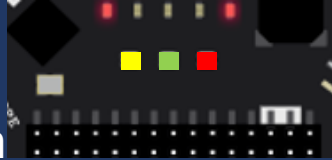
```
display.clear()
```



```
1 # Imports go at the top
2 from calliopemini import *
3
4
5 while True:
6     display.show(Image( '123579:' '09090:' '00900:' '09090:' '90009'))
7
```


RGB-LEDs Calliope mini

1. Modul neopixel importieren
2. Anzahl der LEDs festlegen
3. Pin festlegen
4. Befehle unter: Referenz – RGB-LED



```
from calliopemini import*
import neopixel

n = 3
np = neopixel.NeoPixel(pin_RGB, n)

np[0] = (255, 0, 0) # erste RGB-LED auf rot, v
np[1] = (0, 128, 0) # zweite RGB-LED auf grün,
np[2] = (0, 0, 64) # dritte RGB-LED auf blau,
np.show()
```

```
while True:
    np.fill((255,0,0))
    np.show()
    sleep(500)
    np.clear()
    sleep(500)
```

Blinken
(Display
ausschalten)

```
from calliopemini import*
import neopixel





n = 3
np = neopixel.NeoPixel(pin_RGB, n)

np.fill((255,0,0)) # füllt alle Pixel mit der Farbe rot
np.show()
```



Farben (mit ColorPicker o.ä. RGB-Farbe bestimmen)

RGB-Werte von 0-255 für jede Farbe:

-  Rot: (255, 0, 0)
-  Grün: (0, 255, 0)
-  Blau: (0, 0, 255)
-  Weiß: (255, 255, 255)

Module importieren

Es gibt zwei Möglichkeiten, externe Methoden zu benutzen

Import neopixel - lädt das Modul

From neopixel import Neopixel - lädt die Klasse Neopixel aus dem Modul neopixel

```
# Imports go at the top
from calliopemini import*
import neopixel

np = neopixel.NeoPixel(pin_RGB, 3)
```

```
while True:
    np[0] = (255, 0, 0) # erste RGB
    np[1] = (0, 128, 0) # zweite RGB
    np[2] = (0, 0, 64) # dritte RGB
    np.show()
```

```
# Imports go at the top
from calliopemini import*
from neopixel import Neopixel

np = Neopixel(pin_RGB, 3)
```

```
while True:
    np[0] = (255, 0, 0) # erste RGB
    np[1] = (0, 128, 0) # zweite RGB
    np[2] = (0, 0, 64) # dritte RGB
    np.show()
```

Die Tasten des Calliope mini

Der Calliope mini verfügt über zwei programmierbare Tasten, A und B, sowie über vier TouchPins, die mit Python gesteuert werden können :
Befehle unter: Referenz - Eingaben

Taste wird gedrückt

Wähle Taste:

A



```
while True:
    if button_a.is_pressed():
        display.scroll('A')
```

Touchpins

Mehr ▾

Die Pins P0, P1, P2 und P3 können als Berührungssensoren...

Wähle Pin:

Pin P0



```
while True:
    if pin0.is_touched():
        display.set_pixel(2,2,9)
        sleep(1500)
        display.clear()
```


Sensoren nutzen

Der Calliope mini verfügt über verschiedene interne Sensoren, die mit Python einfach ausgelesen werden können:

Befehle unter: Referenz - Eingaben

Temperatursensor: `temperature()`

Beschleunigungssensor: `accelerometer.get_x()`

Lichtsensor: `read_light_level()`

Lautstärkesensor: `microphone.sound_level()`

Kompass: `compass.heading()`

Gesten: `accelerometer.was_gesture('shake')`

Zur Verfügung stehende externe Sensoren und Aktoren

- | | |
|--|--|
| 1. Ultraschallsensor (eB, 1,5€-5€) | 1. 180° Servo-Motor (FT90B) (eB, 5€) |
| 2. BME 680 Temperatur- und Feuchtigkeitssensor (eB, 15€ - 22€) | 2. 360° Servo-Motor (FT90R) (eB, 5€) |
| 3. Externer Taster (P, 2€) | 3. Gleichstrommotor mit Propeller (M, 2€ - 3€) |
| 4. Drucksensor (P, 5€ - 15€) | 4. 4Ziffern-Display (eB, 3€ - 8€) |
| 5. Tastermodul (P, 2€) | 5. LED-Lichtleiste (30 LED) (B, 5€) |
| 6. Lichtsensor(P, 2€) | 6. LED-Matrix WS2812 (8x8 LED) (B, 3€- 5€) |
| | 7. Ampel (P, 1€ - 5€) |

B
eB
P
M

Modul importieren
Projekt-Modul hinzufügen – Modul importieren
PIN-Befehle unter API – Calliope mini
Befehle unter Referenz - Motor

Ultraschallsensor

1. Anschluss an GROVE A1 oder Pin
2. Unter Projekt Modul Ultraschallsensor auswählen
3. Modul importieren
4. Folgende Methoden sind vorhanden
`measure_in_cm(pin)`
`measure_in_inch(pin)`

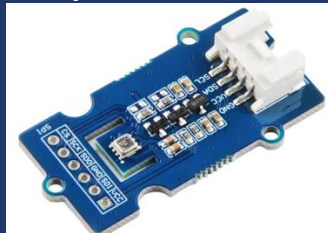
The screenshot shows the CALLIOPE mini IDE interface. On the left, a sidebar contains icons for 'Referenz', 'Ideen', and 'API'. The main area displays a project named 'ultraschall' with a list of modules: 'main.py', 'BME680.py', 'Servo.py', and 'Ultraschallsensor.py'. Below this list are buttons for 'Dateiverknüpfung' and 'Mehr erfahren...'. On the right, a code editor shows the following Python code:

```
1 # Imports go at the top
2 from calliopemini import *
3 from Ultraschallsensor import *
4
5 # Code in a 'while True:' loop repeats forever
6 while True:
7     print(measure_in_cm(pin_A1_RX))
8
```

At the bottom, a terminal window shows the output 'Auf Calliope mini überspielt ✓' and a button 'Serielle Daten ausblenden'. The terminal also displays a series of '384' values.

Feuchte-, Temperatur- und Luftdrucksensor

1. Anschluss an GROVE A0
2. Unter Projekt Modul BME680 auswählen
3. Modul importieren
`import BME680` oder
`from BME680 import *`
4. Folgende Methoden sind vorhanden
`get_temperature(calib)`
`get_pressure(calib)`
`get_humidity(calib)`



```
3 from BME680 import *
4
5 chip_id = read_register(0xD0)[0]
6 if chip_id != 0x61:
7     raise RuntimeError("Unerwartete Chip ID!")
8
9 calib = load_calibration()
10 configure_sensor()
11 write_register(0xE0, 0xB6)
12 sleep(10)
13 configure_sensor()
14
15 while True:
16     print("Temperatur:", get_temperature(calib), "°C")
17     print("Luftdruck:", get_pressure(calib), "hPa")
18     print("Luftfeuchtigkeit:", get_humidity(calib), "%")
19     sleep(2000)
```

Auf Calliope mini überspielt ✓

Serielle Daten ausblenden

```
Luftfeuchtigkeit: 0.0 %
Temperatur: 27.3 °C
Luftdruck: 981.34 hPa
Luftfeuchtigkeit: 0.0 %
```

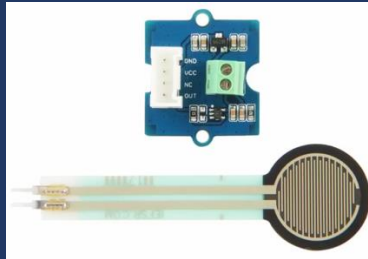
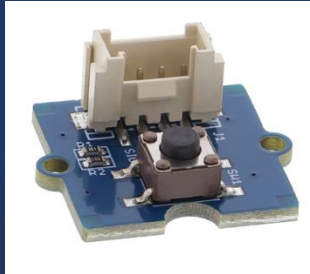
Drucksensor und Taster

1. Anschluss an GROVE A1 oder Pin
2. Abfrage der Sensorwerte über pin_A1_RX
3. Taster liefert digitale Werte 0/1
4. Drucksensor liefert analoge Werte (0-1024)

```
while True:  
    display.scroll(pin_A1_RX.read_digital())
```

```
while True:  
    display.scroll(pin_A1_RX.read_analog())
```

Befehle unter: API-Calliope mini



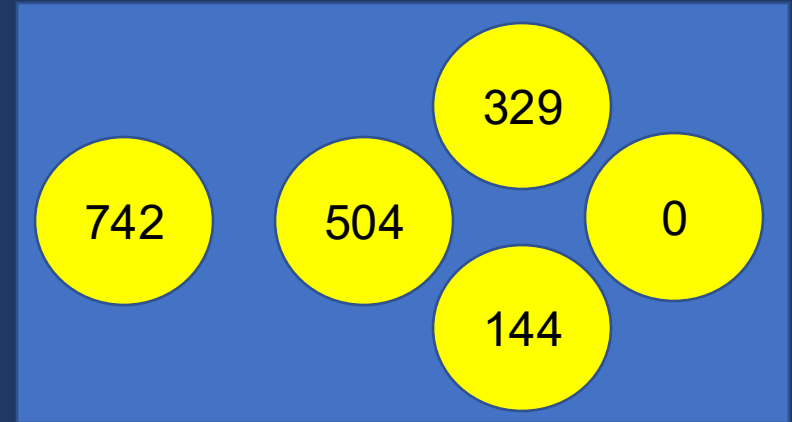
Tastermodul

Anschluss mit Lüsterklemmen:

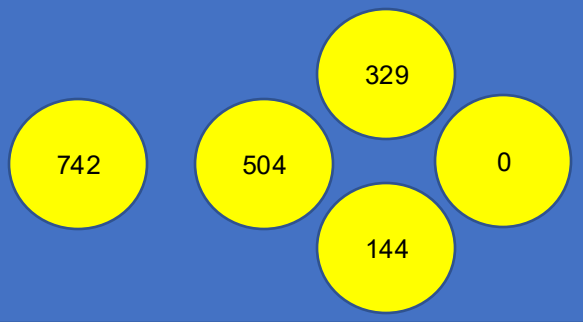
- Rot von VCC an VCC
- Schwarz von GND an GND
- Gelb von OUT z.B. an P0 (PIN 0)

1. Jede Taste hat einen anderen Wert
2. Alle Werte werden über einen Pin ausgelesen
3. Zu Begin: für jede Taste den Wert bestimmen

```
display.scroll(pin0.read_analog())
```

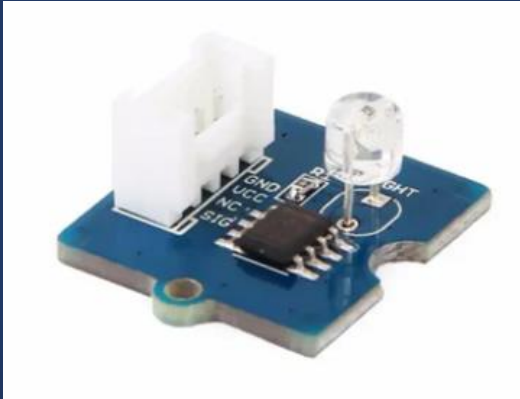


```
while True:
    #display.scroll(pin0.read_analog())
    if pin0.read_analog()>100 and pin0.read_analog()<200:
        display.show(4)
        sleep(100)
    if pin0.read_analog()>300 and pin0.read_analog()<400:
        display.show(2)
        sleep(100)
    if pin0.read_analog() >400 and pin0.read_analog()<600:
        display.show(1)
        sleep(100)
    if pin0.read_analog()<100:
        display.show(3)
        sleep(100)
    if pin0.read_analog()>600 and pin0.read_analog()<800:
        display.show(0)
        sleep(100)
```



Lichtsensord

1. Anschluss an GROVE A1 oder Pin
2. Abfrage der Sensorwerte über
z.B. pin_A1_RX
3. Lichtsensor liefert analoge Werte
(0-1024)



```
while True:  
    display.scroll(pin_A1_RX.read_analog())
```

180° & 360°- Servomotor



1. Anschluss an Pin
2. Unter Projekt servo auswählen
3. Alle (*) Funktionen und Klassen des Moduls Servo importieren
`from Servo import *`
4. Folgende Methoden sind vorhanden
`set_servo_angle(pin14, 0)` für 180°
`set_servo_speed(pin9, 100)` für 360°

```
from calliopemini import*
from Servo import *

while True:
    if button_a.is_pressed(): #180° Servo an C14
        set_servo_angle(pin14,0)
        sleep(1000)
        set_servo_angle(pin14, 180)
        sleep(1000)

    if button_b.is_pressed(): #360° Servo an C9
        set_servo_speed(pin9, 100)
        sleep(2000)|
        set_servo_speed(pin9, 0)
```

Gleichstrommotor

Anschluss mit Lüsterklemmen:

- Rot an M0+
- Schwarz an M0-

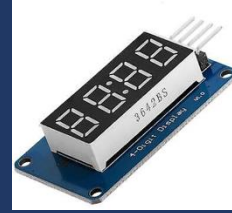
Befehle unter
Referenz - Motoren



```
from calliopemini import *  
pin_M_MODE.write_digital(1) # Motoren einschalten  
pin_M0_DIR.write_digital(1) # Laufrichtung für M0 festlegen
```

```
while True:  
    pin_M0_SPEED.write_analog(1023) # M0 wird auf volle Geschwindigkeit  
    sleep(500)  
    pin_M0_SPEED.write_analog(500) # M0 wird auf halbe Geschwindigkeit  
    sleep(500)  
    pin_M0_SPEED.write_analog(0) # M0 wird auf 0 Geschwindigkeit  
    sleep(500)  
    pin_M0_SPEED.write_analog(500) # M0 wird auf halbe Geschwindigkeit  
    sleep(500)
```

4 Ziffern-Display



1. Anschluss an A1 oder PIN
2. Unter Projekt DigitDisplay auswählen
3. Modul importieren
4. Folgende Methoden sind vorhanden
digit_display.clear_display()
digit_display.show_letter_at('2', 1)
digit_display.show_number(1234)

```
from calliopemini import*
from DigitDisplay import *

# Initialize the 4-digit display
digit_display = TM1637(pin_A1_RX, pin_A1_TX)

# Beispiel zur Verwendung
while True:
    digit_display.clear_display()
    digit_display.show_letter_at('C', 0)
    digit_display.show_letter_at('O', 1)
    digit_display.show_letter_at('2', 2)
    digit_display.show_letter_at('-', 3)
    sleep(1000)
    digit_display.clear_display()
    digit_display.show_number(1234)
    sleep(1000)
```

LED-Leiste (30 LEDs) Calliope mini

Anschluss mit Lüsterklemmen:

- Rot an VCC
- Schwarz an GND
- Gelb (Grün) z.B. an P0 (PIN 0)

1. Modul importieren
import neopixel
2. Anzahl der LEDs festlegen
3. Pin festlegen

```
from calliopemini import*
import neopixel

n = 30
np = neopixel.NeoPixel(pin0, n)

np.fill((255,0,0)) # füllt alle Pixel mit der Farbe rot
np.show()
```

Einzelne LEDs anschalten

```
n = 30
np = neopixel.NeoPixel(pin0, n)

np[0] = (255, 0, 0) # 1. RGB-LED auf rot, voll
np[10] = (0, 128, 0) # 11. RGB-LED auf grün,
np[15] = (0, 0, 64) # 16. RGB-LED auf blau,
np.show()
```


LED-Matrix (8x8 LEDs) Calliope mini

Anschluss mit Lüsterklemmen:

- Rot an VCC
- Schwarz an GND
- Gelb (Grün) z.B. an P0 (PIN 0)

1. Modul importieren
import neopixel
2. Anzahl der LEDs festlegen
3. Pin festlegen

```
n = 64
np = neopixel.NeoPixel(pin0, n)

np.fill((255,0,0)) # füllt alle Pixel mit der Farbe rot
np.show()
```

Einzelne LEDs anschalten

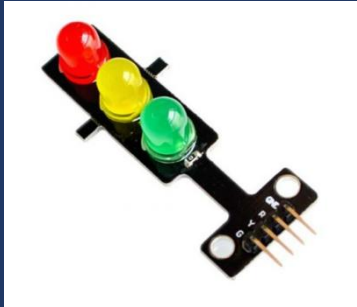
```
n = 64
np = neopixel.NeoPixel(pin0, n)

np[0] = (255, 0, 0) # 1. in 1. Zeile RGB-LED auf rot
np[10] = (0, 128, 0) # 3. LED in 2. Zeile auf grün
np[53] = (0, 0, 64) # 5. LED 6. Zeile auf blau
np.show()
```

Ampel

Anschluss mit Krokodilklemmen oder Jumperkabel:

- 3V an VCC
- Rot an Pin0
- Gelb an Pin1
- Grün an Pin2



```
from calliopemini import *  
pin0.write_digital(0)  
pin1.write_digital(0)  
pin2.write_digital(0)
```

```
while True:  
    pin0.write_digital(1)  
    sleep(1000)  
    pin0.write_digital(0)  
    sleep(500)  
    pin1.write_digital(1)  
    sleep(1000)  
    pin1.write_digital(0)  
    sleep(500)  
    pin2.write_digital(1)  
    sleep(1000)  
    pin2.write_digital(0)  
    sleep(500)
```

Praxisphase

Materialien:

- Präsentation mit Code-Beispielen mit QR-Code downloaden
- A4-Seite mit Übersicht der zur Verfügung stehenden Aktoren und Sensoren

