

Nicolas Gartner

Bientôt docteur en robotique
disponible en juin 2020

9 avenue Seyssaud
13250 Saint Chamas

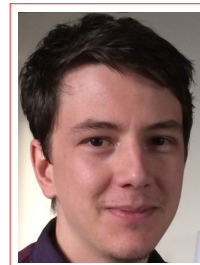
+33 6 28 30 56 96

✉ nicolas.gartner@gmail.com

in www.linkedin.com/in/ngartner

ngartner

27 ans Permis B



Expériences professionnelles

- 2019-mai 2020 **Ingénieur d'étude**, Laboratoire COSMER, Université de Toulon.
Réalisation d'expérimentations dans le cadre du projet H2020 EU Marine Robots
[ROS](#), [programmation véhicule](#), [Python](#), [analyse des données](#), [hydrodynamique](#)
- 2017-2019 **Chargé d'enseignement**, Seatech et IUT, Université de Toulon.
Enseignement de la mécanique vibratoire TD/TP (104h) et de l'automatique TP (24h)
[Pédagogie](#), [Préparation des cours](#), [Corrections](#), [Mécanique des solides \(déformable\)](#), [contrôleur](#), [PID](#)
- 2016 **Ingénieur R & D**, Altran, Aix-en-Provence.
Conception robotique : Projet Méthode et Analyse du Démantèlement Nucléaire (6 mois)
[bras robotisé](#), [conception](#), [CAO](#), [dimensionnement](#), [Python](#), [optimisation](#)
- 2015-2016 **Ingénieur R & D**, Mayfran International, Landgraaf, Pays-Bas.
Développement produit / convoyeur et système de filtration (6 mois)
[rétro-ingénierie](#), [conception](#), [CAO](#), [écoulement](#), [traduction technique](#)
- 2015 **Stage de recherche**, Universidade Federal Uberlândia, Brésil.
Fabrication d'échangeur de chaleur par méthode de fabrication additive (6 mois)
[Matlab](#), [traitement de données](#), [transfert thermique](#), [Fluent](#), [bras robotisé](#)

Formation

- 2016-2020 **Doctorat**, Université de Toulon, Laboratoire COSMER.
Identification de paramètres hydrodynamiques par simulation avec Smoothed Particle Hydrodynamics.
Membre élu au conseil du laboratoire COSMER, de l'école doctorale 548 et du pôle INP de l'université de Toulon
[Simulation numérique](#), [Écoulement \(incompressible\)](#), [Hydrodynamique](#), [Dynamique des solides](#), [Analyse numérique](#), [Publications scientifiques](#), [Paramètres hydrodynamiques](#), [Interaction fluide-solide](#), [robotique sous-marine](#)
- 2012-2016 **Diplôme d'ingénieur**, Sigma Clermont - ex IFMA, Clermont-Ferrand.
Spécialisation Machines Mécanismes et systèmes

Langues

| | |
|-----------|-------------------|
| Français | Langue maternelle |
| Anglais | Courant |
| Allemand | Courant |
| Portugais | Avancé |

TOEIC - 965 (2016)

Goethe B2 - 91 (2016)

Informatiques

| | | | |
|---------------|---|------------------|-------------------------|
| OS | Windows, Ubuntu, ROS | Écriture | LateX, Microsoft Office |
| Programmation | C++, C, Python, Qt | Suivi de version | git |
| Calcul | Matlab, Scilab | Simulation | Gazebo, Vortex, ADAMS |
| CAO | Catia v5, Inventor, Solidworks, FreeCAD | CFD | ANSYS Fluent |

Centres d'intérêts

Vulgarisation scientifique, Jeux de société, Jeux de stratégie (échecs, jeux vidéo)

Bibliographie

N. Gartner, N. Montanari, M. Richier, V. Hugel, and R. Sampath. Towards real-time simulation of physically realistic pressure applied to submerged bodies using explicit and semi-implicit SPH algorithms. In *OCEANS 2019 - Marseille*. IEEE, jun 2019.

N. Gartner, M. Richier, and V. Hugel. Hydrodynamics parameter identification of submerged bodies : numerical methods comparison and friction model analysis. In *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS)*, Madrid, Spain, Oct. 2018.