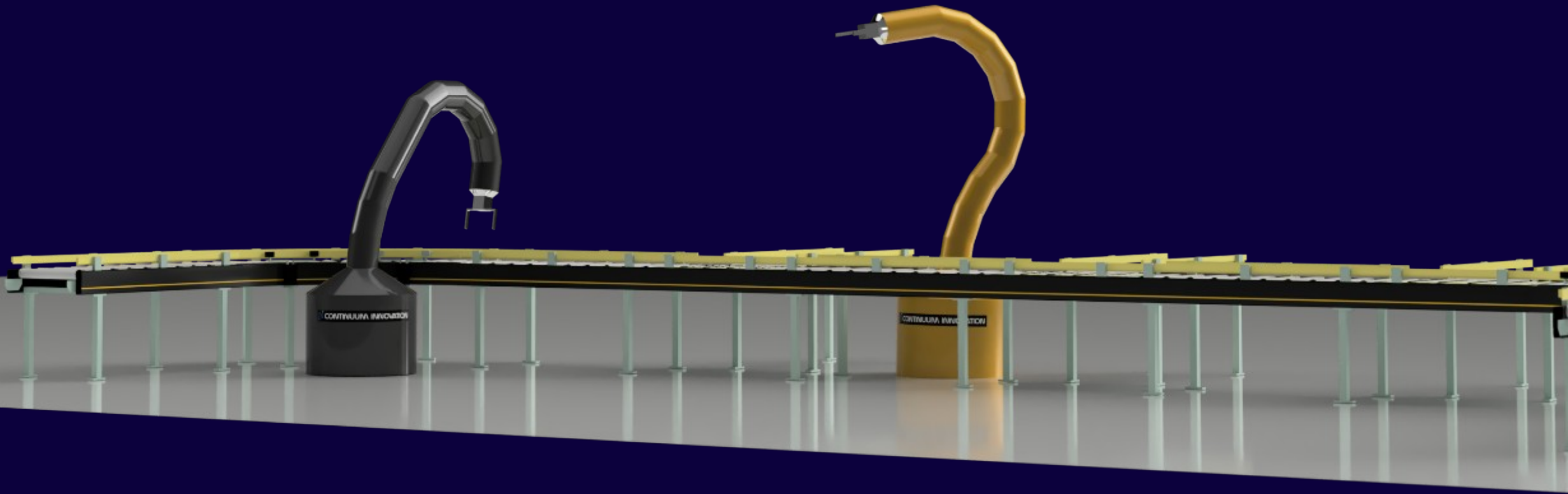


Continuum Innovation



Continuum Innovation





The benefits of the continuous mechanics outperforms other robot concepts (including humanoid) in important aspects

„the robot arm that moves like an elephants trunk“



flexible

4x
degrees
of
freedom

Quick
integratio
n

Easy
integratio
n of tools

adaptabl
e

hollow
inside,
low
center of
gravity

Efficient
collab.
with
humans

10x
lighter
arm

secure

scalable

100x size
variation

Quick
adaptation
to applicatio
n

Continuum Innovation



We are covering verticals in all industries



Surgery



Welding



Cleanroom



Harsh



Cleaning



Construction



Farming



Assembly



Food



Logistics



Pharma



Defence

Netzteil vollintegriert



- Auslegung eines Netzteils gemäß Anforderungen
- PCB Design
- Aufbau
- (thermal Design, Lüfter)
- CAN-Schnittstelle für Sensoren (Temperatur, Last)

Evaluierung und Verbesserung der Motorplatine die wir entwickelt haben



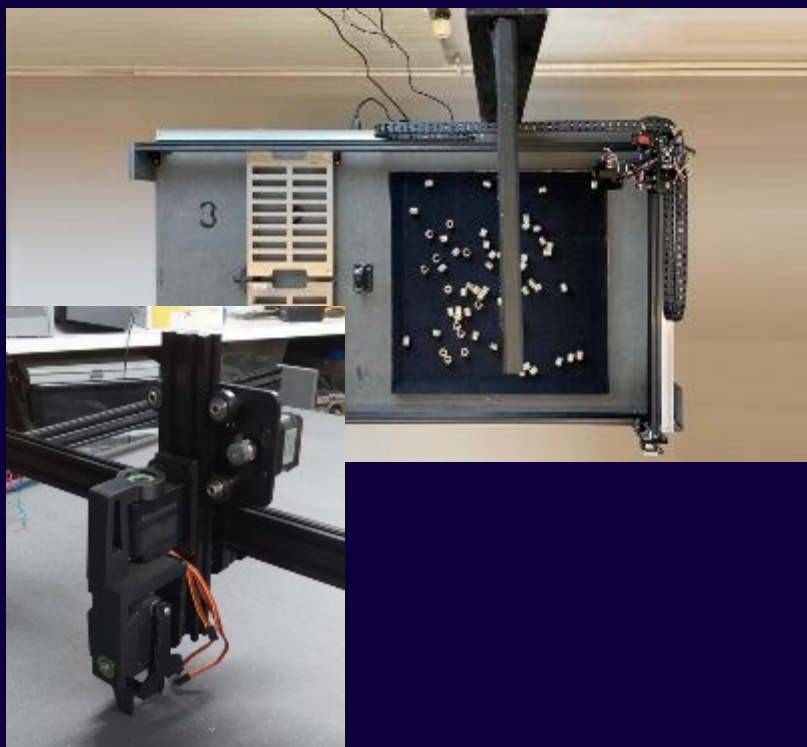
- Max. Leistungsdaten ermitteln
- mögl. Verbesserungen ermitteln
- Version 2.0

Entwicklung und Aufbau Versuchsstand für Evaluierung von Seil / Gleitlager Materialkombinationen



- Recherche möglicher Materialien
- Konzeption und Aufbau Versuchsstand für Dauertest
- Test von Materialien auf Versuchsstand

Objekterkennung im Kontext einer Pick and Place Anwendung (+ Steuerung über LLM Sprachmodell)



- Evaluierung möglicher bildgebender Sensorik
- Aufbau Versuchsstand
- Test verschiedener Objekterkennungsalgorithmen
- (Steuerung per Sprachkommando)
- <https://www.heise.de/hintergrund/Blackpicker-Pick-Place-Automat-aus-Maker-Komponenten-Teil1-6224952.html>

End-of-arm Tool mit Miniatur-Projektor als User Interface



- Evaluierung von Projektoren und Packaging
- Aufbau Prototyp
- Test von UI/UX Ideen
- Steuerung per Sprachkommando

Lastanalyse des Roboters statisch und dynamisch

- FEM-Analyse
- Portierung in kodierte Simulation (Matlab, Python)
- Analyse des Lastverhaltens auf einzelne Komponenten
 - Statisch
 - Dynamisch (Berücksichtigung Materialflex)
- Bei frei wählbarer Bewegung + Belastung + Materialien + Dimensionen
 - > Implementierung in Regelschleife
 - > Auslegung des Antriebs detaillierter möglich



Machbarkeitsanalyse: 8-beiniger Roboter mit seilgestützter Aktorik

- Systemaufbau / -prinzip
- Packaging
- Zu erwartendes Gewicht
- Dynamik
- Energiebedarf



Symbolbild



Entwicklung einer Kommunikationsplattform für Mobiltelefone auf Bluetooth Basis mit User-Interface

- SW Entwicklung auf Dev-Board
- Entwurf und Design von Platine für Funktionsintegration



Join the robot revolution

reiss@continuum-innovation.de

