# Thomas RANVIER

# APPRENTI EN ÉCOLE D'INGÉNIEUR EN INFORMATIQUE

### **FORMATION**

août 2018 – 1 semestre en Suède Erasmus, UMEÅ UNIVERSITY. JANVIER 2019 École d'ingénieur en informatique 2016 - 2019 ÉCOLE 3IL, LIMOGES. **DUT Réseaux et Télécommunications** 2014 - 2016 IUT NANCY-BRABOIS, VILLERS-LES-NANCY. Première et Terminale Scientifiques 2012 - 2014 LYCÉE JACQUES-CALLOT, VANDOEUVRE-LES-NANCY.

# DIPLÔMES ET CERTIFICATS

**TOEIC** 2018

Score: 965, niveau CI.

**DUT Réseaux et Télécommunications** 2016

Mention bien.

Permis B 2015

Baccalauréat Scientifique 2014

Mention assez-bien.

# EXPÉRIENCE PROFESSIONNELLE

2016 -Apprentissage au sein de Disa.

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

2014 -Apprentissage au sein d'Orange.

Télémaintenance du réseau 3G d'Orange. 2016

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.

#### **LATEX**

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.

Ç  $\vee$ 

()

28 rue des Carriers, 87000, limoges

(+33) 6 44 90 14 61





# **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, Bottomup). 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	<b>Participation</b>	2 battle devs.
2018	<b>Participation</b>	Hackathon données de santé.
2018	<b>Participation</b>	Nuit de l'info, limoges.
2017	<b>Participation</b>	Evénement CodinGame, LIMOGES.
2017	Participation	Hackathon données de santé.
2017	Participation	Nuit de l'info, bordeaux.