## 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**
**Beckoff (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 Datenbankanbindung 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 *29.03.2024 - 12:21*):**
https://www.sps-profis.de/profil/mbafkxpgqr/sps-roboter-programmierer-twincat-2-twincat-3-visual-basic-abb-kuka-reis-eplan-p8