

Zeugnis

Wir bestätigen, dass Herr Thomas Popp, geboren am 23.02.1976, vom 1.11.2005 als Entwicklungsingenieur und seit dem 1.12.2006 bis zum 30.09.2008 als Leiter unserer Entwicklung Mechatronik mit einem Anstellungsgrad von 100 % tätig war.

Sein Aufgabengebiet umfasste im Wesentlichen folgende Themengebiete:

Organisation

- Personelle und fachliche Leitung eines Mechatronikteams mit 6- 8 Mitarbeitern
- Projektleitung von Entwicklungsprojekten, Projekt- und Ressourcenplanung
- Betreuung des Outsourcings der Produktion der Katana Produkte

Entwicklungen

- Erarbeitung und Umsetzung eines neuen Elektronikkonzeptes für die Steuerung des Katana Roboters (Ablösung der alten Elektronik aufgrund der RHOS).
Das Konzept beinhaltet dezentrale Achskontroller, welche im Roboterarm eingebaut sind und ein Controlboard welches die übergeordnete Steuerung wahrnimmt. Die Kommunikation zwischen Achskontroller und Controlboard erfolgt über einen CAN-Bus. Das Controlboard verfügt über USB- und Ethernet Schnittstellen für die Kommunikation mit übergeordneten Systemen.

Projektsumfang:

- Spezifikation der Achskontroller für einen externen Entwicklungspartner. Die Basis der Achskontroller ist der digitale Signalprozessor TMS320F2808 von Texas Instruments.
- Entwicklung der Achskontroller Firmware.
- Spezifikation des Controlboards für einen externen Entwicklungspartner. Die Basis des Controlboards ist ein embedded CPU-Modul mit einem Power PC Prozessor. Als Betriebssystem wurde Linux mit Real-Time-Erweiterung gewählt. Die I/O Anbindung wurde über ein FPGA gelöst.
- Betreuung der externen Entwicklungspartner.
- Inbetriebnahme und Test der Prototypen.
- Überwachung der Elektronikproduktion.
- Projekt zur Stabilisierung der Mechanik und Steuerungssoftware des Katana Roboters.
Das Projekt wurde lanciert, weil in der Vergangenheit der Firmengeschichte weder die Software noch die Mechanik des Roboters auf Grund von Spezifikationen entwickelt wurden, sondern unkoordiniert von Anwendung zu Anwendung gewachsen sind. Ein zuverlässiger Betrieb und ein professioneller Support des Produktes waren unter diesen Umständen nicht möglich.

Projektsumfang:

- Reverse Engineering aller Systemkomponenten und Erarbeitung einer Systemspezifikation.
- Eruierung der Schwachstellen und Erarbeitung eines Sanierungsplanes.
- Projekt-, Ressourcenplanung und fachliche Projektleitung.
- Einführung von Entwicklungs- und Produktionstests auf der Basis von LabView zur Qualitätssicherung und -optimierung.
- Mitarbeit bei der Recherche, Konzeption und Planung einer neuen Robotergeneration.
- Mitverantwortlich für die Produktdokumentationen
- Third Level Support, Verkaufsunterstützung und Kundenbesuche.





Herr Popp besitzt ein fundiertes Fachwissen und eine umfangreiche Erfahrung in seinem Aufgabengebiet und einen generalistischen Sinn für Zusammenhänge. Dank seiner schnellen Auffassungsgabe plant und organisiert er die Aufgaben zweckmässig und setzt Prioritäten.

Herr Popp engagiert sich für sein Aufgabengebiet und seine Mitarbeiter. Seine Handlungen sind durchdacht und verantwortungsvoll. Veränderte Situationen erkennt er rechtzeitig und agiert auch unter belastenden Umständen sicher. Er informiert zeitgerecht und fundiert über den eigenen Verantwortungsbereich.

Herr Popp ist teamfähig und daher bei Vorgesetzten, Mitarbeitenden und Kunden anerkannt und sehr beliebt. Er versteht es die Mitarbeitenden zielbezogen zu motivieren, erteilt klare Handlungsanweisungen und delegiert mit Sachverstand und Gespür.

Herr Popp verlässt unser Unternehmen auf eigenen Wunsch. Wir bedauern seinen Weggang ausserordentlich, da wir mit ihm einen tüchtigen und wertvollen Mitarbeiter verlieren. Wir wünschen Herrn Popp auf seinem weiteren Lebens- und Berufsweg alles Gute und viel Erfolg.

Zürich, 30. September 2008

Neuronics AG

Cordula Kaiss
Verwaltungsratspräsidentin

Ursula Matzenbach
CEO

Dieses Zeugnis enthält keine verschlüsselten Hinweise. Eine Interpretation im Sinne sogenannter Zeugniscodes würde unsere Aussage verfälschen.