

## Profil ID: C7R3EJ7DMO

Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 63533

# Projektleiter: Automatisierungstechnik, Robotik, Produktionsoptimierung, Anlagenbeschaffung, Baustellenleitung

### Mitarbeiterprofil

#### 1 Persönliche Daten

Anrede: Herr

Jahrgang: 1968

Roboter-Erfahrung seit: 1992

Ausbildungsabschluss: Diplom-Ingenieur Elektrotechnik / Regelungstechnik / Robotic

#### Sprachen:

- Deutsch (Muttersprache)
- Englisch (verhandlungssicher)
- Französisch (Grundkenntnisse)

#### Position:

Projektleiter Automatisierungstechnik, Robotik, Produktionsoptimierung, Anlagenbeschaffung, Baustellenleitung

#### Schwerpunkte

- Projektleitung Automation
- Analyse und Optimierung von Produktionsprozessen
- Erstellung von Produktions- und Automatisierungskonzepten
- Anlagenbeschaffung, Lastenhefterstellung, Lieferantenbewertung und Auswahl
- Lieferantenmanagement, Baustellenleitung und Terminverfolgung
- Technischer Einkauf
- Roboter-Spezialist (ABB, KUKA, Reis, Epson, Stäubli)
- Spezialgebiet: Integration von Sensorik und Robotik
- Handhabung, Maschinenverkettung
- 3-D Robotersimulation

## 2. Fachliche Kenntnisse

<b>Arbeitsbereiche:</b>	Handhabung, Maschinenverkettung Punktschweißen, Bahnschweißen, Bolzenschweißen Kleberauppen, Klebersprühen Laserschneiden
<b>Industriebereiche:</b>	Automobilindustrie Automobil-Zulieferindustrie Stahlverarbeitung

	Solar-Industrie Pharmaverpackungsindustrie
<b>Materialien:</b>	Stahlbleche und Baugruppen Kunststoffteile, Gewebe TFT-Glas Glasröhrchen, Pharmaverpackungen Silizium-Wafer, Silizium EFG-Rohre
<b>Robotersysteme:</b>	KUKA, ABB, Stäubli, Epson, Reis
<b>Analyse Methoden:</b>	Pareto-Analyse, Fischgräte, Flußdiagramm, FMEA, CT-Matrix, Poka Yoke, Morphologischer Kasten
<b>Software Pakete/Tools/Module:</b>	<b>Pakete:</b> MS-Office, MS-Project, Lotus-Notes  <b>Tools:</b>  SolidEdge 2D/3D ROBCAD IGRIP

### 3. Aus- und Weiterbildung

Qualifizierte Weiterbildung in den Bereichen:

Präsentationstechnik  
Prozeßoptimierung  
Personalführung  
SolidEdge 2D /3D  
MS-Projekt

Ausbildung in IGRIP (Robotersimulationsoftware)  
Ausbildung in RobCad (Robotersimulationsoftware)

Ausbildung zum KUKA Roboterprogrammierer (auch VKRC1/2)  
Ausbildung zum ABB Roboterprogrammierer und Trainer

Studium zum Diplom-Ingenieur der Elektrotechnik an der TH-Darmstadt

### 4. Projekte

**02/2008 – 09/2008**

**Aufgabe:**

Projektleitung: Beschaffung eines Automatischen Transportsystems

- Definition der Anforderungen
- Konzeptausarbeitung
- Marktanalyse
- Lastenhefterstellung
- Lieferantenmanagement (Identifikation, Auswahl und Bewertung)
- Vergleich und Bewertung der Angebote
- technische Unterstützung bei den Vertragsverhandlungen

**09/2008 – 06/2009**

**Aufgabe:**

- Lieferantenmanagement (Betreuung der Lieferanten, Verfolgung von Terminen, Organisation von Abnahmen und Inbetriebnahme)
- Projektmanagement (Pflegen von Terminplänen, Offene-Punkte-Liste, Koordination der beteiligten Einheiten)

**- Move-in-Management:**

- Organisation des Move-In´s der Maschinen und Anlagen
- Koordinierung der Transporte und Eintaktung in den Produktionsbetrieb

- Organisation der beteiligten Einheiten
- Sicherheit, Ordnung und Sauberkeit auf der Baustelle

## 5. Berufserfahrung

**08/2006 – 09/2008**

**Aufgabe:**

Leitung des Zentralen Entwicklungsauftrages „Handling und Automation“.

**Tätigkeiten:**

Aufbau eines Technikums mit Roboterzellen für Tests von Handhabungstechnik, wie auch für Vorserienteile.  
Identifizierung strategischer Entwicklungsthemen zur langfristigen Sicherstellung des Unternehmenserfolges.  
Entwicklung neuer Greifsysteme für die Glas/Pharmaindustrie und die Siliziumbranche  
Analyse der Fertigungsabläufe und der Handhabung bei der Herstellung von Pharmaverpackungen.  
Optimierung von Pharmaverpackungsanlagen

**11/2005 – 08/2006**

**Aufgabe:**

Projektleiter für Schweiß- und Handlingsanlagen

**Tätigkeiten:**

Projektierung von Schweiß-, Laser- und Handlingsanlagen  
Auswahl und Bestellung von Zukaufteilen z.B. Absauganlagen oder Schutzzäune  
Terminverfolgung  
Vor- und Endabnahme der Anlagen beim Kunden im In- und Ausland  
Robotersimulation mit PROSIM für Reissroboter

**11/2003 – 11/2005**

**Aufgabe:**

Projektkoordinator für Spezialapplikationen in der Automatisierungsbranche

**Tätigkeiten:**

Entwicklungsverantwortung für das Konzept, die Schnittstelle und die Roboterprogrammstruktur beim Zusammenarbeiten eines Bildverarbeitungssystems mit einem Roboter. Dieses System wird für Montage-, Niet-, Schweiß- und Messaufgaben eingesetzt.  
Verantwortung für die Versuchs- und Serienanlagen.  
Einführung dieses Produktes beim Kunden.  
Erstellung innovativer Fertigungskonzepte z.B. mit zusammenarbeitenden Robotern.  
Ausarbeitung von Fertigungskonzepten zur Senkung der Investitionen beim Umstellen von Produktionsanlagen auf den nachfolgenden Typ. In einem Fall haben wir dies für ein ganzes Werk ausgearbeitet.  
Robotersimulation und OFF-Line Programmierung mit IGRIP.  
Vortrag in englischer Sprache auf dem Symposium bei Airbus in Hamburg zum Thema: Einsatzmöglichkeiten von Industrierobotern in der Luftfahrtindustrie.  
Erstellung von Angeboten für innovative Roboteranlagen.  
Rollfalzen mit Robotern mit Qualitätsoptimierung  
Einsätze im In- und Ausland.

**10/1997 – 11/2003**

**Aufgabe:**

Geschäftsführer

**Tätigkeiten:**

Erstellung von Programmstrukturen und Spezialfunktionen für Roboter wie z.B.  
AHOF (Automatic Homepos Function) zum automatischen Anfahren der Grundstellung oder MOF einer Menügeführten Bedienoberfläche für Industrieroboter.  
Erstellung eines PC- Programms zur Bearbeitung und Dokumentation der E/A Signale von ABB Robotern in Visual-Basic.  
Leitung und Kontrolle der Programmierarbeiten auf der Baustelle, zum Einhalten des Zeitplans und der Qualität.  
Erstellung von Dokumentationen mit darauf folgender Schulung und Einweisung des Bedienpersonals und der Instandhalter.

Robotersimulation von Produktionsanlagen mit ROBCAD und OFF-Line Programmierung.

#### **04/1996 – 10/1997 Selbständiger Roboterprogrammierer**

**Aufgabe:**

Roboterprogrammierer

**Tätigkeiten:**

Roboterprogrammierungen im In- und Ausland mit Bewegungs- und Taktzeitoptimierung

Robotertypen: ABB, Kuka, VKR\_C1, VKR\_C2

Projekt: Der Boxter bei Porsche von der Inbetriebnahme bis hin zur Taktzeitoptimierung.

#### **02/1995 – 04/1996**

**Aufgabe:**

Roboterprogrammierer

**Tätigkeiten:**

Inbetriebnahme und Programmierung von Robotern

**Applikationen:** Kleber Sprühen, Punktschweißen, Handling

Schulung der ABB-Mitarbeiter und der Kunden an Robotern und Anlagen. In Deutschland und England in der Landessprache.

#### **1994 Diplomarbeit**

**Thema:** Selbständiges Lernen von Robotern am Beispiel des Schleifens von Turbinenschaufeln

**Beschreibung:**

Das Schleifen von Turbinenschaufeln sollte am besten mit konstanter Kraft erfolgen. Ohne der Kenntnis der genauen Kontur der Turbinenschaufeln, wurden einfache Verfahren untersucht, wie der Roboter, durch mehrmaliges Schleifen der Turbinenschaufel am Schleifstein mit Regelung der Kraft, das Schleifergebnis selbständig verbessern kann, so daß darauf folgende Turbinenschaufeln mit hoher Güte geschliffen werden.

#### **1993 Studienarbeit**

**Thema:** Untersuchungen mechanischer Geschicklichkeiten von Robotern mit Kraft- und Momentensensoren bei Fügevorgängen

**Beschreibung:**

Ziel war es; einen Bolzen in ein Loch zu fügen, ohne dessen genaue Position und Orientierung zu kennen. Durch das Messen der beim Fügen auftretenden Kräfte und Momente sollte der Roboter so gesteuert werden, daß das Fügen möglichst häufig erfolgreich ist. Die Grenzen dieser Technik wurden dabei genau untersucht.

#### **Quellen-URL (abgerufen am 24.05.2012 - 04:55):**

<http://www.interconomy.de/profil/c7r3ej7dmo/projektleiter-automatisierungstechnik-robotik-produktionsoptimierung-anlagenbeschaffung-baustellenleitung>