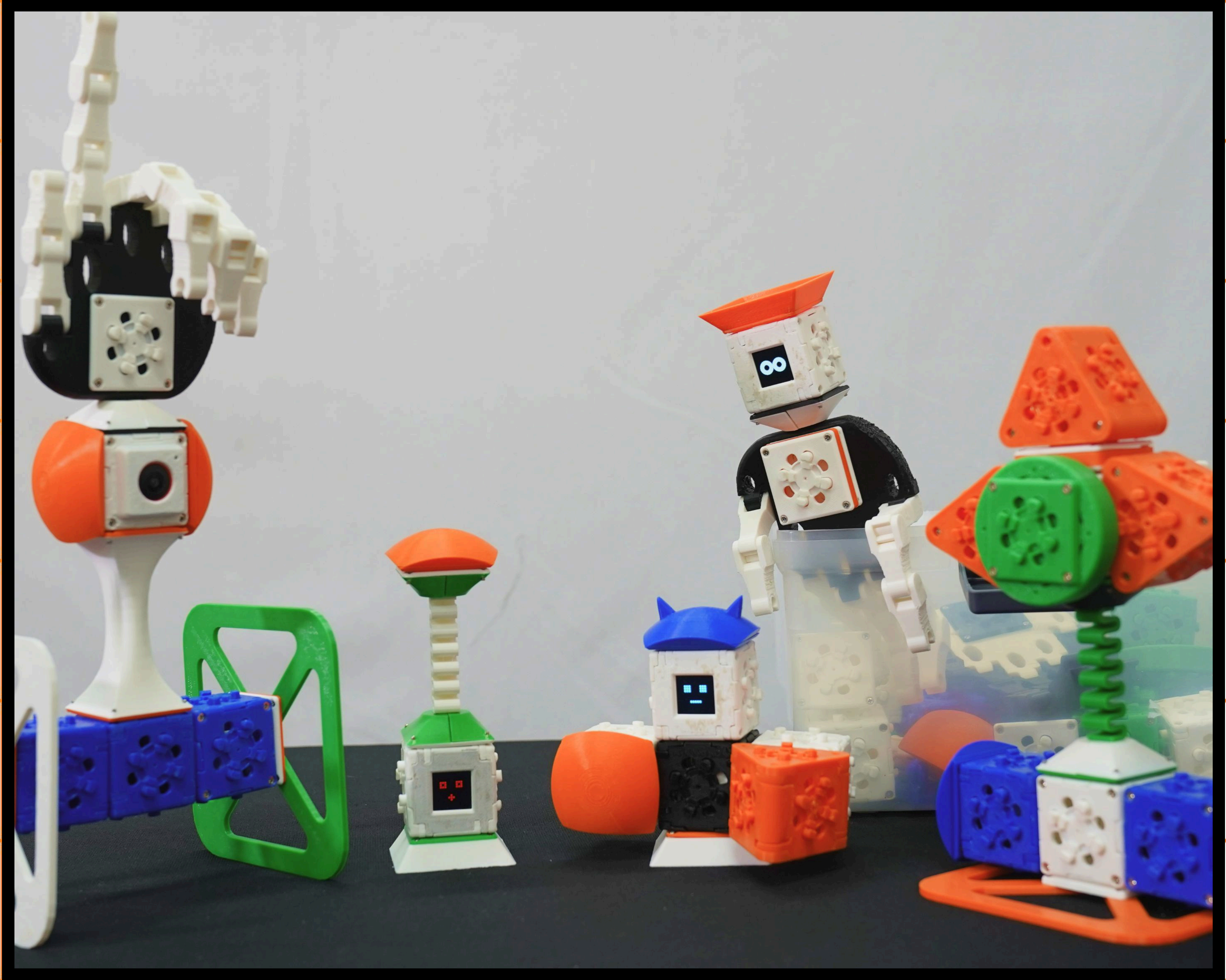
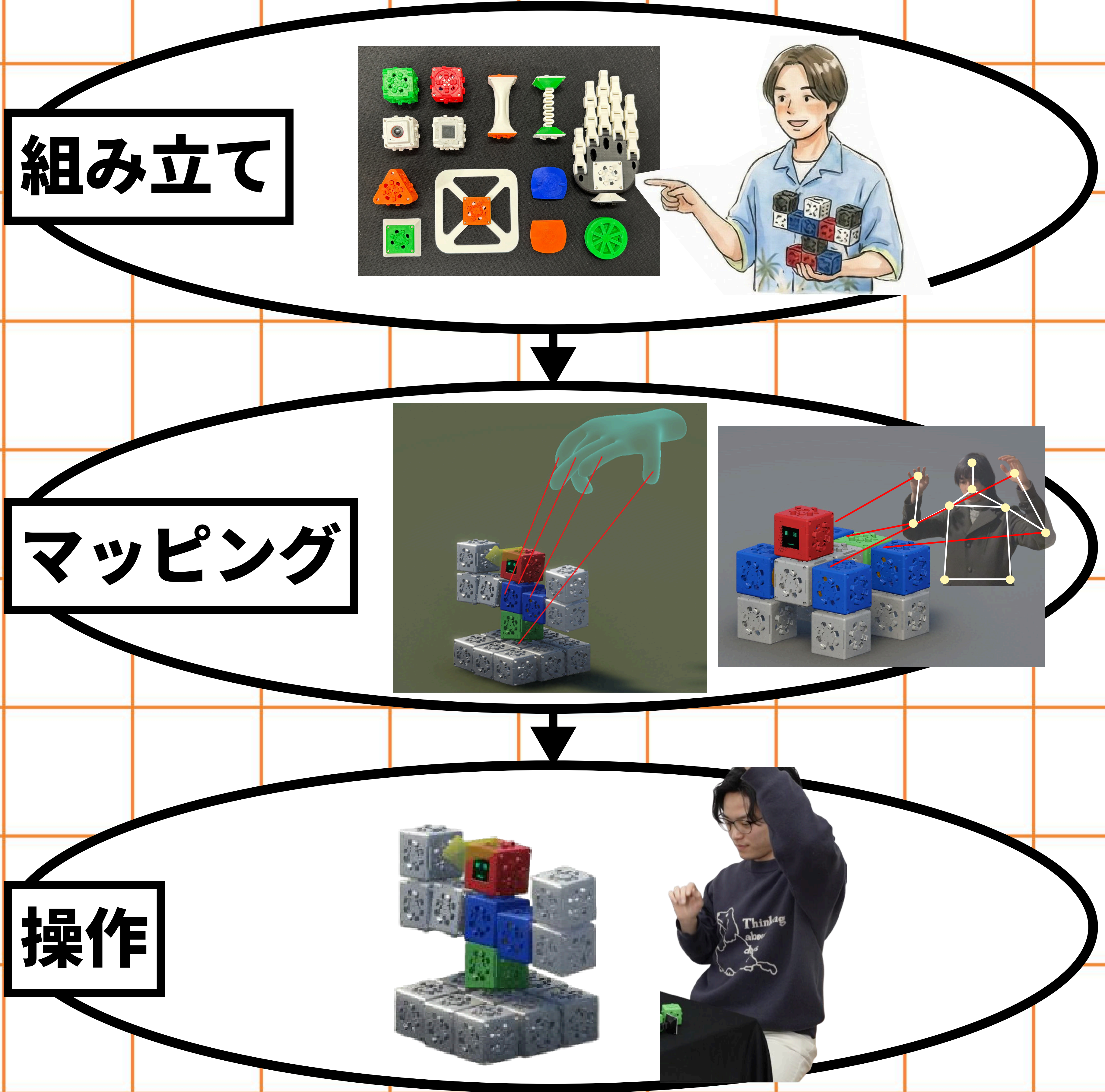
Katakko

自己表現のためのモジュール型ソーシャルロボットの開発基盤の構築

-身体で操作するモジュールロボットによる自分だけのロボット-

自分の作りたいロボットを自由に制作・操作できるモジュールロボット開発基盤



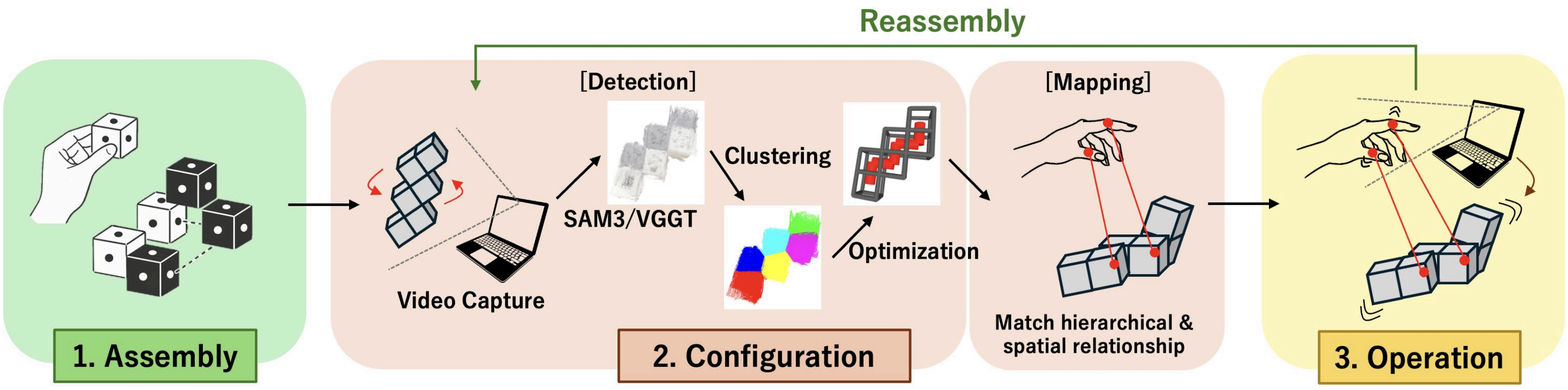


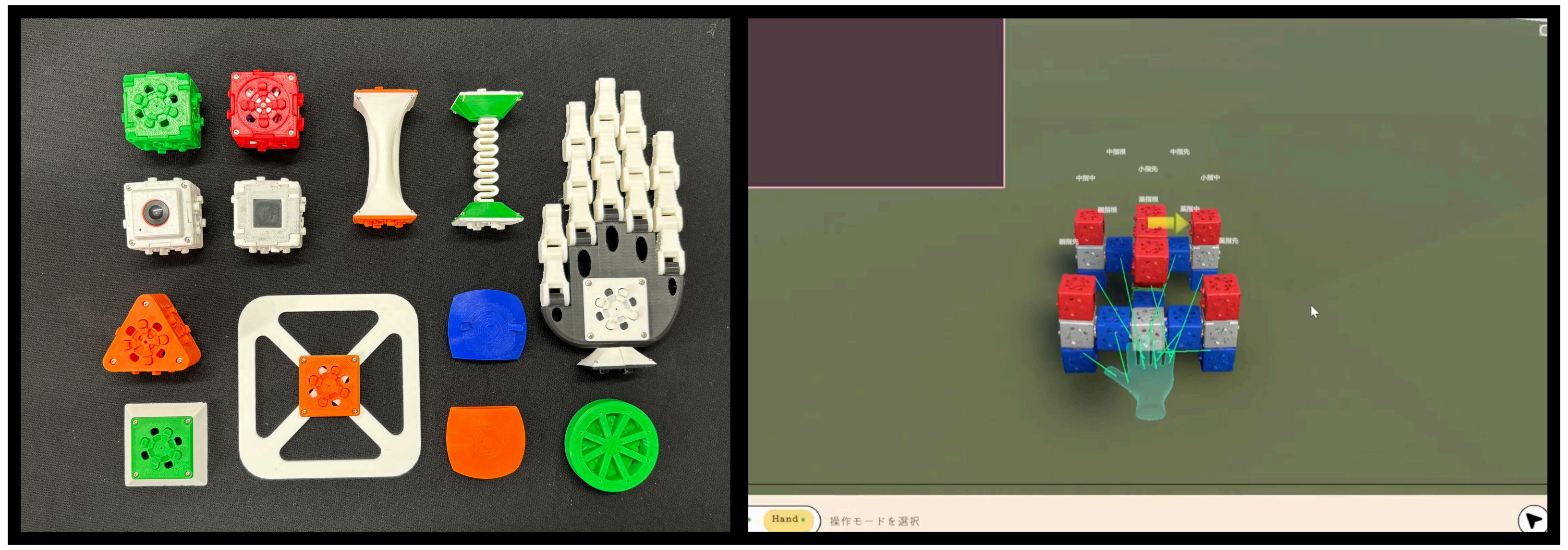
2025年度未踏IT人材発掘・育成事業

横井 総太朗，四反田 直樹，松尾 健登(東京大学情報理工学系研究科知能機械情報学専攻)

ロボットの制作・操作を一貫で実現

自分の作りたいロボットを
自由に制作・操作できる
モジュールロボット開発基盤



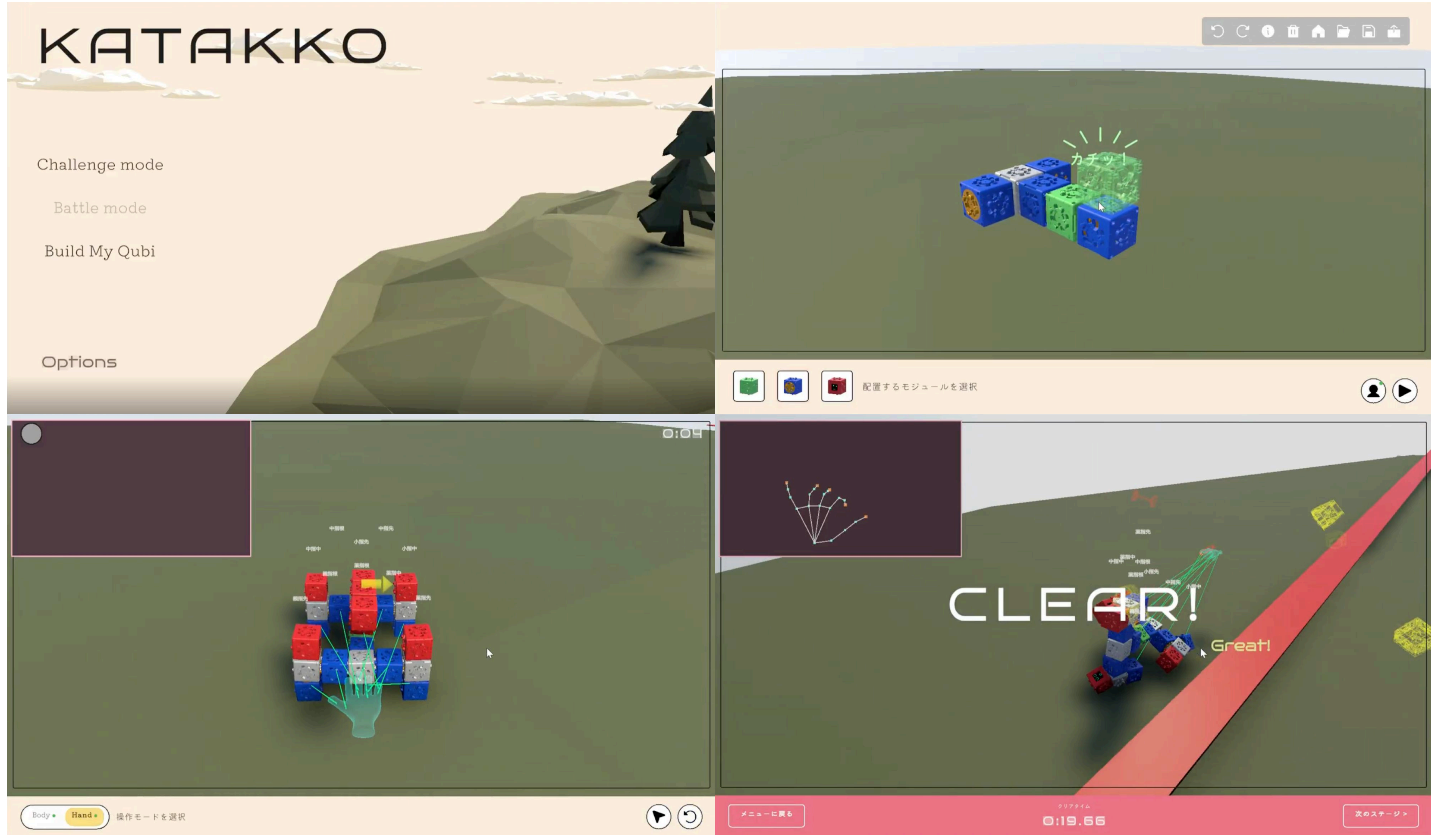


組み立て・拡張が容易なモジュールと，自動的に身体と対応するシステムによって，試行錯誤をしながら，自分の好みのロボットを操作することが可能に

広がるKatakkoの輪

展示

400人を超えるユーザが組み立て・操作を体験

バーチャルでも遊べるKattako

Unityのシミュレータの中で動くシステムを構築
ハードウェアを持たないユーザでも遊ぶことが可能