

Nicolas Gartner

Doctorant en robotique

9 avenue Seyssaud
13250 Saint Chamas

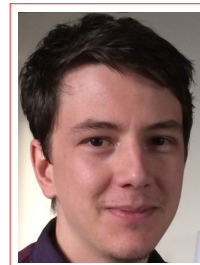
+33 6 28 30 56 96

✉ nicolas.gartner@gmail.com

in ngartner

📧 ngartner

26 ans Permis B



Expériences professionnelles

- 2017-2019 **Chargé d'enseignement**, Seatech, Université de Toulon.
Enseignement de la mécanique vibratoire TD/TP (104h)
- 2017-2018 **Chargé d'enseignement**, IUT, Université de Toulon.
Enseignement de l'automatique TP (24h)
- 2016 **Ingénieur R & D**, Altran, Aix-en-Provence.
Conception robotique : Projet Méthode et Analyse du Démantèlement Nucléaire (6 mois)
- 2015-2016 **Ingénieur R & D**, Mayfran International, Landgraaf, Pays-Bas.
Développement produit / convoyeur et système de filtration (6 mois)
- 2015 **Stage de recherche**, Universidade Federal Uberlândia, Brésil.
Fabrication d'échangeur de chaleur par méthode de fabrication additive (6 mois)
- 2014 **Ingénieur simulation**, ZF, Friedrichshafen, Allemagne.
Modélisation de la dynamique de la commande d'un embrayage (4 mois)

Formation

- 2016-2019 **Doctorat**, Université de Toulon, Laboratoire COSMER.
Métriques de performance pour l'évaluation de missions de véhicules sous-marins reconfigurables en zone de surf
- 2012-2016 **Diplôme d'ingénieur**, IFMA, Clermont-Ferrand.
Spécialisation Machines Mécanismes et systèmes
- 2009-2012 **Classe préparatoire aux grandes écoles PT**, Lycée Couffignal, Strasbourg.

Langues

Français	Langue maternelle
Anglais	Courant
Allemand	Courant
Portugais	Avancé

TOEIC - 965

Goethe B2 - 91

Informatiques

OS	Windows, Ubuntu	Écriture	LateX, Microsoft Office
Programmation	C++, C, Python, Qt	CFD	ANSYS
Mathématique	Matlab, Scilab	Simulation	Unity, Gazebo, Vortex, ADAMS
CAO	Catia v5, Inventor, Solidworks, FreeCAD		

Bibliographie

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.