

Profil ID: MBAFKXPGQR

Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 44225

SPS / Roboter Programmierer: TwinCAT 2, TwinCAT 3, Visual Basic, ABB, KUKA, Reis, EPLAN P8

Mitarbeiterkurzprofil

Herr H. H. geboren 1961

Position

Freiberuflicher **Beckhoff TwinCat, Visual Basic und Roboter Programmierer / Inbetriebnehmer, Elektroplaner**

Expertenkenntnisse

Beckhoff (TwinCAT 2, TwinCAT 3, Beckhoff XFC-Technologie, Beckhoff System Manager), Visual Basic (Visual Studio, C#, VB.NET, Rhinoceros 3d, WorkVisual, OpenCV), Roboter ABB, KUKA, Reis (KLR, Rapid, RML), EPLAN P8, Automobilindustrie, Maschinenbau Metall, Fördertechnik und Logistik, Mess- und Prüftechnik, Montage- und Handhabungstechnik, Robotik, Projektierung, Konstruktion, Programmierung, Inbetriebnahme, Projektleitung

Gute Kenntnisse

Industrielle Bildverarbeitung, Schweiß- und Fügetechnik, Umformtechnik, Verfahrens- und Prozesstechnik

Sonstige Kenntnisse

Verpackungstechnik

Sprachen

Deutsch (fließend), Englisch (verhandlungssicher), Russisch (fließend)

Verfügbarkeit

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

Projekterfahrung

2000 - heute

Leiter der Technischen Abteilung mit bis zu 15 Mitarbeitern an 5 Standorten

2000 - 2017

Mehrmalige Erfolgreiche Zertifizierung nach TS16949 begleitet (Automotiv Zertifizierung durch TÜV-Süd auditiert)

2000 - 2019

Entwicklung und Konzeption von Steuerungen für Laserschneid-Vorrichtungen, welche bei namhaften Automobil Zulieferern im Einsatz sind

TwinCAT, VisualStudio, EPLAN P8

2015 - 2019

Steuerungskonstruktion und SPS Programmierung (XFC Anwendung) für Peening Technologie mit

Feldbustechnik

Im Einsatz bei deutschen Automobil Firmen und Zulieferern wie beispielsweise VW und BMW
TwinCAT, VisualStudio, EPLAN P8

2018 - 2019

Interims-Tätigkeit als Netzwerk Administrator
1 Jahr

2017

Automatisierung einer Aluminium Druckguss Maschine durch Bestückung mit Roboter, Ungarn
TwinCAT

2016

Programmierung und Einstellung von Video-basierten Zustandskontrollen im Produktionsprozess
VisualStudio, OpenCV

2006 - 2008

Einführung und Entwicklung einer Betriebsdatenerfassung mit Rückverfolgbarkeit
SQL-Server, VisualStudio

1990 - 2004

Programmierung von 5 Achs CNC Laserschneidanlagen
RobCad, Toplas, RML, ISO-NC

1992 - 04.2004

Umbauten und Retrofitting an Laserschneidanlagen

1995 - 2019

Roboter Programmierung KUKA, Reis, ABB
KLR, Rapid, RML

1992 - 04.1993

Aufbau und Programmierung einer Anlage für automatisiertes Laserschneiden und Verpacken von Rohr-
Zuschnitten
Siemens S5, VB6

Einige Informationen aus bisherigen Projekten:

In den letzten 15 Jahren mehrere TwinCAT Projekte erfolgreich abgearbeitet

Ab 2003 für die Firma Wilco Wilken Lasertechnik zahlreiche Laserschneidvorrichtungen mit TwinCAT 2
automatisiert

Im Jahr 2005 dann eine parametrierbare Vorrichtungssteuerung unter TwinCAT 2 mit Visualisierung in Visual
Studio und Datenbankbindung MS SQL, diese Steuerungen wurden von Prima Industrie (Italien, Turin) in
zahlreichen 3D-Laseranlagen installiert

Einige der Steuerungen beim Kunden selbst in Betrieb genommen und Schulungen für das technische Personal
bei den unterschiedlichen Kunden abgehalten

Im Jahr 2008 für Trumpf Laser ein MDE Interface auf TwinCAT Basis erstellt

Seit 2015 Betreuung eines Projekts für Peening Technologie und die Inbetriebnahmen beim BMW Werkzeugbau
in München und Ingolstadt gemacht

Dieses Projekt unter TwinCAT 3 auch bei Volkswagen in Hannover und Wrzesnia in Polen installiert

2017 in Ungarn eine Italpress Aluminium Druckgussanlage mit KUKA Roboter zur automatisierten Bestückung mit TwinCAT 2 projektiert

Bei weiteren Kunden in NRW in 2017 - 2018 über EtherCAT und ProfiNet die Anbindung zwischen Beckhoff Steuerung und KUKA KRC 4 realisiert
TwinCAT und WorkVisual

Quellen-URL (abgerufen am 28.04.2024 - 21:32):

<https://www.interconomy.de/profil/mbafkxpgqr/sps-roboter-programmierer-twincat-2-twincat-3-visual-basic-abb-ku-ka-reis-eplan-p8>