

**Profil ID: NBHFEJWEJP**

**Wohnort des Spezialisten: Deutschland, 94469**

## **SPS und Roboter Programmierer: Step 7, TIA Portal, ABB IRC 5, KUKA KRC 2, KRC 2, KRC 4**

### **Mitarbeiterkurzprofil**

Herr B.R. geboren 1987

### **Position**

Freiberuflicher **ABB und KUKA Roboter Programmierer und Inbetriebnehmer**

### **Expertenkenntnisse**

**ABB IRC 5, ABB Robot Studio, KUKA KRC 1, KRC 2, KRC 4, KUKA Sim Pro**, Automobilindustrie, Robotik, Projektierung, Programmierung, Inbetriebnahme

### **Gute Kenntnisse**

TIA Portal, Step 7, KOP, FUP, AWL, WinCC flexible, Maschinenbau, Projektleitung

### **Sonstige Kenntnisse**

SCL / ST, VKRC 2, VKRC 4, Industrielle Bildverarbeitung, Mess-und Prüftechnik, Montage-und Handhabungstechnik, Verfahrens-und Prozesstechnik, Konstruktion

### **Sprachen**

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

### **Verfügbarkeit**

Kurzfristig nach Absprache in Vollzeit

### **Projekterfahrung**

#### **2017 - heute**

##### **Einzelunternehmer**

Typintegration

##### **HB Feinmechanik GmbH & Co. KG**

Softwarevorbereitung, Inbetriebnahme

Roboterprogramme vorbereiten / anpassen bzw. neu erstellen nach Muster

Freie Programmierung Sondermaschinenbau

Inbetriebnahme beim Kunden, Produktion Support Technologien: Laser, Plasma, Kleben, Schrauben

Taktzeit ist 18 Sek

Projektdauer: laufend (seit 10.2019)

##### **HB Feinmechanik GmbH & Co. KG**

Roboter Zelle mit 4 Robotern programmieren

Softwarevorbereitung, Offline Programmierung, Inbetriebnahme

Roboterprogramme vorbereiten / anpassen bzw. neu erstellen nach Muster

Freie Programmierung Sondermaschinenbau  
Inbetriebnahme beim Kunden, Produktion Support  
4 Handlings Roboter, Taktzeit ist 4 Sek  
Tools: RoboDK  
Projektdauer: laufend (seit 07.2019)

#### **HB Feinmechanik GmbH & Co. KG**

Roboter Umtausch  
Softwarevorbereitung, Offline Programmierung, Inbetriebnahme  
Roboterprogramme vorbereiten / anpassen bzw. neu erstellen nach Muster  
Freie Programmierung Sondermaschinenbau  
Inbetriebnahme beim Kunden, Produktion Support  
Taktzeit ist 9 Sek  
Tools: RoboDK  
Projektdauer: 4 Monate

#### **Fa. Keiko (Österreich)**

Keiko Prozessentwicklung für PU Spritzen  
Kunde:  
RoboterStandard Softwareentwicklung, Offline Programmierung  
RoboterStandard schreiben für Applikationen und SPS Kommunikationen in ABB Rapid, Bewegungsprogramme vorbereiten für 36 Spritzwerkzeuge  
Tools: ABB RobotStudio, eigene Tools / Scripts für Leistungsoptimierung  
Projektdauer: laufend (seit 09.2019)

#### **Fa. RAFO Elektrotechnik GmbH / Thyssenkrupp**

BMW Regensburg F40 Typintegration im Hinterbau weiterführen

#### **Fa. RAFO Elektrotechnik GmbH / Thyssenkrupp**

BMW Regensburg F48 F39 PHEV Typintegration im Hinterbau  
Online und Offline Roboterprogrammierung, Projektleitung, Kommunikation mit dem Kunden  
Typintegration in laufender Anlage ausschließlich am Wochenende und Feiertagen (von OLP durch Online Inbetriebnahme bis Prozess- und Taktzeitoptimierung)  
Tools: ABB RobotStudio, Process Simulate, eigene Tools / Scripts für Leistungsoptimierung (Greiferkonfig Generator, RoboterDoku Generator, VIP Check, usw.)  
Projektdauer: 10 Monate

#### **Fa. RAFO Elektrotechnik GmbH / Damien Auto**

BMW Dingolfing G20/22 neue Stationen Inbetriebnahme  
Online Roboterprogrammierung, Inbetriebnahme  
Projektdauer: 8 Monate

#### **Fa. RAFO Elektrotechnik GmbH / Thyssenkrupp**

BMW Regensburg F40 Typintegration im Hinterbau  
Online und Offline Roboterprogrammierung  
Typintegration in laufender Anlage ausschließlich am Wochenende und Feiertagen (von OLP durch Online Inbetriebnahme bis Prozess- und Taktzeitoptimierung)  
Tools: ABB RobotStudio, Process Simulate, eigene Tools / Scripts für Leistungsoptimierung (Greiferkonfig Generator, RoboterDoku Generator, VIP Check, usw.)  
Projektdauer: 1 Jahr

#### **Ludwig Schleicher Anlagenbau / BMW Wackersdorf und Landshut**

Ludwig Schleicher Anlagenbau Qualitätsbild Camera Projekt  
Softwareentwicklung in Delphi 7  
Software für verschiedene Projekte. Eine Applikation für mehr Bildschirm, es soll mit dem SPS Datenaustausch machen und von IP Kamera Bild erstellen speichern und anzeigen  
(zweimal)

## **2017 - 2018**

### **R&G Automation OG**

#### **Fa. RAFO Elektrotechnik GmbH / Thyssenkrupp**

BMW Regensburg F40 Typintegration im Hinterbau

Online und Offline Roboterprogrammierung

Typintegration in laufender Anlage ausschließlich am Wochenende und Feiertagen (von OLP durch Online Inbetriebnahme bis Prozess- und Taktzeitoptimierung)

Tools: ABB RobotStudio, Process Simulate, eigene Tools / Scripts für Leistungsoptimierung (Greiferkonfig Generator, RoboterDoku Generator, VIP Check, usw.)

Projektdauer: 9 Monate

## **2016 - 2017**

### **Ludwig Schleicher Anlagenbau GmbH**

#### **Fa. IAC Polen**

Antiknarzauftrag

SPS Programmierung, Roboterprogrammierung, Visualisierung, Inbetriebnahme

Beschreibung: 3x Sondermaschinen für 2K Kleberspritzen mit Robotern, 2 Seitiger Weiss Drehtisch mit Trace System und 3x Trocknungsstation

Tools: Visualisierung, SPS - TIA Portal, Safety - Pilz PNOZ Multi Configurator, Motorcontroller - Movitools MotionStudio, Roboter - ABB RobotStudio

Projektdauer: 5 Monate

#### **Fa. Dräxlmaier**

Antiknarzauftrag TV und Armauflage C257

SPS Programmierung, Visualisierung, Inbetriebnahme

Sondermaschinen für Antiknarz Lackspritzen mit Robotern, 4 Seitiger Drehtisch, Entnahme und 2 Förderbänder

Visualisierung - TIA Portal, SPS - Siemens S7, Safety - Pilz PNOZ Multi Configurator, Motorcontroller - Movitools MotionStudio, Roboter - ABB RobotStudio

Projektdauer: 3 Monate

#### **Aushilfe in anderen Projekten**

Störungsgenerierung für BMW

HW Inbetriebnahme, Safety Test

Projekt migrieren von WinCC und S7 nach TIA Portal

Software Entwicklung für BMW – Applikation was mit SPS kommuniziert und Bilder wegspeichern von IP Cam

## **2015 - 2016**

### **Ludwig Schleicher Anlagenbau GmbH**

#### **Fa. Boschoku**

Antiknarzanlage F48 / F36

SPS Programmierung, Visualisierung, Inbetriebnahme, Support, Übergabe im Haus

Sondermaschinen für Antiknarz Lackspritzen mit Robotern, 4 Seitiger Drehtisch und Entnahme

Tools: Visualisierung - TIA Portal, SPS - Siemens S7, Netzwerkkommunikation – mbDialUP, Safety - Pilz PNOZ Multi Configurator, Motorcontroller - Movitools MotionStudio, Roboter - ABB RobotStudio

Projektdauer: 2 Monate

#### **Schäfer-Oesterle GmbH**

Kleberauftrag, Trocknung und Antiknarzanlage BR238 / AU651

SPS Programmierung, Visualisierung, Inbetriebnahme, Support, Übergabe, Kurs halten, Dokus erstellen und übersetzen

Sondermaschinen für 2K und Antiknarz Lack mit Roboterspritzen und nachkleben in einem Trocknerkanal trocknen

2K Anlage ist mit 2 Robotern, 4 Seitiger Drehtisch inkl. 5 SEW Dreheinheit, 2x 2K Dosierung. Antiknarz mit Schlittenheit, Roboter, pneumatische Dreheinheiten

Spezielle Funktionen: Fernwartung mit Portforwarding, Produktionsdaten auf Server von Kunde speichern,

#### Serielle Kommunikation mit Waage

Tools: Visualisierung - TIA Portal (mit Scripten), SPS - Siemens S7, Netzwerkkommunikation – mbDialUP, Safety - Pilz PNOZ Multi Configurator, Motorcontroller - Movitools MotionStudio, Roboter - ABB RobotStudio  
Projektdauer: 5 Monate

#### Frauenhofer IFAM (Airbus)

Entwicklungsprojekt ProSHIP 2 FFM

SPS Vorbereitung, Inbetriebnahme, Support, Übergabe

Mobilplattform für Fräsröbter in Flugzeugindustrie mit 3 endlose Schwenkeinheiten und Getriebe von Schwarzmüller / ZF

Spezielle Fahraufgaben erstellen: Radius fahren, Umdrehen, programmierbare Bewegungsoberfläche, automatische Referenzierung, Fernbedienung mit OPC

Spezielle Funktionen: Fernwartung, OPC Kommunikation

Tools: Visualisierung - WinCC Flexible, SPS - Siemens S7 mit F-CPU, Motorcontroller - Danfoss Plus+1 Guide

Service Tool, Konfiguration, Safety - Wago IOCheck

Projektdauer: 3 Monate

#### Aushilfe in andere Projekten

Störungen erstellen

HW Inbetriebnahme, Safety Test

Projekt migrieren von WinCC und S7 nach TIA Portal

FTP Kommunikation mit CP testen

Verschiedene Probleme im TIA Portal Script lösen

Schrittmotor Steuerungsprogramm vorbereiten mit Wago 650-671 und 650-637

Software Entwicklung für BMW – Applikation was mit SPS kommuniziert und Bilder Speichern von IP Cam

#### 2016 - 2017

##### Eigenes Gewerbe (Nebentätigkeit)

#### Magna, Leipzig

Hochsprache Programmierung in Delphi

Ablaufänderung für einen Prüf- und Montagetisch mit Produktionssupport

Projektdauer: 1 Woche

#### Magna, Leipzig

Fehlersuche in einem Prüf- Montagetisch (Problem mit Schraubeinheit / COM Schnittstelle / RS232-USB Umwandler)

Komplett Software und Hardwareüberprüfung

Projektdauer: 3 Wochen

#### Rafo Elektrotechnik GmbH, Pffeffenhausen

ABB Grundkurs in einer Präsentation vorbereiten

Projektdauer: 1 Woche

#### Rafo Elektrotechnik GmbH, Pffeffenhausen

BMW Regensburg, F39 Typintegration in Ab stapelzelle, Messzelle für Motorhaube alte Programme mit der neuen Mechanik anpassen in Standard L7 mit ABB IRC5

Technologien: Stacking, Suchfahrt, 2D-Suchfahrt

Projektdauer: 2 Monate

#### Rafo Elektrotechnik GmbH, Pffeffenhausen

BMW Regensburg, PU (Produktionsunterbrechung wegen Umbau)

geplante Änderungen in Betrieb nehmen von Erstinbetriebnahme bis Produktion wie z.B. neuen Robotern, Punktverlagerungen

L7 Standard mit ABB IRC5

Projektdauer: 1 Monat

#### Ludwig Schleicher Anlagenbau GmbH, Pressath

Projektübergabe und SPS Softwarevorbereitung für MES und Trace System

Projektdauer: 1 Monat

**2012 - 2015**

**RAFO Elektrotechnik GmbH**

**TKSE Münchmünster**

Projekt Audi Laserpark

Roboterprogrammierung

Programmierung mit VKRC 4, Bewegung teachen, Logik schreiben / korrigieren, Automatik Test

Projektdauer: 2 Monate

**TKSE Lockweiler**

Projekt Q5 Türdichtungsapplikation Testanlage

SPS Programmierung, Ansprechpartner

Programmierung mit Siemens S7, Bedienungsanleitung

S300 mit 2 Profinet Module

Projektdauer: 2 Monate

**Inergy Rottenburg**

Ablaufänderungen, neue Typen hinzufügen

ABB Programmierung, Ansprechpartner

Frei Programmierung in Rapid mit Dokumentationen, Optimalisierungen und Produktionsbegleitung

Projektdauer: 2 Monate

**Magna Leipzig**

Projekt F20-F22 Stoßfänger Montage

Hochsprachenprogrammierung, Ansprechpartner

Eine bestehende Anlage, programmiert in Delphi, erweitern um eine OPC- Kommunikation, Ablaufänderungen,

Einbinden weiterer Sensorik über Com-Port- Schnittstelle, Produktionsbegleitung

Projektdauer: 2 Monate

**BMW Regensburg**

BMW Anlagenbau

Roboterprogrammierung Online und Offline

Typ F46: OLP einlernen (Prozess Simulate) bei Fa. Engrotec, eigenständiges Programmieren für eine Zelle (Bewegungen, RCS- Einstellungen, Verriegelungen aufbauen, Safety Daten erstellen, Taktzeitoptimierung, Dokumentationen)

IBN im Werk bis Automatik, OLP- Support für alle Zellen

Typ F48: eigenständiges OLP für alle Zellen (ca. 50 Roboter), dazu Struktur in Firma von Beginn an Entwickeln

(z.B. eigene Tools für Text Manipulationen, Status, etc.) Greiferkonfig, Programmlogik vorbereiten

OLP Support neben Online Arbeit, Optimieren Prozesssicherheit, Qualität und Taktzeit, Standardisierung,

Produktionsbegleitung

Roboter: L7(LU) IRC 5

Technologie: Punktschweißen, Handling, Suchfahrt, Stacking, Kleben, MultiMove, Docking

Projektdauer: 8 Monate

**BMW Leipzig**

BMW Anlagenbau

Roboterprogrammierung

IBN (OLP, Verriegelungen testen, Logik aufbauen, bis Automatik), Tools für RoboterDoku und für Greiferkonfig

Technologie: Punktschweißen, Handling, Suchfahrt, Stacking, Kleben, MultiMove, Docking

Projektdauer: 1 Monat

**BMW Leipzig**

BMW Anlagenbau

OLP

Alle Safety in OLP überprüfen, Programmänderungen für einen Umbau, Vor Ort OLP Support bei Umbau

Ansprechpartner (neben Online Roboterprog. und OLP)

Offizielle Kommunikation mit BMW, Status aktualisieren, Arbeit einteilen, LOP Listen abarbeiten

Fachliche Führung Roboterprogrammierung

Projektvorbereitung (Kommunikation zwischen Roboter und SPS, Programmlogik, Greiferkonfig, Kommunikation mit OLP Firma)

Anlage IBN von Anfang bis SOP (Offlineprogrammen prüfen, Verriegelungen korrigieren, Safety testen, Sonderfunktionen aufbauen, Taktzeioptimierung, Standardisierung)

Dokumentation: eigenes Tool in Delphi entwickeln für RoboterDoku Roboter: L7-LI Standard IRC 5 und KRC 2

Technologien: 2K Kleben, Reinigung, Docking, Handling, Stacking, Weichschalten (mit Kuka Titan)

Projektdauer: 1,5 Jahre

### **BMW Dingolfing**

AG: EBZ

Roboterprogrammierung

ABB IRC5 und KUKA KRC2 mit L7 Standard, Qualität- und Taktzeioptimierung, Produktionsbegleitung

Technologien: Punkt- und Bolzenschweißen, Kleben, Handling

Projektdauer: 2 Monate

## **2011 - 2012**

### **RW Swiss Automation GmbH**

### **BMW, Dingolfing**

AG: EBZ

Roboterprogrammierung

ABB IRC5 und KUKA KRC2, Offline einspielen, Verriegelungen testen

Technologie: Punkt- und Bolzenschweißen, Kleben, Docking, Handling

Projektdauer: 4 Monate

### **Mercedes, Sindelfingen**

AG: Siemens

Roboterprogrammierung

KRC4, Offline Programme einspielen, Logik, Verriegelung Technologie: Punktschweissen und Handling

Projektdauer: 1 Monat

### **Volkswagen, Wolfsburg, AG**

EDAG

Roboterprogrammierung

VKRC4, Offline einspielen, Logik, Verriegelung Technologie: Punktschweissen und Handling

Projektdauer: 1 Monat

### **Mercedes, Kecskemét, AG**

AG: EBZ

Roboterprogrammierung

KRC1 und KRC2, Qualitätsoptimieren, Standardisierung, Verriegelung testen, Taktzeioptimierung

Technologie: Punktschweissen, Handling, Kleben

Projektdauer: 5 Monate

### **Skoda, Mlada Boleslav (Tschechien)**

AG: Siemens, ABB

Roboterprogrammierung

VKRC2 und VKRC4, Bewegungsbahn korrigieren, Logik schreiben in Standardversion 8.1, Verriegelungszonen aufbauen, Taktzeioptimierung, Technologie: Punktschweissen und Handling

Projektdauer: 2 Monate

## **2010 - 2011**

### **Evopro Informatik und Automatisierung GmbH**

### **Mercedes, Kecskemét, AG: TMS**

#### Roboterprogrammierung

KRC1, Wiederinbetriebnahme mehrere Linien nach Umzug von Sindelfingen nach Ungarn, Erstinbetriebnahme bei neuer Linie, Offline einspielen

Technologie: Handling, Clinchen, Punkt- und Bolzenschweißen

Projektdauer: 4 Monate

#### **Mercedes, Sindelfingen**

AG: TMS

#### Roboterprogrammierung

KRC1, Erstinbetriebnahme (Roboter- und Technologieseite), Offline einspielen, Technologie: Punkt- und Bolzenschweißen

Projektdauer: 5 Monate

### **2005 - 2010**

#### **Fachliche Tätigkeit während des Studiums**

#### **2009**

RE-LA Team Ingenieur und Beratung Kg. – Kurs für Qualitätsleitung Auditor

TÜV Akademie- Zeugnis als HACCP System-Bediener

III. Landeskonferenz der Maschinenbauingenieurstudenden – SZE, Gy?r

TÜV Rheinland Akademie GmbH. – Systementwickler in Qualitätsleitung

Bosch Rexroth Pneumobil Teilnahme am Wettbewerb

Nívó-Preis für Studium

HÉFAL Kft. - 3D-Modellieren der Produkte mit dem Programm Solid Edge

#### **2008**

Demonstrator des Informatikamtes an der Szent István Universität - 2 Semester

Isel Hobby Preisbewerbung (Planung und Bau eines CNC-Graveur für Leiterplattenbearbeitung)

Rexroth Pneumobil Wettbewerb, Teilnehmer (Ökonomie: 2. Platz)

Teva Gyógyszergyártó Zrt. - Technischer und Entwicklungsvorstand, Abteilung für Technik und Investition

Fachpraktikum im Sommer (2 Monate)

Reginaqua Kft. - Modellieren, Technische Dokumentation – Teilnahme an einem Projekt

#### **2007**

IAESTE, Mitglied des Vereines der ungarischen Ingenieurstudenten

Arbeit für die Wissenschaftliche Studentenkonferenz, mit dem Titel: Vergleich der Hydraulischen

Steuerungslösungen für die Einhaltung konstanter Drehzahl bei verschiedenen Belastungen Sonderpreis des

FVM Landwirtschaftlichen Maschinenbau-Instituts (5 Monate)

#### **Quellen-URL (abgerufen am 02.05.2024 - 07:54):**

<https://www.interconomy.de/profil/nbhfejwejp/sps-und-roboter-programmierer-step-7-tia-portal-abb-irc-5-kuka-krc-2-krc-2-krc-4>