

# 大型六脚ロボットによる適応的行動獲得システムの開発

– 柔軟に構造を変えるメディアプラットフォームロボット –

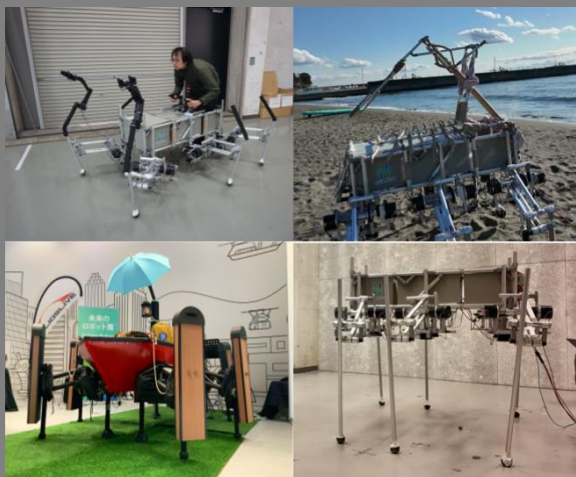
イノベータ：大嶋 友香子・大嶋 悠司

担当PM：平野PM

ハルモニア・コンパス：

世界最大級のQDD（Quasi-Direct Drive）歩行六脚ロボットであり、アミューズメントやアート作品に使用されるメディアプラットフォームロボットのコンセプトモデル。様々なパフォーマンスに対応するための特徴を持つ。

柔軟に構造を変化



不整地・水辺での歩行



AIを用いたインタラクション



ハルモニウム（イノベータ兩名が所属するロボット開発チーム） ホームページ：<https://halmonium.com/>

✕ 大嶋悠司（@overs\_5121） 大嶋友香子/芝村ひばり（@skylark\_mmm）

デモ動画：① [https://x.com/skylark\\_mmm/status/2010562491760492745](https://x.com/skylark_mmm/status/2010562491760492745) ② <https://youtu.be/2r6TKuMvktA> ③ [https://x.com/W\\_Yoshizaki/status/2010563926883520956](https://x.com/W_Yoshizaki/status/2010563926883520956)