金子研究并开发了一套基于 WEB 的演奏机器人中控软件，使用Electron和Vue开发了人机交互良好的前端界面，使用MQTT通讯协议开发了网络数据传输模块，使用MIDI解析算法开发了音乐解析模块，并整合所有模块形成了机器人连接及控制功能模块。

印昊超研究了多种鼓转录算法，并基于此开发了鼓音乐实时转录系统软件。其中研究了卷积神经网络与循环神经网络在鼓转录项目上的效率问题；使用python、pyaudio库、librosa完成了实时录音及转录模块；使用MQTT完成了网络传输模块；使用Micropython在esp8266芯片上开发了转录后表演模块。

包峻玮研究并完成了基于Unity平台的演奏机器人的仿真工作，并开发了可视化Unity的网络通信模块。其中使用Blender进行建模工作，使用Unity对模型相关动作进行连接并给模型本身添加上控制脚本，使用触发器模型绑定乐器模型与真实音乐播放功能，使用socket编程及Networkmanager制作网络通信模块。