

Nicolas Gartner

Docteur-Ingénieur
Mécanique (fluide-solide)
Robotique
En recherche d'emploi

9 avenue Seyssaud
13250 Saint Chamas

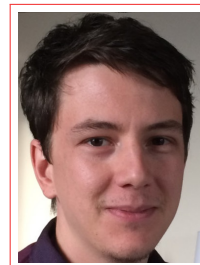
+33 6 28 30 56 96

✉ nicolas.gartner@gmail.com

in www.linkedin.com/in/ngartner

📧 ngartner

28 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.