

Profil ID: G9Y2FBMHNS

Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 15711

SPS Programmierer: Step 7, TIA Portal, WinCC flexible, KUKA KRC4, ABB, Roboter, Beckhoff TwinCat, CODESYS

Mitarbeiterkurzprofil

Herr J. E. geboren 1968

Position

Freiberuflicher **Siemens S7 / TIA Portal, KUKA / ABB Roboter, Beckhoff TwinCAT und CODESYS Programmierer / Inbetriebnehmer**

Expertenkenntnisse

Step 7, TIA Portal, KOP, FUP, SCL / ST, AWL, Distributed Safety / F / FH, WinCC professional, WinCC flexible, Beckhoff TwinCat 2 und 3, CODESYS 2 und 3, KUKA KRC bis KRC4, ABB (ab S4C), Automobilindustrie, Energie, Maschinenbau, Metall, Industrielle Bildverarbeitung, Robotik, Umformtechnik, Montage, Programmierung, Inbetriebnahme, Produktionsbegleitung

Sprachen

Deutsch (Muttersprache), Englisch (gut), Niederländisch (gut)

Verfügbarkeit

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

Projekterfahrung

10.2018 - heute

ASYS-TECTON, Moenchweiler

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Tätigkeitsbeschreibung:

Commissioning ,Software Entwicklung und Optimierung von Maschinen

TwinCat 3 mit OOP und Motion, TwinCat HMI

Eingesetzte Qualifikationen:

Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

06.2018 – 08.2018

ETC-tech, Shanghai

Trainer fuer WinMOD - Simline

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Tätigkeitsbeschreibung:

Trainer für das Realtime Simulation System WinMOD - SIMLINE für design und Software Test

Automotive body shop

ABB Roboter

S7-1500

Unterstützung des Kunden beim Start UP Ihres 1 WinMOD Simline Projektes:

Import CAD Data und Modellen

anpassen von CAD Modellen

Erstellung eines ABB Robotstudio Projektes mit 7 Robotern

Kontrolle der Roboter und SPS Signallisten

Erstellung von WinMod Macros für die Roboter

Hilfe bei der Erstellung vom Simline Projekt

Eingesetzte Qualifikationen:

Robotik / Robotertechnik, Sondermaschinenbau, Mechatronik (allg.), Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

12.2016 – 06.2018

Berlin

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme, Softwareentwicklung und Optimierung von Maschinen

TwinCat 3 mit OOP und Motion

TwinCat HMI

Twinsafe

KUKA KRC 6/10 mit Safe Option

Eingesetzte Qualifikationen:

Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

11.2016 – 05.2018

GSI (Shanghai), Shanghai

Programmierer (PLC / SCADA / Robot)

Automobilindustrie

Tätigkeitsbeschreibung:

Fräsen mit einem ABB S4C Roboter von GFK / SMC Teilen

Programmierung ABB S4C Roboter für ein neues Produkt

Anpassung der PLC / SCADA Software (CODESYS 3)

Umsetzen der CODESYS Software nach TwinCat 3

Verbindung vom TwinCat 3 Programm mit CIROS 6.1

Neues Produkt in die CIROS 6.1 Simulation übernommen

Eingesetzte Qualifikationen:

Softwareprogrammierung/-technik, SCADA, CODESYS (CoDeSys), Robotik / Robotertechnik,

Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

09.2016 – 11.2016

Singapur

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: 3 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

TwinCat 2

TwinCat

ABB Roboter

Software Entwicklung und Inbetriebnahme

Eingesetzte Qualifikationen:

Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

09.2016 – 11.2016

Singapur

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: 3 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme eines Transportsystems für Glassplatten

TwinCat 2 und 3

Roboter ABB

Eingesetzte Qualifikationen:

Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

04.2016 – 06.2016

GSI Shanghai, Shanghai

Elektroingenieur

Automobilindustrie

Projektdauer: 3 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Design Roboter Fräszelle für SMC / GFK Produkte

KUKA KR210 R3100 KRC 2

Simulation RoboDK / RF:RobSim / WinMod

PLC / SCADA CODESYS 3.5

Vision

Fräsposition erfassen

Überprüfung der Fräsqualität

Vergleich der echten Produktform mit CAD Data

Eingesetzte Qualifikationen:

SCADA), CODESYS (CoDeSys), Elektrische Energietechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS), CAD (computer-aided design)

08.2015 – 04.2016

Schuler Automation, Ningbo

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme

Servo Presslinie, Shanghai Volkswagen

S7

Beckhoff

KUKA KRC 4

SEW

Intra Works

Octum (Kamera)

WinCC 7.2

Eingesetzte Qualifikationen:

Beckhoff (allg.), Inbetriebnahme (allg.)

06.2015 – 07.2015

GSI Shanghai, Shanghai

Inbetriebnahmeingenieur

Automobilindustrie

Projektdauer: 3 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Retrofit S4C ABB Roboter System / Fräsroboter

Floppy Laufwerk zu USB Konverter

Set up CIROS Model

Import 3D Produkt Model

Rapid Offline Programmierung mit CIROS

Installation Profibus / Ethercat

WinErs / SoftPLC / SCADA und TwinCat

Import Fräsdaten via Excel

Frässpindel gewechselt

Elektrische Konstruktion

Eingesetzte Qualifikationen:

Projektleitung / Teamleitung (IT), Supervisory control and data acquisition (SCADA), Installation / Montage /

Wartung (allg.), Inbetriebnahme (allg.), Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

09.2014 – 03.2015

Schuler Automation, Changsha

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: 7 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme

Font of Line & End of Press Line FIAT Changsha

S7

Beckhoff

KUKA KRC 4

SEW

Intra Works

Octum (Kamera)

WinCC 7.0

Eingesetzte Qualifikationen:

Beckhoff (allg.), Inbetriebnahme (allg.)

01.2014 – 09.2014

Schuler Group, Foshan

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: 9 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme

Font of Line & End of Line Foshan III

S7

Beckhoff

KUKA KRC 2

Eingesetzte Qualifikationen:

Supervisory control and data acquisition (SCADA), Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

11.2013 – 02.2014

Schuler Gruppe, Peking

Inbetriebnahmeingenieur

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: 4 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Einlauf / Auslauf einer Presslinie (Automobilproduktion)

Kundenschulung, -instruktion und -training

WinCC 7

Siemens CPU 319 F

KUKA Robot KRC 4

Vision

TwinCat

SEW drives

Rexrod drives

Eingesetzte Qualifikationen:

Schulung / Training (IT), Supervisory control and data acquisition (SCADA), Inbetriebnahme (allg.), Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

09.2013 – heute

JE Automation Service Limited, Hong Kong

Programmierung

Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau

Projektdauer: seit 4 Jahren

Tätigkeitsbeschreibung:

Design und Programmierung der 3D Maschinensimulation mit Ciro 6.0

Design 3D model der Maschinenteile

Design Interne Logik des Models
Verbindung PLC und WinCC
Simulation
Kommunikation KUKA Roboter mit Siemens PLC
Servodrives
Encoder
Laser Abstandssensoren
Vision Centerstation (Kamera und 2 Roboter)
Hubtisch
Servo CNV

06.2013 – 11.2013

Schuler Group, Foshan

Inbetriebnahmeingenieur
Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau
Projektdauer: 6 Monate
Tätigkeitsbeschreibung:
Inbetriebnahme Presslinie 2 für die Automotive Industrie
WinCC 7
Siemens CPU 319 F
KUKA Robot
Vision
TwinCat
SEW drives
Rexrod drives

02.2013 – 05.2013

Schuler Group, Forshan

Inbetriebnahmeingenieur
Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau
Projektdauer: 4 Monate
Tätigkeitsbeschreibung:
Inbetriebnahme Presslinie 1 für die Automotive Industrie
WinCC 7.02
Siemens CPU 319 F
KUKA Robot
Vision
TwinCat
SEW drives
Rexrod drives

08.2012 – 12.2012

STRAMA-MPS, Taichang

Inbetriebnahmeingenieur
Maschinen-, Geräte- und Komponentenbau
Projektdauer: 5 Monate
Tätigkeitsbeschreibung:
Start Up einer Produktionslinie für Industrielle Steuerungskomponenten
Änderung der Software
Interface von PLC Nach Vision System
Datenkommunikation (RFI)
CPU 319F
Profinet
Profibus
WinCC

12.2008 – 02.2009

AKER Shepyard Philadelphia USA ,Philadelphia

Inbetriebnahmeingenieur

Schiffsbau

Projektdauer: 3 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Für die Firma Kranendonk das Upgrade von 2 Robot Schneidlinien elektrisch und von der PLC Software (Planung bis zur Inbetriebnahme) durchgeführt

PLC Umbau eines TwinCat Systems zu einen Mitsubishi Q02 System

Das System arbeitet nun zuverlässig und schneller

09.2007 – 06.2009

Centraalstaal Bremen BV, Bremen

Inbetriebnahmeingenieur

Schiffsbau

Projektdauer: 1 Jahr, 10 Monate

Tätigkeitsbeschreibung:

Inbetriebnahme der Anlage nach einen Upgrade (PLC , ROBOT ,COMPUTER,ELEKTRO)

für die Firma Kranendonk

Alle Designfehler aus der Software und elektrischen Steuerung beseitigt

Eingesetzte Qualifikationen:

Supervisory control and data acquisition (SCADA), Robotik / Robotertechnik, Speicherprogrammierbare Steuerung (SPS)

Quellen-URL (abgerufen am 24.08.2026 - 13:12):

<https://www.interconomy.de/profil/g9y2fbmhns/sps-programmierer-step-7-tia-portal-wincc-flexible-kuka-krc4-abb-roboter-beckhoff-twincat-codesys>