

# Lebenslauf / Profil – Markus Löffler



<b>Adresse</b>	Silcherstr. 7, 80807 München
<b>Telefon</b>	089 – 85639317, Mobil: 0176-61754656
<b>Internet</b>	E-Mail: <a href="mailto:markus@loffler.de">markus@loffler.de</a> , Web: <a href="http://www.loffler.de">http://www.loffler.de</a>
<b>Geburtsort/-datum</b>	München, 01.06.1971
<b>Familienstand</b>	Ledig

## KURZPROFIL

- 9 Jahre Erfahrung in verschiedenen Positionen der **Automobilbranche**: beim OEM, als Zulieferer und in der Tool-Produktentwicklung.
- 6 Jahre **internationale Erfahrung** in den USA (Diplomarbeit, Promotion und Erfahrung bei einer Startup-Firma).
- 22 Jahre Erfahrung in **Softwaredesign und in der Softwareentwicklung**, mit Schwerpunkt objektorientierte Software und Embedded Software.

## STUDIUM (umgekehrt chronologisch geordnet)

**Ph.D. (Doctor of Philosophy), Elektrotechnik** an der Clemson University, Clemson, SC, USA, GPA (Grade Point Average) 3,9 (von max. 4,0), Dissertation: *“New Object-Oriented and PC-Based Approaches to Robot Control Software”*. 01/1997  
- 08/2001

**Diplom, Elektrotechnik** an der Technischen Universität München, Notendurchschnitt 1,6. Diplomarbeit: *“Measurement of the Yarn Path and Tension in Yarn Unwinding”* (externe Diplomarbeit an der Clemson University, USA). 11/1990  
- 10/1996

## BERUFSERFAHRUNG (umgekehrt chronologisch geordnet)

**Elektrobit GmbH / BMW AG**, München, freiberuflich. 11/2010  
- heute

- \* Embedded Softwareentwicklung im Bereich HMI Entertainment aktueller Headunits der BMW AG.

**SSW GmbH / Bosch AG**, München, freiberuflich. 06/2009  
10/2010

- \* Embedded Softwareentwicklung für ein Kombiinstrument der Bosch AG im Bereich MMI

**Telemotive AG**, München, festangestellt. 03/2002  
- 05/2009

- \* Dienstleistung für die BMW AG im Bereich Netzwerke (CAN, MOST) und Projektmanagement für eine Multimediaheadunit (bis 2006).
- \* Entwicklungskoordination und Projektleitung für den **Datenlogger** „blue PiraT“ (CAN, MOST, LIN, RS232, Ethernet, Video, Flexray) in Zusammenarbeit u.a. mit BMW, Daimler, Audi, Porsche und Harman-Becker (ab 2005) .
- \* Entwicklung eines Aufzeichnungs-/Analysetools unter Java

**Quality Real-Time Systems (QRTS) LLC**, Startup-Firma, VA, USA, freiberuflich. 01/1998  
- 12/2001

- \* Entwicklung von QMotor 3.0 und dem QMotor Robotic Toolkit (Echtzeitanwendungen zur Implementierung von Regelungsalgorithmen auf dem PC) in C++, mit den QNX 4 und QNX 6 Betriebssystemen.

- \* Entwicklung von QWidgets++, einer C++ Klassenbibliothek für die Programmierung von grafischen Benutzeroberflächen auf QNX 4 und QNX 6.
- \* Marketing, Kundendienst, und Zusammenarbeit mit anderen Firmen.

**Clemson University**, SC, USA, Forschungsassistent.

- \* Design der *Robotic Platform* - ein objektorientiertes Softwarepaket zur flexiblen Robotersteuerung, mit einer grafischen Benutzeroberfläche und 3D Simulation auf dem QNX 6 Betriebssystem.
- \* Design eines Robotersystems mit einer videobasierten Operatorkonsole unter QNX4 und einer Virtual Reality basierten Windows NT Operatorkonsole.

**Liveshow**, München, freiberuflich.

- Technische Organisation von **23 Diashows über Reisen nach Afrika/Asien**.
- Entwicklung des *EasySlide* Systems zur Multimediasteuerung von Diashows.

**Siemens AG**, München, Verschiedene Praktikas, jeweils 1-2 Monate

- Entwicklung einer grafischen Anwendung zur Fehlerdiagnose für das Telefonsystem EWSD unter dem OS/2 Betriebssystem.
- Software/Hardware Design eines Systems zur Überwachung von Datenautobahnen im Telefonsystem EWSD.
- Hardware Design für eine DSP-Steckkarte für das Telefonsystem EWSD

## ANDERE AKTIVITÄTEN

**Reise in verschiedene Länder Zentral- und Südamerikas** zur Verbesserung der Spanischkenntnisse und zum Kennenlernen neuer Kulturen.

## VERÖFFENTLICHUNGEN (Auszug)

M. Löffler, V. Chitrakaran, and D. Dawson, "*Design and Implementation of the Robotic Platform*", Journal of Intelligent and Robotic Systems, Theory and Applications, Volume 39, January 2004.

M. Löffler, D. Dawson, and N. Costescu, "*QMotor 3.0 and QMotor Robotic Toolkit: A PC Based Control Platform*", IEEE Control Systems Magazine, Volume 22, Number 3, June 2002.

## SPEZIELLE KENNTNISSE

- Softwareentwicklung: Objektorientiertes Design, Embedded-Design, Echtzeitsysteme, Benutzeroberflächen, 3D-Grafik
- Programmiersprachen: C++, C, Python, Java
- Betriebssysteme: Windows, **QNX 4**, **QNX Neutrino**, Linux
- Netzwerke/Schnittstellen: **CAN**, **MOST**, **LIN**, **RS232**, **Ethernet**, **TCP/IP**
- Tools: **Eclipse**, Visual-C++, Visual-Basic, **Subversion**, Mercurial, **Bugzilla**, Jira, **Typo3**, **CANoe**, **Optolyzer**, **Doxygen**, Excel, Word, Lotus Notes
- Sprachen: Deutsch (Muttersprache), Englisch (verhandlungssicher), Spanisch (Grundlagen).

München, 15.05.2011