

Thomas RANVIER

APPRENTI EN ÉCOLE D'INGÉNIEUR EN INFORMATIQUE



28 rue des Carrier, 87000, LIMOGES
(+33) 6 44 90 14 61
ranvier.thomas.pro@gmail.com
ThomasRanvier
in/thomas-ranvier-2356b8b8



FORMATION

- AOÛT 2018 – 1 semestre en Suède
JANVIER 2019 Erasmus, UMEÅ UNIVERSITY.
- 2016 – 2019 École d'ingénieur en informatique
École 3iL, LIMOGES.
- 2014 – 2016 DUT Réseaux et Télécommunications
IUT NANCY-BRABOIS, VILLERS-LES-NANCY.
- 2012 – 2014 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.

L^AT_EX

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.

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 était simulé grâce au logiciel Microsoft Robotic Developer Studio. La création de la carte était effectuée grâce à l'analyse des capteurs laser du robot. Le chemin à suivre par le robot était 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 BeagleBoard 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 utilisant 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 chaîne 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 représentant différentes 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.

ÉVÉNEMENTS

- | | | |
|------|---------------|---|
| 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 | Événement CodinGame, LIMOGES. |
| 2017 | Participation | Hackathon données de santé. |
| 2017 | Participation | Nuit de l'info, BORDEAUX. |