Thomas RANVIER

APPRENTI EN ÉCOLE D'INGÉNIEUR EN INFORMATIQUE

FORMATION

AOÛT 2018 – 1 semestre en Suède

JANVIER 2019 École d'ingénieur en informatique

ÉCOLE 3iL, LIMOGES.

2014 – 2016 DUT Réseaux et Télécommunications

IUT NANCY-BRABOIS, VILLERS-LES-NANCY.

Première et Terminale Scientifiques

LYCÉE JACQUES-CALLOT, VANDOEUVRE-LES-NANCY.

DIPLÔMES ET CERTIFICATS

2018 **TOEIC**

Score: 965, niveau C1.

2016 DUT Réseaux et Télécommunications

Mention bien.

2015 Permis B

2014 Baccalauréat Scientifique

Mention assez-bien.

EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

2016 – Apprentissage au sein de Disa.

2019 Projet SIGMA : développement d'un ERP sous WinDev.

2014 - Apprentissage au sein d'Orange.

2016 Télémaintenance du réseau 3G d'Orange.

Projet MiLiCEM: développement d'une application web.

COMPÉTENCES

Anglais: Niveau C1, lu, écrit, parlé

Python, Java, C, Matlab

Projets personnels, académiques et cours en ligne.

C++, SFML

Nombreux projets personnels, disponibles sur mon github.

WLangage, HFSQL

Projet SIGMA, 3 ans de pratique en entreprise.

Langages web

Cours en école et projet MiLiCEM.

LALEX

Rédaction de plusieurs rapports pour différents projets.

CENTRES D'INTÉRÊTS

Projets personnels, cours en ligne, lectures :

Intelligence artificielle, algorithmie, datascience, neuroscience, etc.

Exercices et compétitions : CodinGame, Kaggle, etc.

Sport : Escalade.

()

28 rue des Carrier, 87000, LIMOGES

(+33) 6 44 90 14 61

ranvier.thomas.pro@gmail.com

ThomasRanvier

in/thomas-ranvier-2356b8b8



PROJETS

Map maker, (github)

Projet effectué lors du semestre Erasmus en Suède. L'objectif était de développer un algorithme permettant à un robot d'explorer son environnement en construisant une carte du monde des zones parcourues. Le robot est simulé grâce au logiciel Microsoft Robotic Developer Studio. La création de la carte est effectuée grâce à l'analyse des capteurs laser du robot. Le chemin à suivre par le robot est déterminé de manière à explorer les zones non connues.

Line following robot, (github)

Projet effectué lors du semestre Erasmus en Suède. L'objectif était de créer un robot capable de suivre une ligne grâce à des capteurs infra-rouges. Le robot utilise un BeagleBone Black et du matériel électronique de base.

Cocke-Younger-Kasami Parser analysis, (github)

Projet effectué lors du semestre Erasmus en Suède. L'objectif était d'analyser les performances de l'algorithme CYK en comparant des implémentations utilisants différents paradigmes de développement (Divide & conquer, Top-down, Bottom-up). Puis de développer un algorithme permettant de parser des chaînes de caractères à partir d'une grammaire linéaire et un second permettant de proposer des corrections à la chaine de caractère parsée.

Faces recognition, (github)

Projet effectué lors du semestre Erasmus en Suède. L'objectif était de développer un single layer perceptron permettant la classification d'images de têtes représentants diffèrentes émotions.

SIGMA

Développement d'un nouvel ERP sous WinDev pour la compagnie Disa. Utilisé quotidiennement par une centaine d'employés, il propose des applications adaptées aux besoins spécifiques des employés de Disa.

MiLiCEM

Développement d'une application web (PHP) au sein d'Orange, permettant la mettant la vérification à distance du bon déroulement d'opérations de migration de liens effectuées sur le terrain. Application utilisée quotidiennement par les membres de mon service (Détection Analyse Orientation) et développée à échelle nationale au sein d'Orange après mon départ.

EVÉVENEMENTS

2018	Organisation	Global Game Jam, LIMOGES.
2018	Participation	Hackathon des apprentissages du futur,
		ÉCOLE 42, PARIS.
2018	Participation	2 battle devs.
2018	Participation	Hackathon données de santé.
2018	Participation	Nuit de l'info, limoges.
2017	Participation	Evénement CodinGame, LIMOGES.
2017	Participation	Hackathon données de santé.
2017	Participation	Nuit de l'info, bordeaux.