

Profil ID: MAVPKCWGJR

Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 51381

SPS und KUKA Roboter Programmierer: TIA Portal, Step 7, FUP, AWL, WinCC flexible, KUKA KRC2 / KRC4

Mitarbeiterkurzprofil

Herr J. K.

Position

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

Expertenkenntnisse

Step 7, FUP, KUKA KRC2 / KRC4, Maschinenbau, Montage- und Handhabungstechnik, Robotik, Umformtechnik, Projektierung, Konstruktion, Programmierung, Inbetriebnahme

Gute Kenntnisse

TIA Portal, AWL, WinCC flexible, Mess- und Prüftechnik, Verfahrens- und Prozesstechnik, Projektleitung

Sonstige Kenntnisse

SCL / ST, GRAPH (SFC), Automobilindustrie, Papier und Zellstoff, Industrielle Bildverarbeitung

Sprachen

Deutsch (Muttersprache), Englisch (fließend)

Verfügbarkeit

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

Projekterfahrung / Auszug

05.2018 - heute

Kunde: KSL, Lorsch

SPS und KRC4 Programmierung einer Roboter-Nähzelle (Automotive, Zulieferindustrie)

SPS Programmierung über Siemens TIA Portal inkl. HMI

KUKA Roboter KR210-2700extra mit Werkzeugwechselsystem und div. Technologiepaketen

Gesamt-Inbetriebnahme

2017

Kunde: Boll & Kirch Filterbau, Kerpen

Klebevorrichtungen als halbautom. Arbeitsplätze

Kleber-Dosiereinheiten u. Faßentleerung, Kreuzschlittensysteme zum Positionieren und Auftragen von

Kleberauppen in diverse Ober-Unterteile für Filterkerzen

Siemens S7-1200 im TIA Portal Ablaufsteuerung mit HMI Rezeptverwaltung

Programmierung und Inbetriebnahme

2017

Kunde: Florian Bauer Sondermaschinen GmbH, Hürth

Endkunde: Rimowa GmbH Köln, Werke Köln, Pelhrimow, Cz. und Cambridge, Canada ON
Gesamtsteuerungen einer Roboterzelle zum Automatisierten Biegen von Alu-Halbschalen
Roboterprogrammierung von KR30, KR60
Programmierung der KRC4 Steuerungen: IB, Konfig., Bewegungsprogrammierung, Entwicklung der Daten-u. Signalschnittstelle über Profibus
IB der Anlagen beim Endkunden
Außerdem komplette Elektrokonstruktion, Antriebstechnik und Ablaufstruktur entwickelt, über Siemens S7-315 realisiert, mit zentraler Bedienung / Visualisierung über HMI ProFace; Einbinden und Vernetzung der Roboter über Profibus
Feldinstallation und Anschluß aller Komponenten der Anlage
Zwei der Anlagen in Kanada wurden in CSA Ausführung und den reg. Kanad. Vorschriften gebaut

2011 - 2015

Kunde: Florian Bauer Sondermaschinen GmbH, Hürth

Endkunde: Rimowa GmbH Pelhrimow, Cz. und Cambridge, Canada ON
4 Gesamtsteuerungen einer Roboterinsel zum Automatisieren einer Schneidanlage, zum Vereinzeln und Beschneiden von thermoplastisch tiefgezogenen Polycarbonathalbschalen
Roboterprogrammierung von KR30, KR60
Programmierung der KRC2 und KRC4 Steuerungen: IB, Konfig., Bewegungsprogrammierung, Entwicklung der Daten-u. Signalschnittstelle über Profibus
IB der Anlagen beim Endkunden
Außerdem komplette Elektrokonstruktion, Antriebstechnik und Ablaufstruktur entwickelt, über Siemens S7-315 realisiert, mit zentraler Bedienung / Visualisierung über HMI ProFace; Einbinden und Vernetzung der Roboter und Zusatzgeräte (Seriennummer prägen und etikettieren) Profibus
Feldinstallation und Anschluß aller Komponenten der Anlage
2 der Anlagen in Kanada wurden in CSA Ausführung und den besonderen reg. Kanad. Vorschriften gebaut

2010 - 2012

Kunde: Florian Bauer Sondermaschinen GmbH, Hürth

Endkunde: Rimowa GmbH Köln
Entwicklungsprojekt: Gesamtsteuerung einer Roboterinsel zum Automatisieren einer Koffernietanlage, zum Konfektionieren, Einbringen von Alu Kofferhalbschalen in den Grundrahmen und Vernieten des Rahmens mit der Halbschale
Inbetriebnahme von 6 Robotern zum Greifen u. Nieten der Alu-Halbschalen
Roboterprogrammierung von KR16, 2xKR30, 2xKR60, Scara
Programmierung der KRC2 Steuerungen: IB, Konfig., Bewegungsprogrammierung, Entwicklung der Daten-u. Signalschnittstelle über Profibus
Außerdem komplette Elektrokonstruktion, Antriebstechnik und Ablaufstruktur entwickelt, über Siemens S7-315 realisiert mit zentraler Bedienung / Visualisierung über IPC ProFace, Einbinden und Vernetzung der Roboter und Zusatzgeräte (Böllhoff Nietanlagen) Profibus
Feldinstallation und Anschluß aller Komponenten der Anlage

2009

Kunde: Kuhl-Vacu-Tech, Erfstadt

Endkunde: PARS MCS, Esfahan / Iran
Inbetriebnahme beim Endkunden von 3 Robotern an einer Innenstrahlanlage für die Gasflaschenproduktion, Laden und Entladen der Rohbehälter von den Strahlstationen auf Förderbänder
Roboterprogrammierung von KR350 mit Hydraulikgreifer zum Handeln der Flaschen
Programmierung der KRC2 Steuerung: IB, Konfig., Bewegungsprogrammierung, Entwicklung der Daten-u. Signalschnittstelle über Profibus zur Siemens SPS der Strahlstation
IB der Anlagen beim Endkunden

2008 - 2009

Kunde: Bemers GmbH, Neuss Büttgen

Endkunde INA Schaeffler- Brasov / Rumänien
Inbetriebnahme von 2 Robotern an einer Gesenkschmiedeanlage für die Außenringe von Sonderwälzlager (4000 t Schuler Presse)
Roboterprogrammierung von KR150 zum schnellen Druckkühlen und Schmieren der Gesenke nach dem Schmiedevorgang

Programmierung der KRC2 Steuerung: IB, Konfig., Bewegungsprogrammierung, Entwicklung der Daten-u. Signalschnittstelle über ProfiBus zur Siemens SPS der Kühl-und Schmierstation

2007

Kunde: Florian Bauer Sondermaschinen GmbH, Hürth

Endkunde Boll&Kirch GmbH, Kerpen

3 Roboterzellen zum Entladen von gewickelten Filterkerzen, Entgratung, Messen, IO – oder NIO Ablage

Programmierung von je 1 Handlingsroboter REISS Robotic mit ROBOTstarV_V7, IB, Konfig.,

Bewegungsprogrammierung, Schnittstelle ProfiBus zu übergeord. Zellensteuerung

2006 - 2007

Kunde: CeramTec ETEC GmbH, Lohmar

2 Roboterzellen zur Entladung von Keramikkacheln von einer Presse und Aufstapeln auf Palettenträger

Vor dem Aufstapeln wurde die Kachel gereinigt und vermessen

Ablage nach Auswertung auf Palette oder NIO Ablage

Programmierung eines KR6 mit KRC2 Steuerung, IB, Konfigurations, Bewegungsprogrammierung,

Logiksteuerung von zusätzlicher E/A Karte für Sensorik, Ventile, Vakuum- und Messtechnik.

Sicherheits-und Verriegelungsschnittstelle zur Pressensteuerung konv.

Quellen-URL (abgerufen am 24.08.2026 - 07:04):

<https://www.interconomy.de/profil/mavpkcwqjr/sps-und-kuka-roboter-programmierer-tia-portal-step-7-fup-awl-winc-c-flexible-kuka-krc2-krc4>