

Nicolas Gartner

Bientôt docteur en robotique
disponible en juin 2020

9 avenue Seyssaud
13250 Saint Chamas

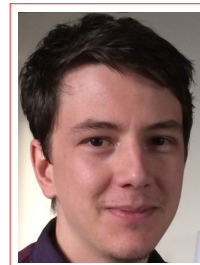
+33 6 28 30 56 96

✉ 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
- 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)
- 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)

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
- 2012-2016 **Diplôme d'ingénieur**, Sigma Clermont - ex IFMA, Clermont-Ferrand.
Spécialisation Machines Mécanismes et systèmes

Langues

Français	Langue maternelle	
Anglais	Courant	TOEIC - 965 (2016)
Allemand	Courant	Goethe B2 - 91 (2016)
Portugais	Avancé	

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

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.

Centres d'intérêts

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