

ROBOT MULTISOFT

FICHE N° 261

PRÉSERVER
SAUVEGARDER
VALORISER

Période de fabrication : 1975-1999

Fabricant : Multisoft

Domaines : Physique

Sous-domaines : Electronique

Organisme : Institut national des sciences appliquées (INSA)

Ville : Toulouse

Modèle :

Matériaux :

Description

Le robot Multisoft, cousin du robot Youpi, est conçu pour être un support de formation à la robotique : manipulation, calcul de trajectoire, simulation, intelligence artificielle, bibliothèque de mouvement, etc ... Le robot Multisoft pouvait être utilisé avec tout type de micro-ordinateur par connexion à un port parallèle classique et une programmation facile à l'aide de divers logiciels. Le bras du robot présente cinq axes, ou degrés, de liberté en déplacement sphérique de dimension humaine. Il n'utilise que des moteurs pas à pas de 0,1 mm de résolution. En bout de pince, la charge maximal s'élève à 400 g et la vitesse maximale à 40 degrés par seconde sur tous les axes.

Utilisation

La structure du bras robuste et ouverte est adaptée à l'observation des principes de transmission. Ce robot a été en particulier utilisé dans un système de reconnaissance de forme.



Pour nous citer :

Base de la Mission nationale de sauvegarde et de valorisation du patrimoine scientifique et technique contemporain, PATSTEC, Robot Multisoft (Multisoft),
<https://www.patstec.fr/ressources/objets/detail?id=6628>, consulté le 2026-07-24