

# Nicolas Gartner

Bientôt docteur en robotique  
disponible en juin 2020

9 avenue Seyssaud  
13250 Saint Chamas

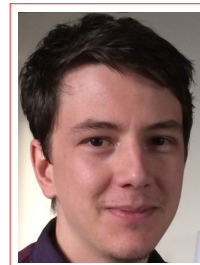
+33 6 28 30 56 96

✉ 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.  
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)