

Profil ID: G9UABMAFLQ

Wohnort des Spezialisten: Deutschland

Roboterprogrammierer: ABB S4+. IRC5, Fanuc, R-30iA, R-J3, KUKA KR C2, KR C4, Profibus, Profinet

Mitarbeiterkurzprofil

Herr A. W. geboren 1981

Position

Freiberuflicher **ABB, Fanuc und KUKA Roboter** Programmierer / Inbetriebnehmer

Expertenkenntnisse

ABB S4+, IRC5, Fanuc R-30iA, R-J3, KUKA KR C2, KR C4, Programmierung, Inbetriebnahme, Produktionsbegleitung

Sonstige Kenntnisse

Offline-Programmierung: Robot Studio, Roboguide, Work Visual, Process Simulate, Robcad, Delmia, Laser-Messtechnik, Roboterkommunikation: Profibus, DeviceNet, Profinet, EtherCat

Sprachen

Deutsch (gut), Englisch (Grundkenntnisse), Russisch (Muttersprache)

Verfügbarkeit

Kurzfristig nach Absprache

Projekterfahrung

11.2018 – heute

FHeine + Beisswenger, Deutschland

Stahl- und Metallprodukte

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Applikation: Handling mit Suchfunktion, dynamische Position- und Frameberechnung

Tätigkeit: Inbetriebnahme, Programmierung

09.2018 – 11.2018

Innomatec, Deutschland

Automobilhersteller

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Applikation: 1 Handling-Roboter mit Kamerasystem, 4 Roboter mit Lecktester-Werkzeug

Tätigkeit: Inbetriebnahme, Konzept-Entwicklung, Programmierung

08.2018 – 09.2018

Eisenmann, Deutschland

Automobilhersteller

Einsatzort: Spanien

Projektbeschreibung:

Roboter: Kuka KRC4, KRC2

Applikation: Handling mit Conveyor

Tätigkeit: Produktionsanlauf 7 Roboter, Programmoptimierung

04.2018 – 08.2018

WMS-engineering, Deutschland

Automobilhersteller

Einsatzort: Spanien, Türkei, China, Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5, KUKA KRC4

Applikation: Entnahmeroboter an der Bearbeitungsmaschine, Entgraten

Tätigkeit: Programmierung, Inbetriebnahme

03.2018 – 04.2018

WMS-engineering, Deutschland

Automobilhersteller

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4, KRC2

Applikation: Entnahmeroboter an der Bearbeitungsmaschine, Entgraten

Tätigkeit: Programmierung / Typenweiterung

05.2017 – heute

Kunststoffindustrie

Kautex

Einsatzort: Deutschland, Bonn

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC 5, KUKA KRC4

Handlingsroboter an der Blasformmaschinen

Programmierung / Inbetriebnahme

09.2017 – 10.2017

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland, Heilbronn

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC 5, KUKA KRC4

Punkt-, Bolzenschweißen, Kleben, Nieten, Handling

Programmierung

01.2017 – 04.2017

Automobilzulieferer

WMS-engineering

Einsatzort: Indien, Österreich, Türkei

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB S4+, ABB IRC 5, KUKA KRC4

Entnahmeroboter an der Bearbeitungsmaschine, Entgraten

Programmierung / Inbetriebnahme

09.2016 – 01.2017

Automobilzulieferer

Inalfa

Einsatzort: Polen

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc R-30iA

Glas / Schiebedach

Fertigung / Audi / Porsche
Handling, Kleben
Programmanalyse, Produktionsbegleitung

10.2016 – 11.2016

Automobilhersteller
Daimler
Einsatzort: China, Peking

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4
Handlingsroboter bei Waschmaschine
Programmierung, Produktionsbegleitung

08.2016 – 08.2016

Automobilhersteller
Ford
Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4
Handlingsroboter bei Presslinie
Inbetriebnahme, Programmierung

06.2016 - 08.2016

Automobilzulieferer
Grob
Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5
Handlingsroboter
Inbetriebnahme, Programmierung

03.2016 – 05.2016

Automobilhersteller
Ford
Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc R-J3, ABB S4+
Sealing-Anlage mit Kamerasystem
Prozess-, Taktzeitoptimierung, Typenweiterung

09.2015

Automobilzulieferer
Bosch
Einsatzort: Indien

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB S4 plus
Handling
Wiederinbetriebnahme, Prozessoptimierung, Fehleranalyse, Produktionsbegleitung, Schulung

07.2015 – 03.2016

Automobilzulieferer
Scania
Einsatzort: Schweden

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC 5
Handling-Roboter für eine Pressenlinie
Palettierung mit Kamera System „Cognex“
Inbetriebnahme, Prozessoptimierung, Fehleranalyse, Produktionsbegleitung

05.2015 – 06.2015

Automobilhersteller

Daimler

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4

Handling

Prozessoptimierung, Fehleranalyse, Produktionsbegleitung

12.2014 – 10.2015

Automobilhersteller

Ford

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4

Verschrauben mit Kamerasystem

Prozess-, Taktzeitoptimierung, Fehleranalyse, Produktionsbegleitung

08.2014 – 11.2014

Automobilhersteller

BMW

Einsatzort: China

Projektbeschreibung:

Laser Messtechnik: FARO LASER TRACKER VANTAGE

Messen Ist-Daten für Offline Programm

06.2011 – 08.2014

Roboterprogrammierer bei Gräff Robotics GmbH

08.2014 – 08.2014

Automobilhersteller

Opel

Einsatzort: Polen

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Punktschweißen, Kleben, Nieten

Wiederinbetriebnahme von Roboterzellen

07.2014 – 08.2014

Automobilzulieferer

Einsatzort: Türkei

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Handling mit Conveyor

Prozess-, Taktzeitoptimierung, Fehleranalyse, Produktionsbegleitung

05.2014 – 07.2014

Automobilhersteller

Daimler

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Offline-Software: Delmia

Punkt-, Bolzenschweißen, Kleben, Nieten, Handling

Erreichbarkeitsuntersuchungen, Taktzeitkontrollen, Simulationen und Offlineprogrammierung

04.2014 – 04.2014

Automobilzulieferer

Daimler

Einsatzort: Rumänien

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4

Handling

Implementierung neuer Werkstücke, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

01.2014 – 04.2014

Automobilhersteller

Ford

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4

Offline-Software: Procces Simulate

Verschrauben mit Kamerasystem

Offline: Taktzeitkontrollen, Erreichbarkeitsuntersuchungen

Online: Roboterprogrammierung, Roboterinbetriebnahme, Produktionsbegleitung

01.2014 – 03.2014

Automobilhersteller

Ford

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Offline-Software: Procces Simulate

Punktschweißen, Kleben, Nieten

Offline: Taktzeitkontrollen, Erreichbarkeitsuntersuchungen, Simulationen.

Online: Roboterprogrammierung, Roboterinbetriebnahme, Upload Offlineprogramme

12.2013 – 01.2014

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Kleben

Wiederinbetriebnahme von Roboterzellen, Produktionsanlauf

10.2013 – 11.2013

Automobilhersteller

BMW

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2, ABB IRC5

Schäumen mit Kamerasystem

Implementierung neuer Werkstücke, Prozessoptimierung, Produktionsanlauf

09.2013 – 10.2013

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Kleben

Implementierung neuer Werkstücke, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

06.2013 – 08.2013

Kunststoffindustrie

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Entnahmeroboter an der Spritzgießmaschine

Erstinbetriebnahme, Programmierung

11.2012 – 06.2013

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Entnahmeroboter an der Bearbeitungsmaschine, Entgraten

Inbetriebnahme 3 Roboterzellen, flexible Programmierung mit 6 Greifer und Dockstationen,

Produktionsbegleitung, Prozessoptimierung

10.2012 – 10.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Türkei

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 2 Roboterzellen, Produktionsanlauf

10.2012 – 10.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Tschechien

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Entnahmeroboter an der Spritzgießmaschine

Prozessoptimierung, Produktionsanlauf

09.2012 – 10.2012

Electronics

Einsatzort: Frankreich

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC4

Handling

Inbetriebnahme, Programmierung, Produktionsanlauf

09.2012 – 09.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Indonesien

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 2 Roboterzellen, Produktionsanlauf

08.2012 – 08.2012

Automobilhersteller

VW

Einsatzort: Russland

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Plasmaschneiden

Wiederinbetriebnahme 2 Roboter, Produktionsanlauf, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

07.2012 – 08.2012

Kunststoffindustrie

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Entnahmeroboter an der Spritzgießmaschine

Implementierung neuer Werkstücke, Produktionsanlauf

06.2012 – 07.2012

Electronics

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Handling

Prozessoptimierung, Programmierung, Produktionsanlauf

09.2012 – 09.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Türkei

Projektbeschreibung:

Roboter: ABB IRC5

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 3 Roboterzellen, Produktionsanlauf

04.2012 – 05.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 2 Roboter, Programmierung, Produktionsanlauf

01.2012 – 03.2012

Automobilzulieferer

Einsatzort: Russland

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 3 Roboter, Produktionsanlauf, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

12.2011 – 01.2012

Automobilhersteller

VW

Einsatzort: Russland

Projektbeschreibung:

Roboter: Fanuc

Punktschweißen

Wiederinbetriebnahme 8 Roboter, Produktionsanlauf, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

06.2011 – 11.2011

Automobilzulieferer

Einsatzort: Deutschland

Projektbeschreibung:

Roboter: KUKA KRC2

Handling mit Conveyor

Inbetriebnahme 6 Roboter, Programmierung, Produktionsanlauf, Prozessoptimierung, Produktionsbegleitung

Quellen-URL (abgerufen am 24.08.2026 - 04:35):

<https://www.interconomy.de/profil/g9uabmaflq/roboterprogrammierer-abb-s4-irc5-fanuc-r-30ia-r-j3-kuka-kr-c2-kr-c4-profibos-profinet>