



maintech -konferansen 2025



| Cortex
Robotics

PIPE INSPECTION ROBOT

GRÜNDER
ACADEMY

Validé



ANEO
BIDRAGET

NTNU SCHOOL of
ENTREPRENEURSHIP



Kort om meg



Daniel Kjøle Skogland
NTNU-Student
Gründer

Studerer: **Produktutvikling
og produksjon**

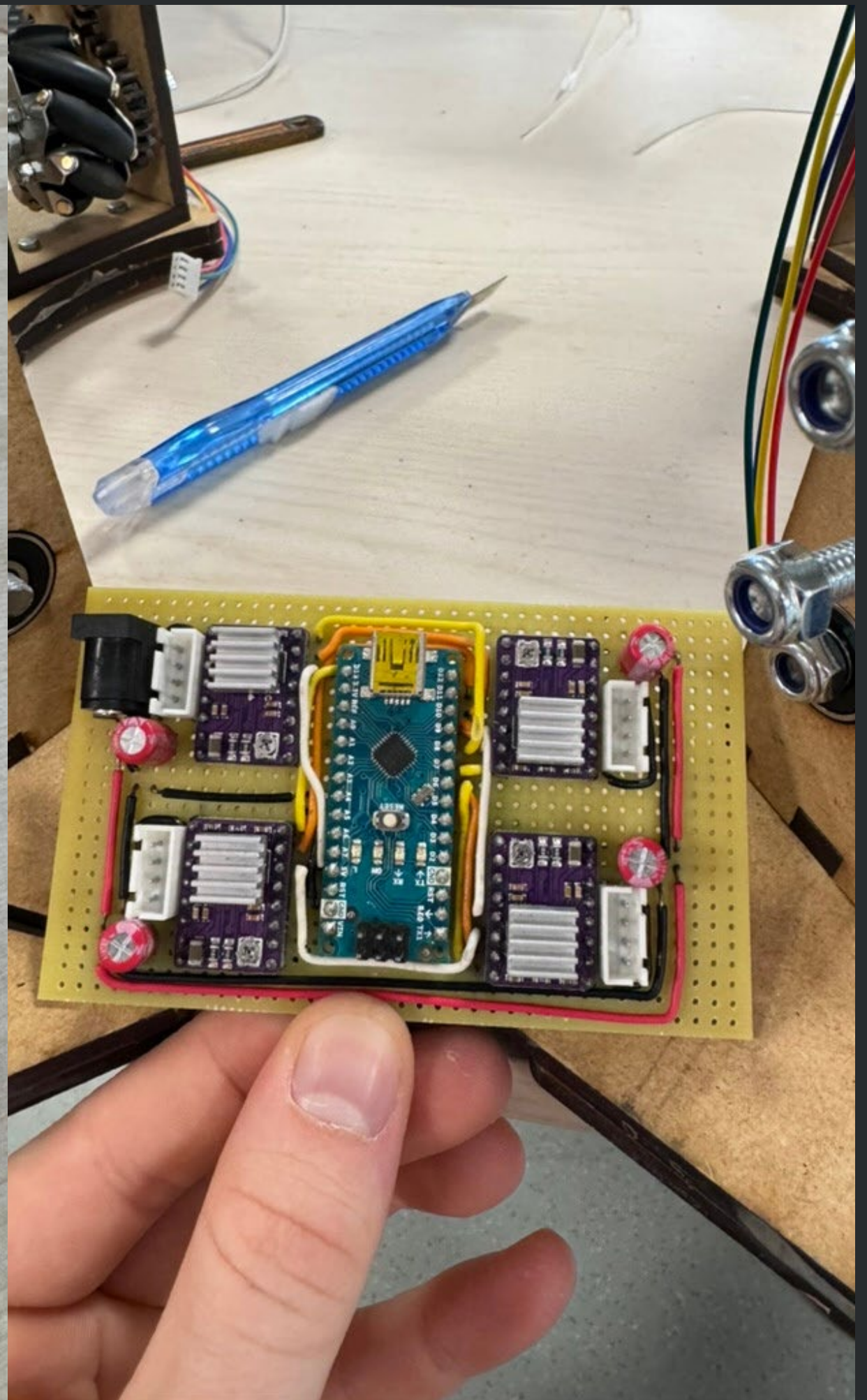
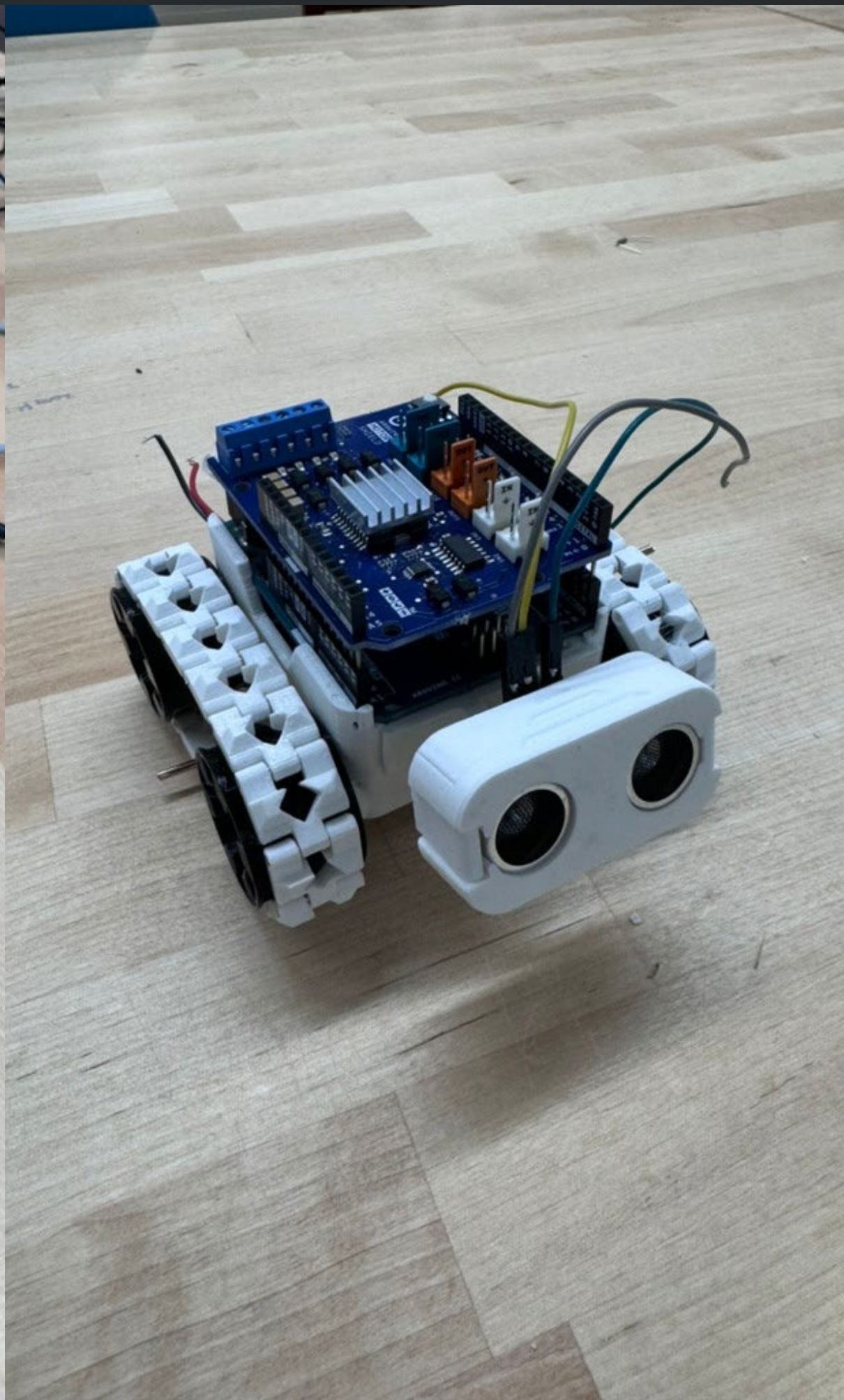
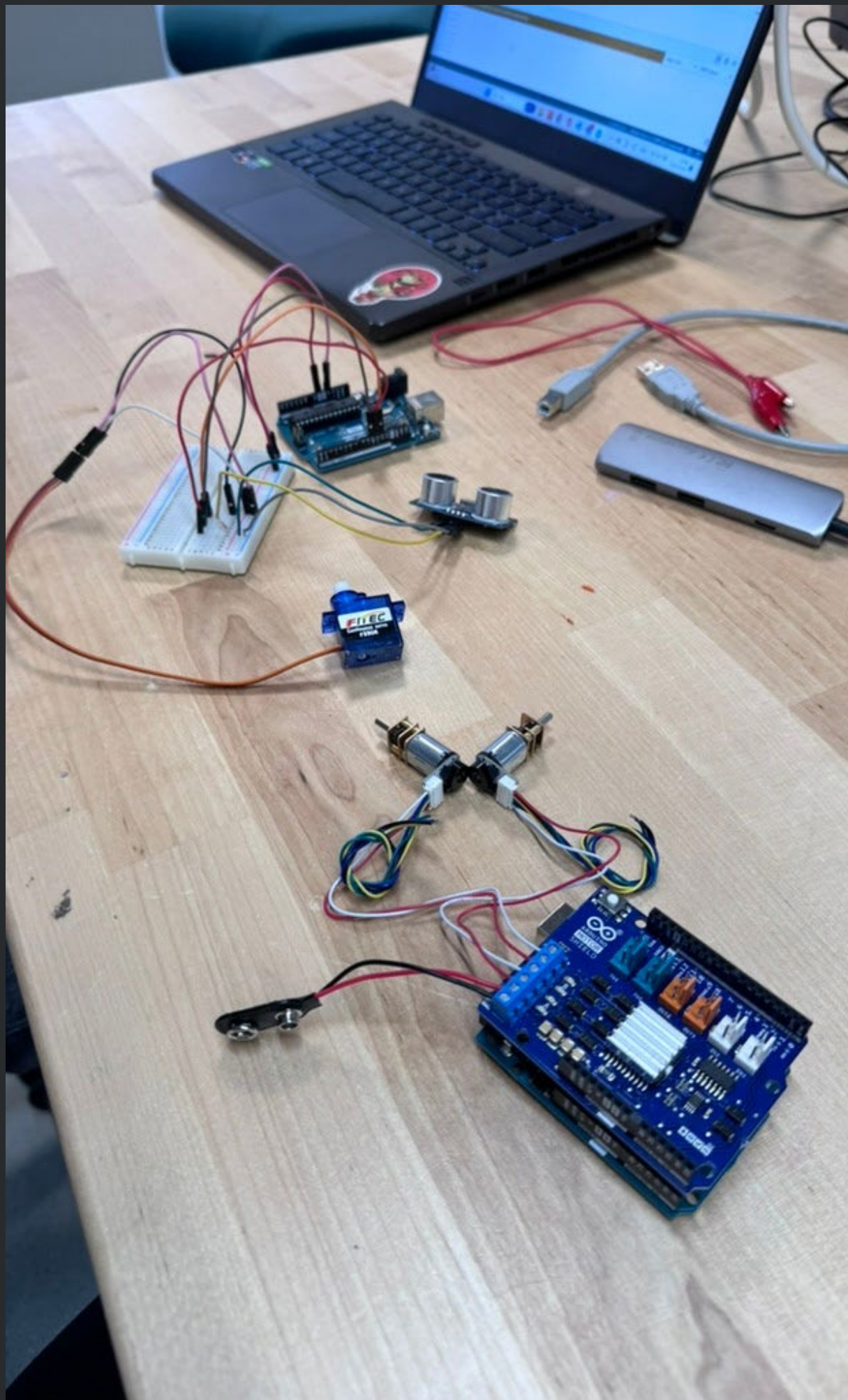
Bedre kjent som: **“Maskiningeniør”**



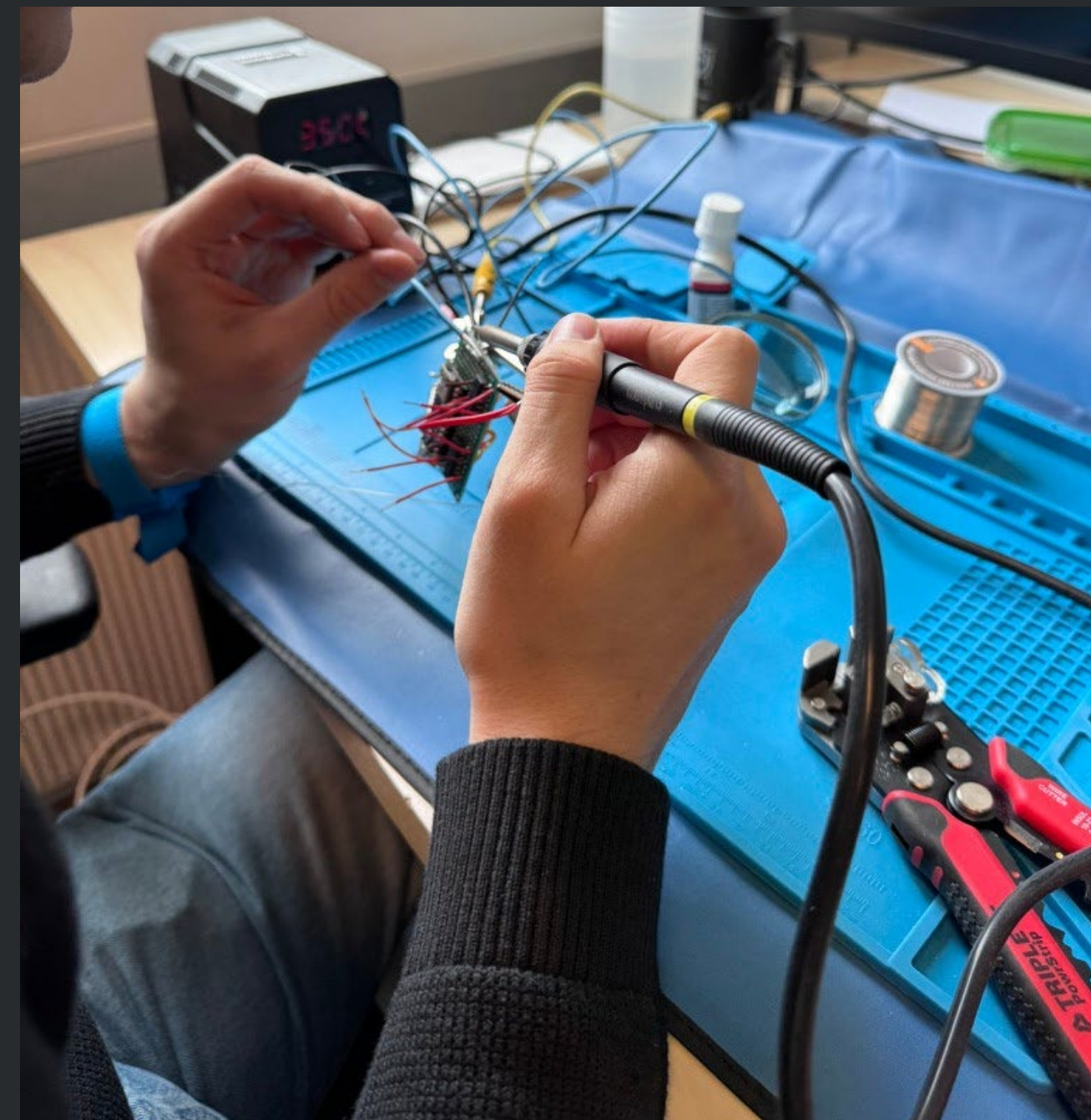
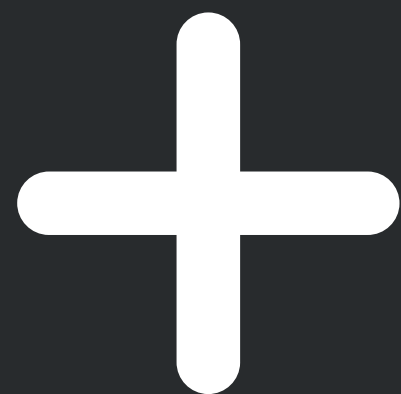
Har også fagbrev
som tømrer

GLAD I Å **LAGE**TING





$$\begin{aligned}
 & B \lim_{x \rightarrow 1} \frac{\operatorname{ctg} x - 2}{2^{11 \times 3}} Q'' & \int (x \pm a)^c & \sum_{n=1}^{\infty} & \frac{A-C}{C} \\
 & + y^2 = Z & S_3 = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} & \phi = \sqrt{\frac{\sum (x-m)^2}{n-1}} & s = \int_{t=2}^{\infty} 5t \, dt \, x^2 \\
 & \pi \approx 3,1415 & & \sin \alpha & y = \frac{\Delta x}{\Delta z} \\
 & P = r^2 \pi & (x+y)^2 = \left(\frac{y}{2}\right)^2 & \frac{\Delta x}{\Delta y} = \lim_{\Delta y \rightarrow 0} \frac{\Delta x + 2}{\Delta y - 1} & \sin x \\
 & \Delta t = T - \frac{3a}{x} & 8x = 4 - 3y^2 & (x+a)^2 = x^2 + 2ax + a^2 & f_x = \\
 & (x-y^2) & y = 2x^2 + 3x & & x_{1/2} = \frac{b \pm (a-c)}{\sqrt{2a}} \\
 & \int \frac{\sqrt{x+a^2}}{x} & & & e = 2,79 \\
 & P = \sum_{i=0}^{\infty} x_i^a & e = \cos x + \operatorname{tg} y & \tan(2a) = \frac{2 \tan(a)}{1 - \tan^2(a)} \\
 & = (y-1)^2 & \ln = \sqrt{axb} & \sum_{n=0}^{\infty} \frac{x^n}{n!} & \triangle ABC \\
 & & \sin \alpha = \frac{b}{c} & & a^2 + b^2 = c^2
 \end{aligned}$$



Teori

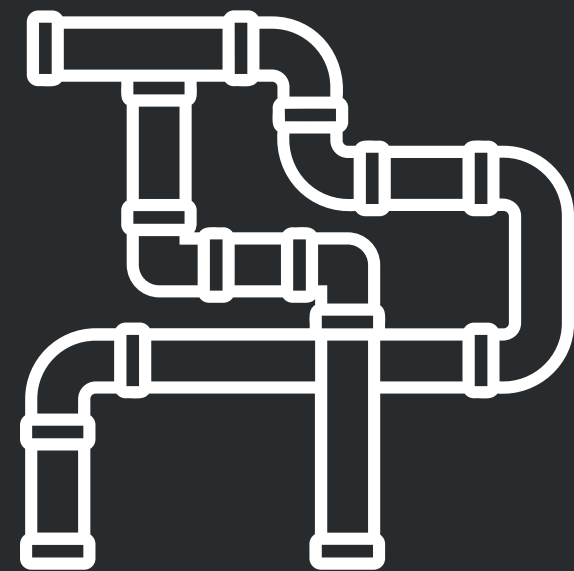
Praksis



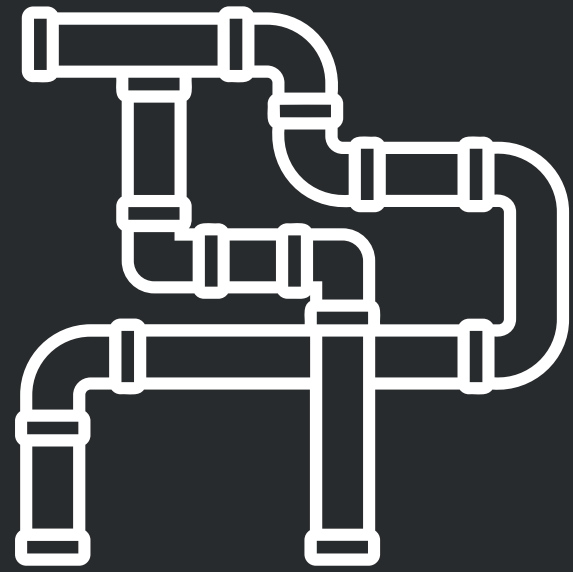
Cortex Robotics

RØRKLATRENDE ROBOT

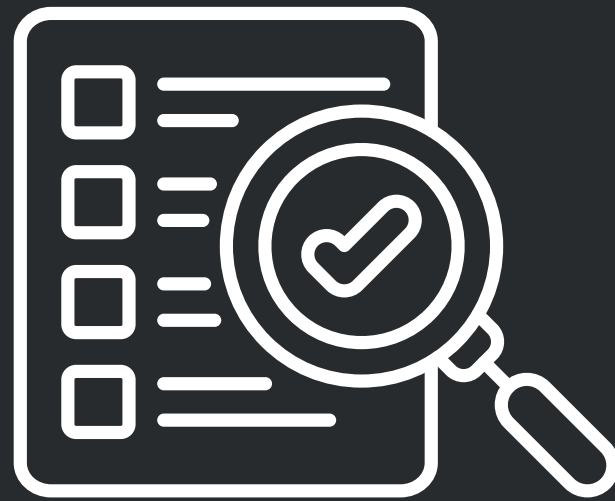
A wide-angle photograph of an industrial construction site under an overcast sky. In the foreground, numerous long, cylindrical metal pipes are neatly stacked in rows. The middle ground features several large, dark-colored industrial storage tanks, some of which are surrounded by scaffolding, indicating ongoing work. To the left, a tall, slender crane stands prominently. The background shows more industrial structures and a hazy horizon.



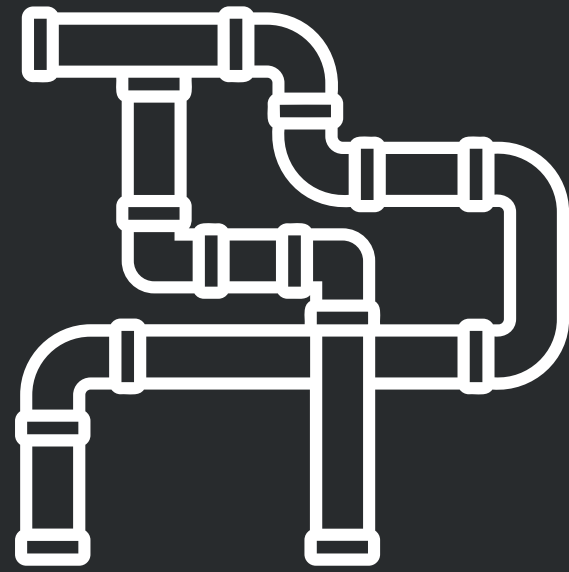
Manøvrere
Rør



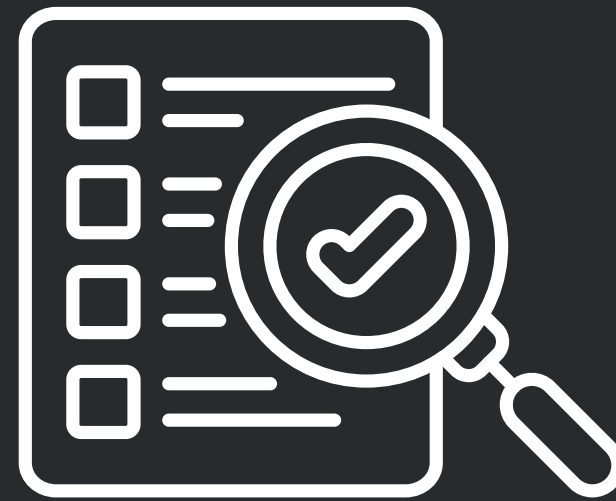
**Manøvrere
Rør**



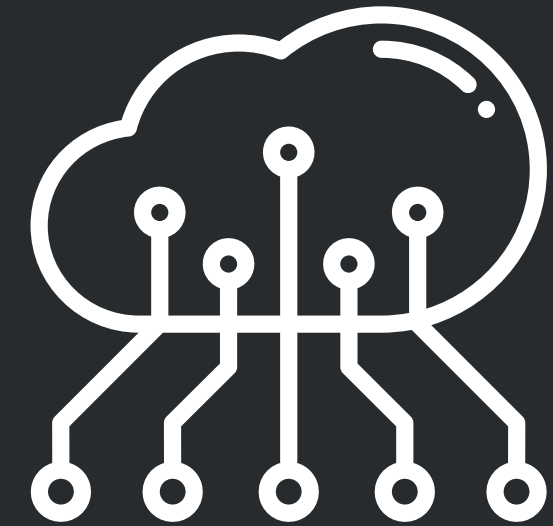
**Reduserer
Inspeksjonstiden**



**Manøvrere
Rør**



**Reduserer
Inspeksjonstiden**



**Større
Datagrunnlag**



100% Student



100% StartUp

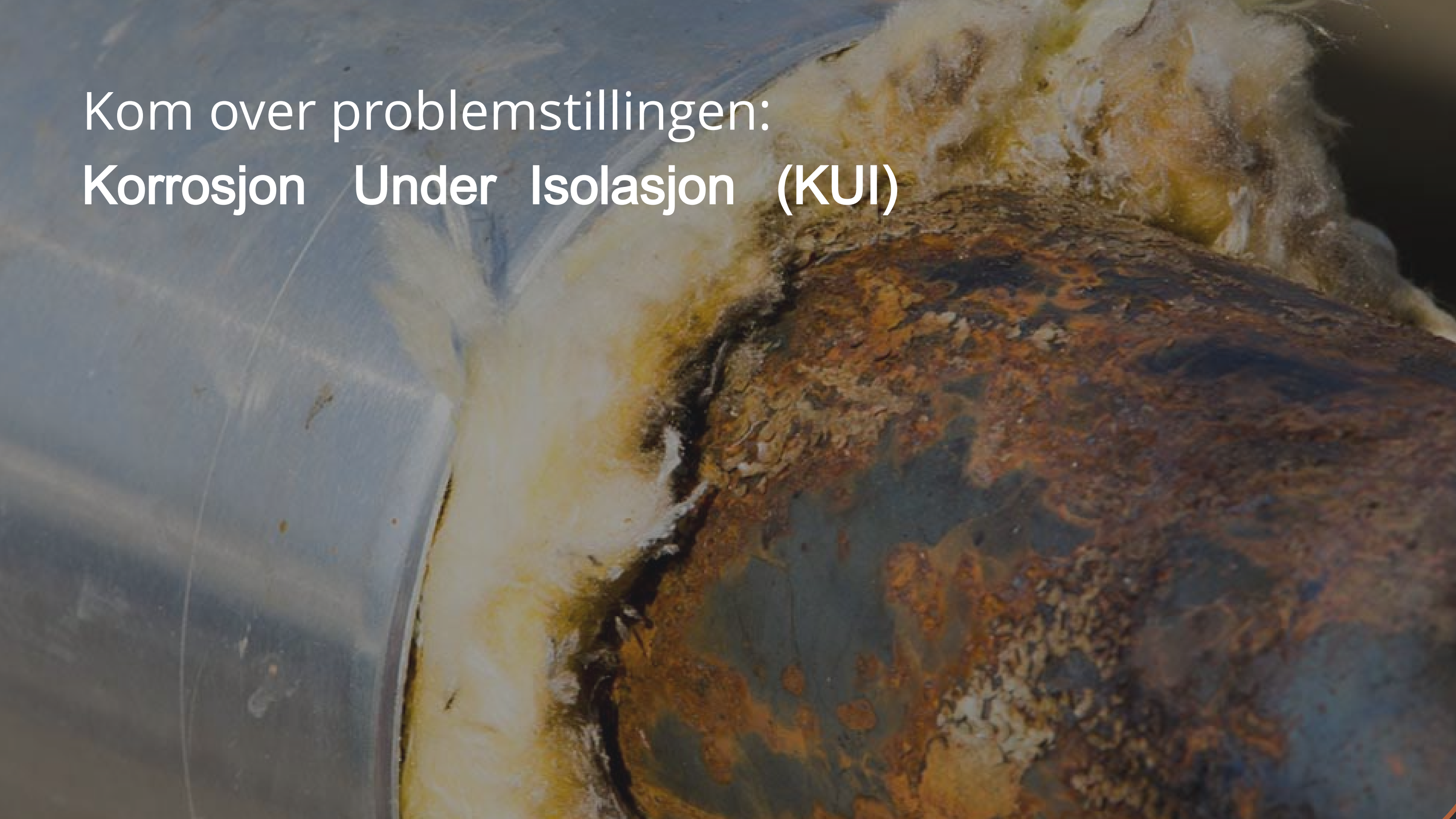
A stylized brown line-art lightbulb with several short lines radiating from the top, indicating it is lit.

Hvor kom **idéen** fra?

A stylized brown line-art lightbulb with several short lines radiating from the top, indicating it is lit.

Produktutviklingsfaget

Kom over problemstillingen:
Korrosjon Under Isolasjon (KUI)

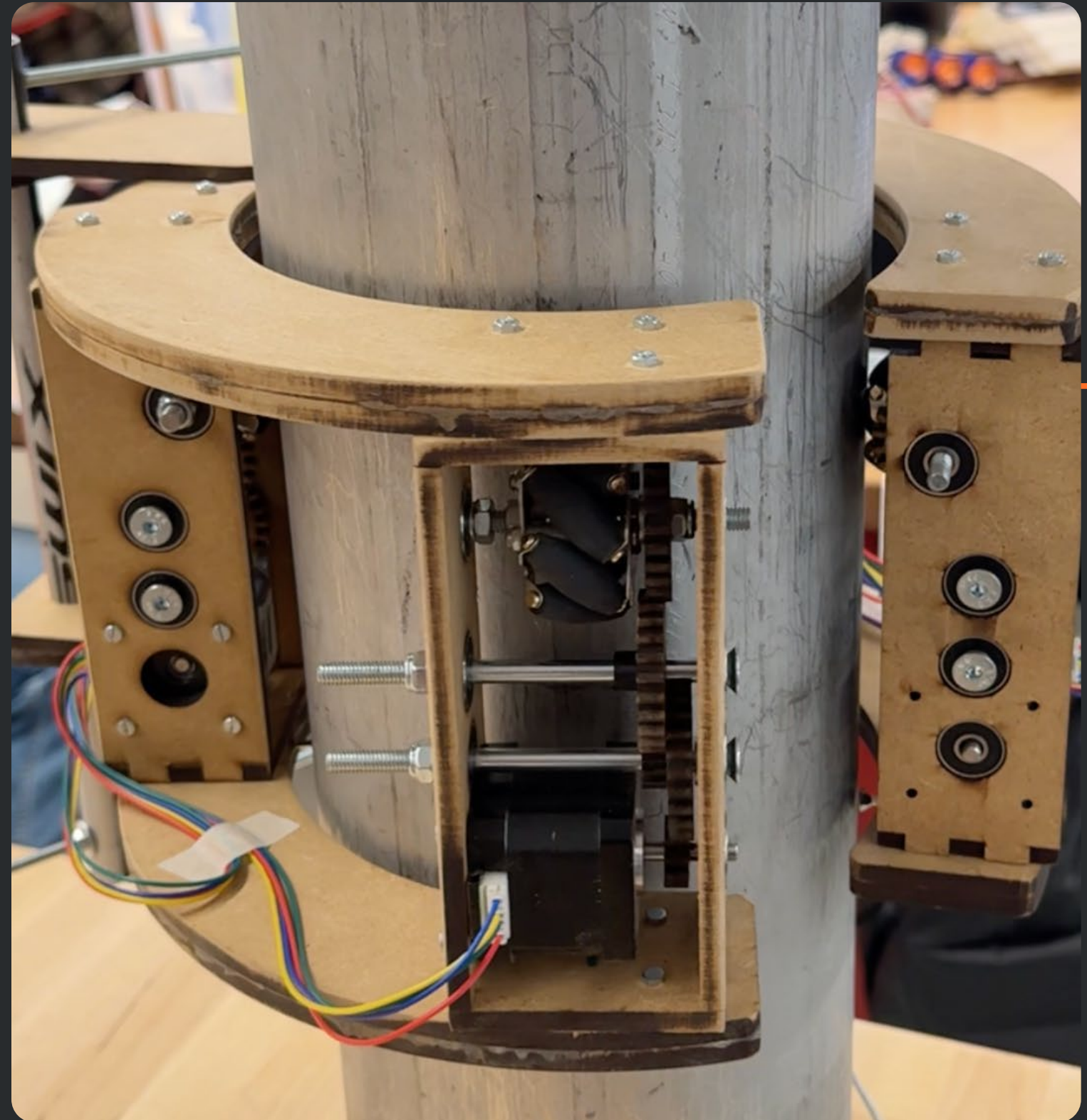


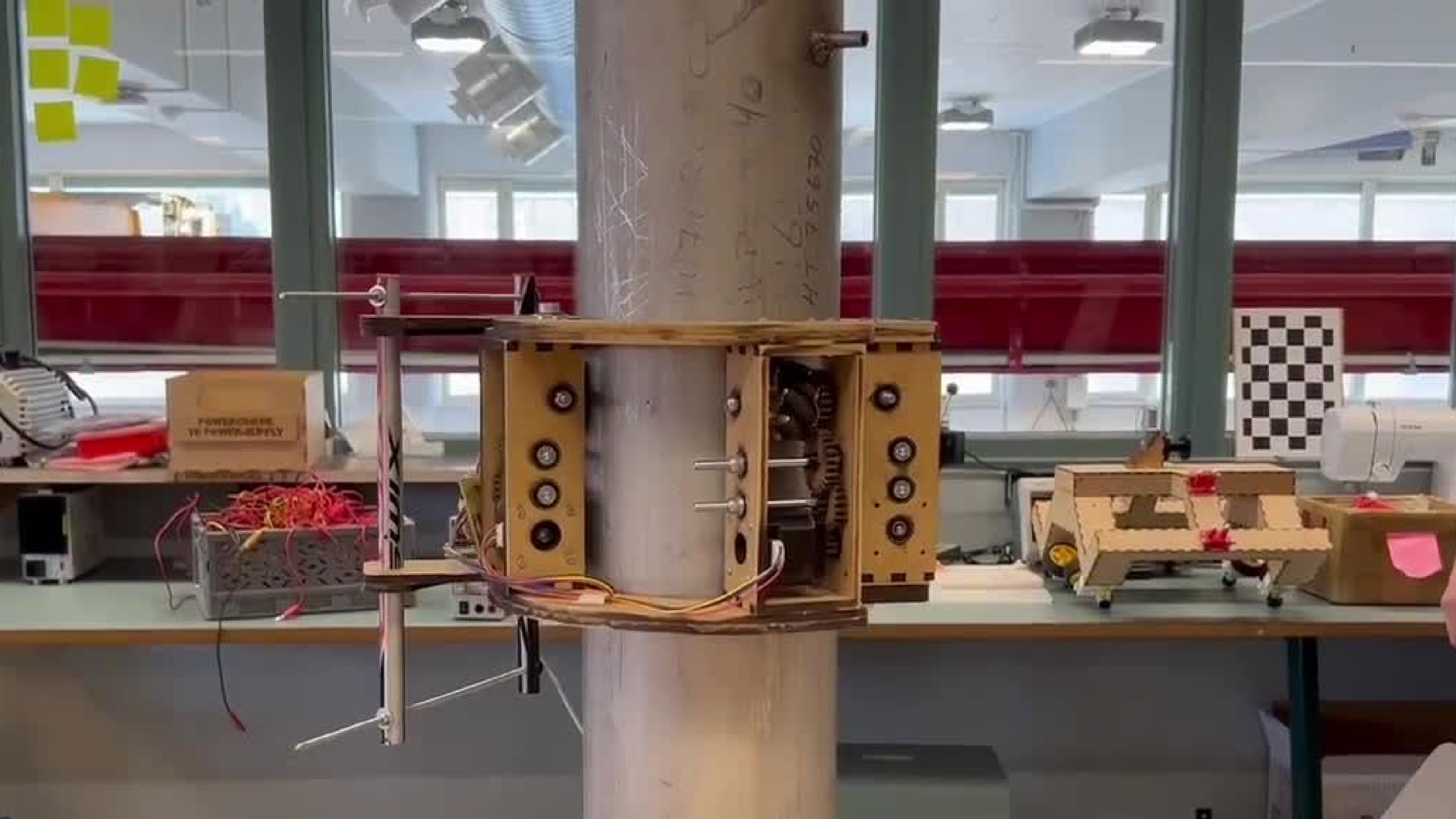


Robotikk

Proof of Concept:

- Vertikal bevegelse
- Rotere på røret





Siden den gang:

Sommer
2024

Fortsatte å grave i
problemstillingen

Høst
2024

Startet på MVP. Samlet inn
100 000 Kr i Soft-Funding

Vinter
2024

“Syretest” av
forretningsidé og
rekruttering av team

Vinter
2025

Satt opp kontor, jobber
med å få signert
samarbeidsavtaler og
søke som mer funding

TEAM



DANIEL SKOGLAND

Mechanical Engineering



CELINE SLÅTTELIA

Business and Law



OSCAR LAE

Electrical Engineering



KRISTIAN ROMEN

Civil Engineering



INGEBORG BOGEN

Cyber Security



GRÜNDER ACADEMY

innoventus
SOR

The
Factory



Validé



VI GÅR SAMMEN FOR AT DIN IDÉ SKAL VOKSE

ROADMAP



Q1



Q2



Q3



Q4

Samlet 110 000 NOK i
soffunding og tatt opp i
akseleratoren
GründerAcademy

ROADMAP



Q1

Samlet 110 000 NOK i
soffunding og tatt opp i
akseleratoren
GründerAcademy



Q2

Fullføre og teste MVP. Den
skal kunne navigere seg
forbi bend, oppheng og
flenser



Q3



Q4



ROADMAP



Q1

Samlet 110 000 NOK i
soffunding og tatt opp i
akseleratoren
GründerAcademy



Q2

Fullføre og teste MVP. Den
skal kunne navigere seg
forbi bend, oppheng og
flenser



Q3

Iterere MVP videre og teste
denne på et pilotprosjekt



Q4



ROADMAP



Q1

Samlet 110 000 NOK i
soffunding og tatt opp i
akseleratoren
GründerAcademy



Q2

Fullføre og teste MVP. Den
skal kunne navigere seg
forbi bend, oppheng og
flenser



Q3

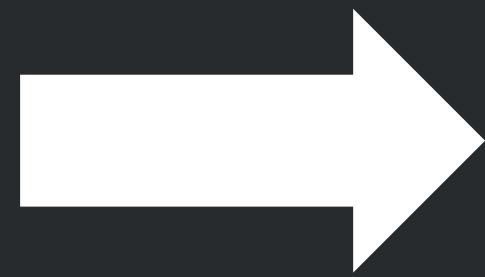
Iterere MVP videre og teste
denne på et pilotprosjekt



Q4

Ta imot tilbakemeldinger fra
kunder og ferdigstille en
robot klar for salg

Samspill med større aktører



“Utvikle noe kunden
FAKTISK har bruk for”



Tidlig dialog med industrien

- **Tett samarbeid** med kunde og sluttbruker
- **Direkte innspill** i bransjens utfordringer
- **Klare krav** til løsningen vår



Strategisk partnerskap

- **Verdifull** bransjekunnskap og praktiske erfaringer
- Mulighet for å **påvirke utviklingen**
- Reduserer risiko gjennom felles **pilotprosjekter** og **finansiering**
- **Konkurransfordel** gjennom tidlig bruk av teknologien

Utvikle med fremtid i fokus

Value prop



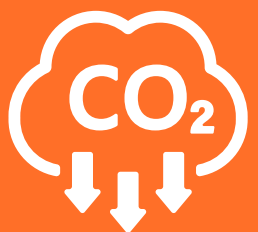
Minimere risikofylt arbeid



Gjøre inspeksjonsprosessen mer effektiv



Senke inspeksjonskostnaden



Forhindre unødvendige lekkasjer og avfall

Fremtidig value prop



Autonom inspeksjon



Samhandling med andre roboter



Bruke data samlet over tid til å predikere



NTNU og Innovasjon



Student organisasjoner

Interesse



Idéutvikling



Skalering

StartNTNU



**GRÜNDER
BRAKKA**



NTNU SCHOOL *of*
ENTREPRENEURSHIP





Støtteordninger

25 000 kr

+ 75 000 kr

+ 300 000 kr

= 400 000 kr

ANEO
BIDRAGET

 **NTNU**
Discovery



Tidligere **startups** fra NTNU





| Cortex
Robotics

TAKK FOR MEG



Daniel Kjøle Skogland
+47 908 81 427