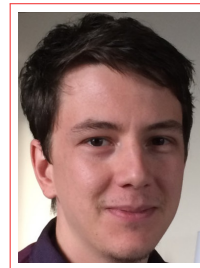


Nicolas Gartner

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	TOEIC - 965
Allemand	Courant	Goethe B2 - 91
Portugais	Avancé	

Informatiques

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

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.