

Profil ID: G9SYKC2EIP

Wohnort des Spezialisten: Ukraine

SPS Programmierer: Step 7, Kop, FUP. AWL, GRAPH (SFC), WinCC flexible

Mitarbeiterkurzprofil

Herr A. P. geboren 1986

Position

Freiberuflicher Siemens **S7 Programmierer und Inbetriebnehmer**

Expertenkenntnisse

Step 7, Kop, FUP. AWL, GRAPH (SFC), WinCC flexible, Programmierung, Inbetriebnahme, Produktionsbegleitung

Gute Kenntnisse

Distributed Safety, Automobilindustrie, Glas und Solar, Maschinenbau, Transport und Logistik, Fördertechnik und Logistik, Industrielle Bildverarbeitung, Montage- und Handhabungstechnik, Robotik, Verfahrens- und Prozesstechnik

Sonstige Kenntnisse

F/FH, Mess- und Prüftechnik

Sprachen

Deutsch (verhandlungssicher), Englisch (verhandlungssicher), Russisch-Ukrainisch (Muttersprachen)

Verfügbarkeit

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

Projekterfahrung

09.2013 –05.2014

Kunde: FAM Förderanlagen Magdeburg

Endkunde: «O'ZBEKKO'MIR» OAJ - Usbekistan (Kohleindustrie)

Inbetriebnahme der Förder- und Brechanlagen, Softwareentwicklung für SPS S7-300 und Visualisierungssystem WinCC flexible; Fehlersuche und Analyse.

Realisierte Aufgaben:

- Inbetriebnahme der Profibusteilnehmer.
- Inbetriebnahme der Analoggeber, die Temperatur darstellen.
- Inbetriebnahme der Analoggeber, die Neigungswinkel darstellen.
- Prüfung der Ein-, Ausgänge.
- Inbetriebnahme der Frequenzumrichter.
- Inbetriebnahme der Kommunikation per Ethernet.
- Implementierung der Logik, die Anlage nach drei verschiedenen Betrieben steuert (Automatikbetrieb, Handbetrieb, Reparaturbetrieb).
- Implementierung der Logik für Automatikbetrieb, die Fließbänder nacheinander startet.
- Implementierung der Logik für Anfahrwarnung beim Start.

- Implementierung der Fehlerlogik laut FAM-Standard.
- Implementierung der Logik, die Arbeitsstunde zählt.
- Implementierung der Logik, die Status von verschiedenen Ausrüstungen darstellt (für die Visualisierung).
- Implementierung der Logik, die Frequenzumrichter per Profibus steuert.
- Implementierung der Logik, die Bremse steuert.
- Implementierung der Logik, die Heizung von Getriebe steuert.
- Implementierung der Logik, die hydraulische Zylinder steuert.
- Implementierung der Logik, die Neigung der Anlage kontrolliert.
- Implementierung der Logik, die Raupenfahrwerke steuert. Die Anfahrbefehle kommen von Operatorjoystick.
- Implementierung der Logik, die Einschlag der Vorderfahrwerke kontrolliert.
- Implementierung der Logik, die Motorkühlung und Motorbremse schaltet.
- Implementierung der Logik, die Temperatur von Frequenzumrichter kontrolliert.
- Implementierung der Logik, die Schmierung einschaltet. Die Schmierung schmiert verschiedene Kreise (Raupenfahrwerke, Brecherwalzen und Plattenband).
- Statusdarstellung und Fehleranzeige von verschiedenen Mechanismen am Visualisierungssystem.

05.2013 – 08.2013

SAR Elektronik GmbH

Endkunde: BMW Werk Leipzig - Deutschland (Automobilbau)

Inbetriebnahme der Produktionslinie, die Karosserieteile zusammenklebt; Softwareentwicklung für SPS S7-400 und Visualisierungssystem Zenon; Fehlersuche und Analyse.

Realisierte Aufgaben:

- Implementierung und Inbetriebnahme der Profibusteilnehmer.
- Prüfung der Ein-, Ausgänge.
- Sicherheits-SPS. Logikimplementierung (eine neue Tür).
- Sicherheits-SPS. Logikimplementierung. Lichtschranken.
- Implementierung der Logik, die Fließbänder nach einander startet.
- Bilder- und Tastenimplementierung an der Visualisierungssystem.
- Profibusnetz-Topologie. Aktualisierung.

07.2012 – 03.2013

Bremer Werk Maschinenbau

Endkunde: TrelleborgVibracoustic - Deutschland (Automobilbau)

Inbetriebnahme der Produktionslinie, die pneumohydraulische Federbein zusammenbaut, Softwareentwicklung für SPS S7-300 und Visualisierungssystem WinCC flexible; Fehlersuche und Analyse.

Realisierte Aufgaben:

- Implementierung und Inbetriebnahme der Profibusteilnehmer.
- Prüfung der Ein-, Ausgänge.
- Sicherheits-SPS. Logikimplementierung.
- Inbetriebnahme der Servoantriebe.
- Inbetriebnahme des Elektro-Schraubers.
- Implementierung der Logik, die Elektro-Schrauber steuert.
- Kommunikation zwischen Roboter und SPS. Implementierung.
- Implementierung der Logik, die Roboterbefehle generiert.
- Implementierung der Logik für die Ausrüstung, die pneumohydraulische Federbein zusammenfügt und prüft.
- Implementierung der Logik, die Paletten mit Federbeine transportiert.
- Implementierung der Logik, die Paletten mit speziellen RDHV-Ventilen transportiert.
- Implementierung der Logik, die Typ von Ventile erkennt und entsprechende Jobs generiert, damit Roboter das Ventil abholen konnte.
- Implementierung der Logik, die Zweiachsen-Servoantrieb steuert.
- Der Servoantrieb kommt zu einer speziellen Position um zwei Ersatzteile vom Roboter zu bekommen. Dann fährt der Servoantrieb zu Position 2 um eine fotografische Aufnahme zu machen. In Position 3 nimmt der Elektro-Schrauber ein Ventil. Position 4 wird laut Kameraaufnahme kalkuliert, um die Teile zusammen zu schrauben. Im Position 5 wird das zusammengeschraubte Ersatzteil markiert. Im Position 6 holt der Roboter das Teil ab.
- Implementierung der Logik, die Datenverfolgung realisiert.
- Visualisierungssystem. Softwareimplementierung.

06.2012 – 05.2013

Ellwema Automotive GmbH

Endkunde: Volvo Penta Global - Schweden (Automobilbau)

Inbetriebnahme der verschiedenen Anlagen (Leaktest der Zylinderköpfe, Zusammenbau der Zylinderköpfe, Prüfstandtest der Zylinderköpfe, Abbau der Halter von Zylinderköpfe); Softwareentwicklung für SPS S7-300 und Visualisierungssystem WinCC flexible; Fehlersuche und Analyse.

Realisierte Aufgaben:

- Implementierung und Inbetriebnahme der Profibusteilnehmer.
- Prüfung der Ein-, Ausgänge.
- Inbetriebnahme der Servoantriebe.
- Inbetriebnahme des Elektro-Schraubers.
- Implementierung der Logik, die Elektro-Schrauber steuert.
- Kommunikation zwischen Roboter und SPS. Implementierung.
- Implementierung der Logik, die Roboterbefehle generiert.
- Implementierung der Logik, die Schraube und verschiedene Ersatzteile transportiert.
- Visualisierungssystem. Inbetriebnahme.

02.2009 – 11.2011

SCHMID Technology Systems GmbH

Endkunde: MoserBaer Photo Voltaic, India (Photo Voltaic), MoserBaer Module Line – India (Photo Voltaic) Indosolar Limited – India (Photo Voltaic)

Inbetriebnahme der Produktionslinie, die Solarzellen transportiert und behandelt; Softwareentwicklung für SPS S7-300 und Visualisierungssystem WinCC flexible; Fehlersuche und Analyse.

Realisierte Aufgaben:

- Inbetriebnahme der Profibusteilnehmer.
- Prüfung der Ein-, Ausgänge.
- Inbetriebnahme der Servoantriebe.
- Implementierung der Logik, die Fließbänder steuert. Fließbänder transportieren 5 Zellen pro eine Reihe.
- Implementierung der Logik, die eine Reihe von 5 Zellen synchronisiert.
- Implementierung der Logik, die Buffer steuert. Buffer kann jede Reihe sammeln, wenn nächste Station nicht bereit ist. Und entlade, wenn nächste Station bereit ist.
- Implementierung der Logik, die Zellen in zwei Reihen pro 5 Stück positioniert, damit Roboter 10 Zellen abholen konnte.
- Implementierung der Logik, die Zellen synchronisiert um die Abstände zwischen Reihen von Zellen auszugleichen.
- Implementierung der Logik, die von zwei Produktionslinien eine Linie macht.
- Implementierung der Logik, die von einer Produktionslinie zwei Linien macht.
- Implementierung der Logik, die Datenverfolgung realisiert. Jede Zelle bekommt eine Nummer am Anfang der Produktionslinie. Die Zelle wandert durch die ganze Linie mit ihrer eigenen Nummer bis zu Ende. Statistikfunktion.
- Visualisierungssystem. Inbetriebnahme.

Quellen-URL (abgerufen am 24.08.2026 - 08:37):

<https://www.interconomy.de/profil/g9sykc2eip/sps-programmierer-step-7-kop-fup-awl-graph-sfc-wincc-flexible>