Profil ID: C7R3EJ7DMO

Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 63533

Roboter Programmierer: ABB, KUKA

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

Arbeitsbereiche:	Handhabung, Maschinenverkettung Punktschweißen, Bahnschweißen, Bolzenschweißen Kleberaupen, Klebersprühen Laserschneiden
Industriebereiche:	Automobilindustrie Automobil-Zulieferindustrie Stahlverarbeitung Solar-Industrie Pharmaverpackungsindustrie

Materialien:	Stahlbleche und Baugruppen Kunststoffteile, Gewebe TFT-Glas Glasröhrchen, Pharmaverpackungen Silizium-Wafer, Silizium EFG-Rohre
Robotersysteme:	KUKA, ABB, Stäubli, Epson, Reis
Analyse Methoden:	Pareto-Analyse, Fischgräte, Flußdiagramm, FMEA, CT-Matrix, Poka Yoke, Morphologischer Kasten
Software Pakete/Tools/Module:	**Pakete:** MS-Office, MS-Project, Lotus-Notes **Tools:** 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 Solarsiliziumbranche
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 Handlinganlagen
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 Reisroboter

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 *24.08.2026 - 06:45*):
https://www.interconomy.de/profil/c7r3ej7dmo/roboter-programmierer-abb-kuka