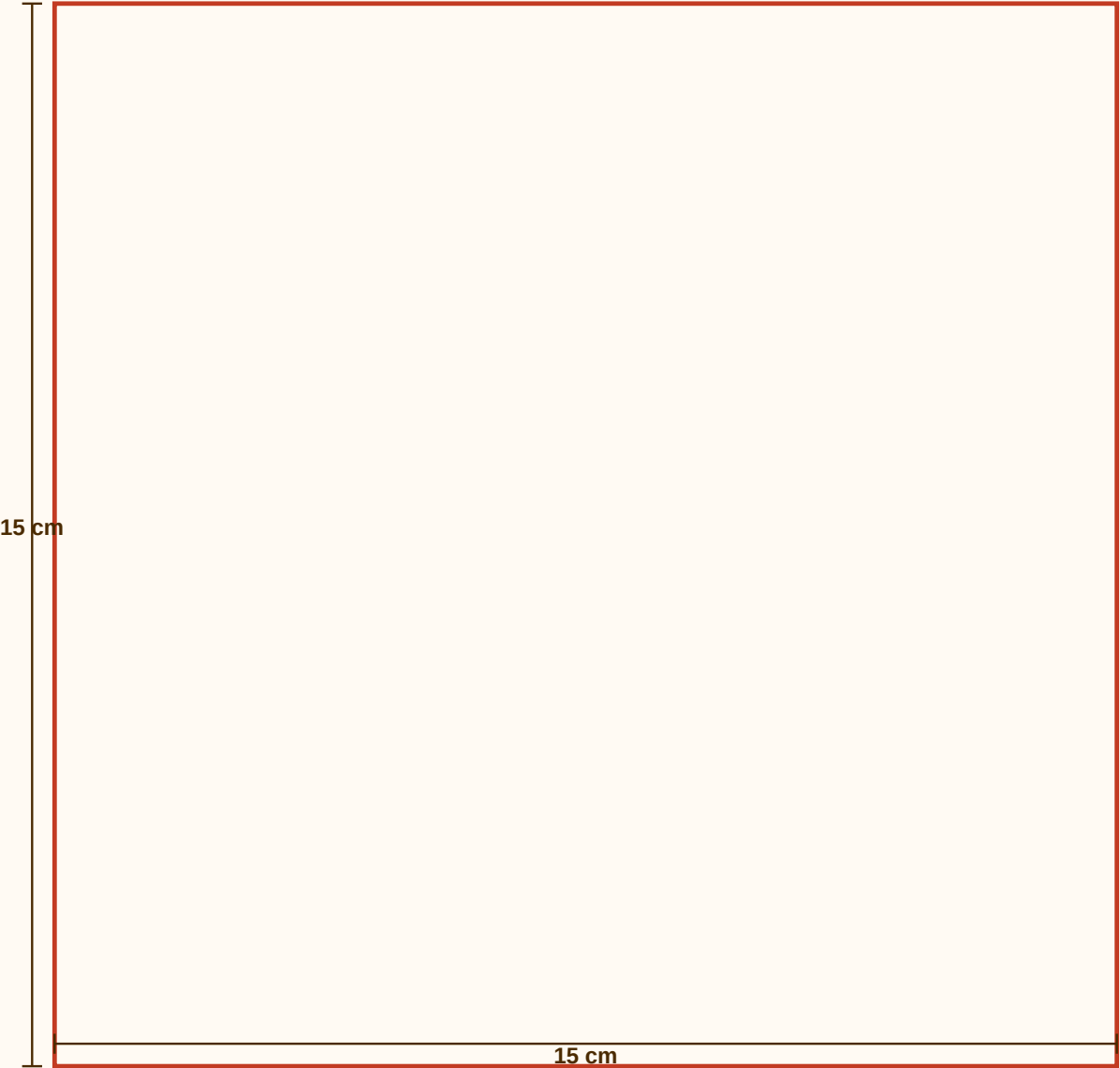


TER-MAAT-41 — Bras pas à pas

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

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

Socle · 15 × 15 cm



TER-MAAT-41 — Bras pas à pas

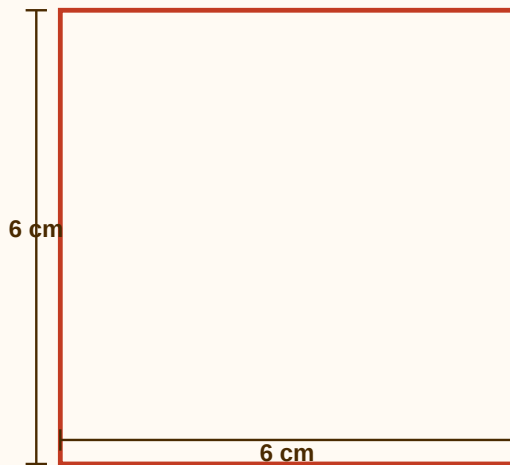
GABARIT · 9-12 ans · ÉCHELLE 1:1 (imprimer à 100 %) · cotes en cm

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

Bras · 18 × 4 cm



Support du moteur · 6 × 6 cm



Notes de montage

- Découper le socle en carton (15 × 15 cm)
- Découper le bras (18 × 4 cm)
- Découper le support du moteur pas-à-pas (6 × 6 cm)
- Percer 1 trou Ø 0,5 cm au centre du support pour l'axe du moteur

TER-MAAT-41 — Bras pas à pas

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	Moteur pas-à-pas	1	Kit Arduino Avancé	moteur pas-à-pas 28BYJ-48 + driver
3	Driver DRV8825	1	À récupérer	selon ce que vous avez
4	Joystick	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.

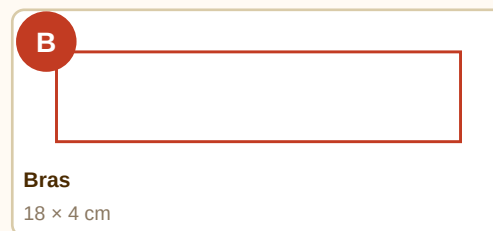
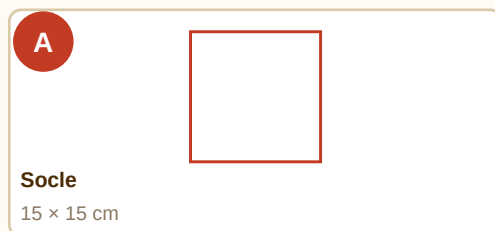
Astuce d'achat : regrouper les composants sur une seule commande coûte souvent moins cher que les frais de port séparés.

TER-MAAT-41 — Bras pas à pas

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 le bras
- ☐ 2. Monter le moteur sur la base
- ☐ 3. Câbler DRV8825 (STEP/DIR) et joystick (X A0, Y A1)
- ☐ 4. Téléverser et contrôler

Comment ça marche

Le moteur pas-à-pas avance par petits pas très précis : plus on pousse le joystick, plus il reçoit d'ordres et plus le bras tourne loin.

Les notes de coupe et de montage sont page précédente.