

Manuel G. Catalano è ricercatore presso l'Istituto Italiano di Tecnologia – IIT nell'ambito dell'Unità di ricerca SoftRobotics for Human Cooperation e coordina le attività del "JolInt Lab" di Bergamo, una collaborazione di trasferimento tecnologico tra IIT e Intellimech, consorzio di medie e grandi imprese meccatroniche.

I suoi principali interessi di ricerca riguardano la progettazione di sistemi di robotica soffice "soft robotics", l'interazione uomo-robot, avatar, protesi e riabilitazione. I risultati recenti dei suoi contributi sono la mano protesica SoftHand Pro; il SoftFoot Pro, un piede artificiale per persone e robot umanoidi e Alter-Ego, un robot umanoide per l'interazione fisica in contesti autonomi e teleoperati.

Il termine "soffice" riferito alla robotica (dall'inglese soft robotics) indica l'utilizzo di materiali diversi da quelli convenzionalmente usati in questo campo (metallo e plastica rigida), ma anche un approccio "soft" nell'interazioni con l'ambiente circostante e l'uomo o la morbidezza dei movimenti.

Ha conseguito la Laurea in Ingegneria Meccanica e il Dottorato in Robotica e Bioingegneria presso il Centro Ricerche E. Piaggio dell'Università di Pisa.