

**Profil ID: G9U4C7LHLS**

**Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 59394**

## **SPS Programmierer: TIA Portal, Step 7, KOP, FUP, AWL, GRAPH (SFC), WinCC flexible, Robotik**

### **Mitarbeiterkurzprofil**

Herr J. S. geboren 1958

### **Position**

Freiberuflicher Siemens **S7 / TIA Portal und Roboter Programmierer / Inbetriebnehmer**

### **Expertenkenntnisse**

**Step 7, KOP, FUP, AWL, GRAPH (SFC), WinCC flexible**, Automobilindustrie, Maschinenbau, Fördertechnik und Logistik, Mess- und Prüftechnik, Montage- und Handhabungstechnik, Projektierung, Montage, Programmierung, Inbetriebnahme, Produktionsbegleitung, Projektleitung

### **Gute Kenntnisse**

TIA Portal, Distributed Safety / F / FH, Industrielle Bildverarbeitung, Robotik, Verpackungstechnik

### **Sonstige Kenntnisse**

PCS 7

### **Sprachen**

Deutsch (Muttersprache), Englisch (fließend)

### **Verfügbarkeit**

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

### **Projekterfahrung**

#### **Roboterzelle für Öldruck-Sensor**

##### **Funktion:**

Mit einer Kamera wurde die Lage eines Bauteils erkannt und über die Position mehrere Schrauben mit Siegelack versehen. Trocknung der Bauteile unter UV-Licht.

##### **Hardware:**

Adept 5-Achs Roboter mit Vision System und Siemens S5-Steuerung.  
Kommunikation über E/A-Ebene.

#### **Roboterzelle für Füllstands-Anzeige**

##### **Funktion:**

Ein Werkstückträger mit 8 Produkten wird über eine Wende-Station zur Lötanlage mit Schwallbad und Helium Befüll-Station gebracht.

##### **Hardware:**

Adept SCARA Roboter, Siemens S7-Steuerung, Kollmorgen Servoverstärker, Schrittmotorsteuerungen und Süttron Touch Panel. Kommunikation über Profibus DP mit Daten Protokollierung zum Leitrechner.

### **Roboterzelle für Füllstands-Anzeige**

**Funktion:**

Dichtheitsprüfung für Helium befüllte Bauteile.

**Hardware:**

Adept SCARA Roboter, Siemens S7-Steuerung und Süttron Touch Panel.  
Kommunikation über Profibus DP mit Daten Protokollierung zum Leitrechner.

### **Steuerung für eine Montageanlage**

**Funktion:**

Shuttle mit Werkstückträgern über Lesekopf-Stationen den Bearbeitungs- Stationen zuführen.

**Hardware:**

Transfersystem, Siemens S7-Steuerung mit Siemens HMI Touch Panel.  
Kommunikation über Profibus DP mit Daten Protokollierung.

### **Montage-Anlage für Mischgehäuse**

**Funktion:**

Förderband mit Werkstückträgern über Lesekopf-Stationen den Bearbeitungs-Stationen zuführen. Verschrauben mehrerer Einzelkomponenten mit Dichtheitsprüfung.

**Hardware:**

Transfersystem, Servoverstärker, Cognex Scanner, DSM-Schrauber, APTPrüfgerät, Siemens S7-Steuerung mit Moby und HMI Touch-Panel. Kommunikation über Profibus DP mit Daten Protokollierung zum Leitrechner.

### **Montage-Anlage für Motorlager**

**Funktion:**

Förderband mit Werkstückträgern über Lesekopf-Stationen den Bearbeitungs-Stationen zuführen. Fügen von Bauteilen mit Befüll-Anlage, Dichtheitsprüfung und Kennzeichnung.

**Hardware:**

Transfersystem, Servoverstärker, Thermo Drucker, Keyence Scanner, Siemens S7-Steuerung mit Siemens HMI Touch Panel. Kommunikation über Profinet und Profibus.

### **Quellen-URL (abgerufen am 24.08.2026 - 09:02):**

<https://www.interconomy.de/profil/g9u4c7lhls/sps-programmierer-tia-portal-step-7-kop-fup-awl-graph-sfc-wincc-flexible-robotik>