

# 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

- 2019-mai 2020 **Ingénieur d'étude**, *Laboratoire COSMER*, Université de Toulon.  
Réalisation d'expérimentations dans le cadre du projet 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)
- 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

## 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	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.