

Qualifikationsprofil



Stelle: Roboterprogrammierer

Name:

Datum:

X = Eigenbewertung in Schulnoten

1	2	3	4	5
---	---	---	---	---

ABB Roboterprogrammierung allgemein					
	Jahre Programmiererfahrung mit diesem Hersteller (hier Zahl = mind. Jahre)				
	Komplexität der programmierten Applikationen (1= hoch)				
	Erfahrung ABB RobotStudio				
	Erfahrung ABB IRC 5				
	Erfahrung ABB SaveMove				
	Erfahrung ABB Rapid				
	- IBN von Roboter Sonderfunktionen, z.B. FTC Sensor				
KUKA Roboterprogrammierung allgemein					
	Jahre Programmiererfahrung mit diesem Hersteller (hier Zahl = mind. Jahre)				
	Komplexität der programmierten Applikationen (1= hoch)				
	Erfahrung KUKA SafeOperation				
	Erfahrung KUKA SmartPad				
	Erfahrung KUKA KRL / KRC 2				
	Erfahrung KUKA KRL / KRC 4				
	Erfahrung KUKA WorkVisual				
	IBN von Roboter Sonderfunktionen, z.B. FTC Sensor, Vision, VectorMove				
Roboterprogrammierung allgemein andere Hersteller					
	Jahre Erfahrung in diesem Bereich (hier Zahl = mind. Jahre)				
	Komplexität der programmierten Applikationen (1= hoch)				
IBN Erfahrung Schnittstellen					
	Jahre Erfahrung in diesem Bereich (hier Zahl = mind. Jahre)				
	- EISs				
	- Profibus				
	- Profinet				
	- Profisafe				
	- Kuka X11				
	- Kuka X13				
Kenntnisse Siemens SPS allgemein					
	Jahre SPS Programmiererfahrung (hier Zahl = mind. Jahre)				
	S7 - Step 7				
	TIA Portal				
	Win CC				
	Programmierung alternative SPS (kein Siemens), wenn ja welche:				
Kenntnisse Inbetriebnahme Bussysteme					
	Profibus				
	Profinet				
	NetPro, Netzwerkkonfiguration				

Qualifikationsprofil



Stelle: Roboterprogrammierer

Name:

Datum:

X = Eigenbewertung in Schulnoten

1	2	3	4	5
---	---	---	---	---

Eigenverantwortliche Projektstrukturierung und -umsetzung					
	Jahre Erfahrung in diesem Bereich (hier Zahl = mind. Jahre)				
	Projekte mit Siemens SPS Steuerungen				
	Projekte mit KUKA KRC 2 Steuerungen				
	Projekte mit KUKA KRC 4 Steuerungen				
	Projekte mit IRC 5 Steuerungen				
	Projekte mit anderen Robotersteuerungen				
Bereits programmierte Roboterapplikationen					
	Pick-and-Place Anwendungen				
	Palettieranlagen				
	Bin-Picking (Griff in die Kisten), mitVision System				
	Maschinenbeschickung / Maschinenverkettung				
	Pressenbeschickung / Pressenverkettung				
	Foundry Anwendungen				
	Lackierroboter				
	Schweißroboter				
	Schleifroboter / Schleifzellen				
	Montageroboter				
	Roboter-Roboter Kollaboration:				
	Mensch-Roboter Kollaboration:				
	Sonstiges:				
	Sonstiges:				
Persönliche Fähigkeiten					
	Kommunikationsfähigkeit (Telefon, E-Mail, Besprechung)				
	Fähigkeit Sachverhalte / Probleme zu schildern				
	Dokumentationsstärke / Disziplin				
	Gefühl für den Kunden, Durchsetzungsstärke beim Kunden				
	Fähigkeit andere Programmierer zu führen				
	Deutsche Sprache in Wort und Schrift				
	Reisebereitschaft (Deutschland)				
Sonstige Fähigkeiten / Stärken die Sie erwähnen möchten:					