

TER-MAAT-36 — Iron Dome

GABARIT · 9-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

Découper **Plier** « segment i/N » = à assembler bout à bout

Socle · 20 × 15 cm

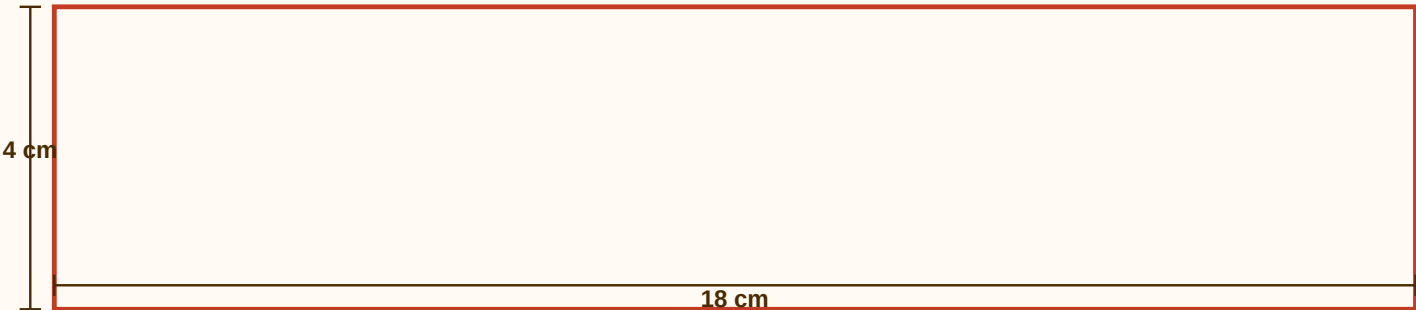


TER-MAAT-36 — Iron Dome

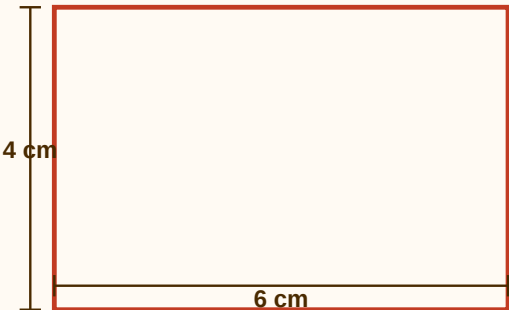
GABARIT · 9-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

Découper **Plier** « segment i/N » = à assembler bout à bout

Bras du lanceur · 18 × 4 cm



Support du capteur · 6 × 4 cm



Notes de montage

- Découper le socle en carton (20 × 15 cm)
- Découper le bras porte-lanceur (18 × 4 cm)
- Découper un petit support pour le capteur à ultrasons (6 × 4 cm)

TER-MAAT-36 — Iron Dome

GABARIT · 9-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

 **Découper**  **Plier** « segment i/N » = à assembler bout à bout

Matériel à préparer

Trois origines : ce que fournit le kit, ce qui se récupère à la maison, ce qui s'achète en ligne.

N°	Élément	Qté	Origine	Référence exacte pour se le procurer
1	Carton	1	Maison ou kit	carton 2 mm, plaque 30 × 40 cm
2	Servo	1	Kit Arduino Avancé	servo SG90, 180°
3	Lanceurs	1	À récupérer	selon ce que vous avez
4	Capteur HC-SR04	1	À récupérer	selon ce que vous avez
5	Arduino	1	Kit Arduino Avancé	Arduino Uno R3, câble USB

Avant de commencer

- Pose tout sur la table : une fois la colle ouverte, on ne cherche plus.
- Imprime le gabarit à 100 %, sans ajustement ni mise à l'échelle.
- Vérifie la pile et le câble USB avant de monter l'électronique.
- Range les composants par repère : Arduino, driver, module, moteurs.

Fourni par : [Kit Arduino Avancé](#). Le reste se récupère à la maison.

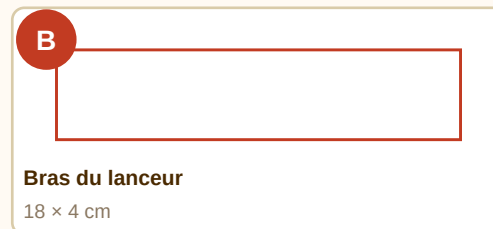
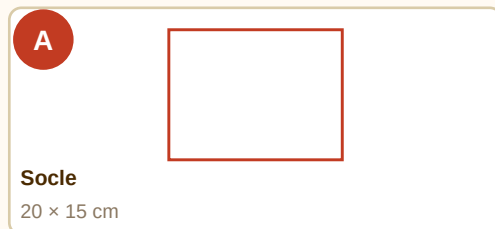
Astuce d'achat : regrouper les composants sur une seule commande coûte souvent moins cher que les frais de port séparés.

TER-MAAT-36 — Iron Dome

GABARIT · 9-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

 **Découper**  **Plier** « segment i/N » = à assembler bout à bout

Les pièces, puis le montage



Ordre de montage

- ☐ 1. Construire la base
- ☐ 2. Fixer le servo et les lanceurs
- ☐ 3. Câbler capteur ultrasons (Trig D9, Echo D10) et servo (D11)
- ☐ 4. Téléverser et tester

Comment ça marche

Le capteur à ultrasons mesure la distance de l'objet qui approche ; quand il est assez près, le servo fait basculer le lanceur : détecter puis réagir.

Les notes de coupe et de montage sont page précédente.