

TER-MAAT-39 — Suiveur de ligne

GABARIT · 8-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

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

Châssis · 20 × 12 cm

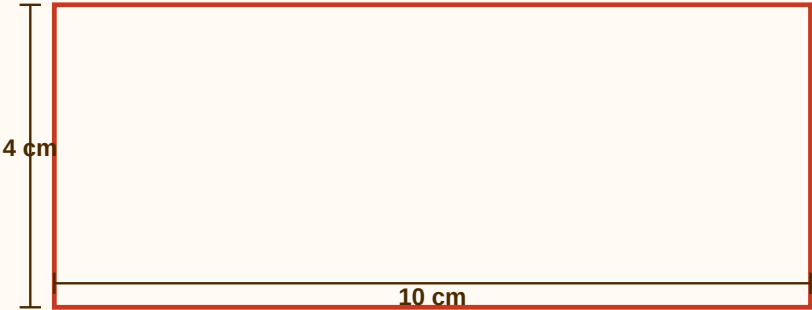


TER-MAAT-39 — Suiveur de ligne

GABARIT · 8-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

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

Support des capteurs IR · 10 × 4 cm



Notes de montage

- Découper le châssis en carton (20 × 12 cm)
- Découper le support avant des capteurs IR (10 × 4 cm)
- Percer 2 trous Ø 0,8 cm espacés de 6 cm dans le support pour les capteurs

TER-MAAT-39 — Suiveur de ligne

GABARIT · 8-12 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	moteurs + roues	2	Kit Arduino Avancé	moteur TT 1:48 + roue 65 mm
3	Arduino	1	Kit Arduino Avancé	Arduino Uno R3, câble USB
4	Driver L298N	1	Kit Arduino Avancé	module L298N, double pont H, 2 A
5	capteurs IR	2	À récupérer	selon ce que vous avez

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.

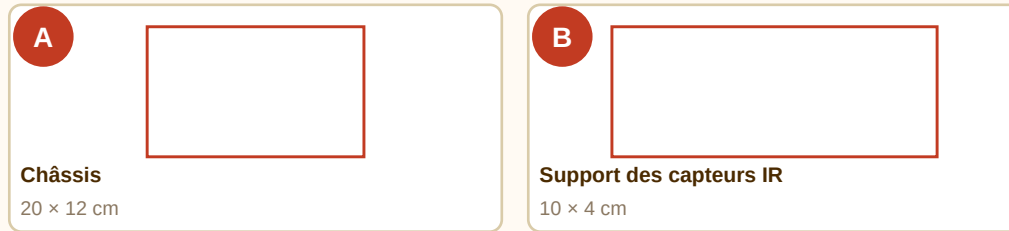
Astuce d'achat : regrouper les composants sur une seule commande coûte souvent moins cher que les frais de port séparés.

TER-MAAT-39 — Suiveur de ligne

GABARIT · 8-12 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. Découper le châssis
- ☐ 2. Fixer les moteurs et roues
- ☐ 3. Monter L298N
- ☐ 4. Fixer les capteurs (gauche D2, droit D3) et tester

Comment ça marche

Le noir absorbe la lumière des capteurs IR, le blanc la renvoie : le robot compare ses 2 capteurs gauche et droit et tourne pour rester sur la ligne.

Les notes de coupe et de montage sont page précédente.