

Abel Haro Armero 26 - 02 - 2003

■ abelh2003@gmail.com
■ ahararm@upv.es
♠ AbelHaro
■ Abel Haro

Sobre mí

Estudiante de Ingeniería Informática, actualmente en el cuarto año. Poseo una sólida base teórica y habilidades técnicas en desarrollo de software y resolución de problemas. Aprendo rápido, trabajo bien en equipo y soy hábil para enfrentar desafíos con creatividad y determinación.

EDUCACIÓN

• Universitat Politècnica de València

Ingeniería Informática

2021 - presente nota media 8,4

IDIOMAS

Español - Nativo Inglés - B2

EXPERIENCIA PROFESIONAL

• Prácticas en el Departamento DISCA de la UPV

Universitat Politècnica de València

Octubre 2024 - presente

• Desarrollo de un sistema de detección de defectos en objetos mediante imágenes, utilizando redes neuronales.

• Prácticas en SOLTECSIS S.L.

Julio 2024

SOLTECSIS S.L.

• Depuración y corrección de errores durante la migración del proyecto de código abierto <u>FWCloud</u> de JavaScript a TypeScript.

Proyectos Personales y Académicos

• DescubreUPV

Mayo 2025

Proyecto para la asignatura DADM(Desarrollo de Aplicaciones para Dispositivos Móviles).

- Herramientas y tecnologías utilizadas: Kotlin, Android Studio, Supabase.
- El objetivo de la aplicación es ayudar a los nuevos estudiantes a conocer la universidad, sus instalaciones y servicios. Para ello, la aplicación cuenta con un mapa interactivo que permite a los usuarios explorar la universidad y encontrar información sobre diferentes edificios y servicios.
- La aplicación esta desarrollada en Kotlin y utiliza Android Studio como entorno de desarrollo. Además, se ha utilizado Supabase como backend para almacenar y gestionar la información de las localizaciones y los usuarios.
- Detección de defectos en objetos mediante redes neuronales convolucionales

 Octubre 2024 Junio 2025

 Proyecto de Fin de Grado en Ingeniería Informática.
 - Desarrollo de un sistema para la detección de defectos en objetos a partir de imágenes, empleando redes neuronales convolucionales. Se utilizó el framework UltraLytics para el entrenamiento y la inferencia con modelos YOLO, optimizados para hardware NVIDIA Jetson mediante el SDK TensorRT. El sistema permite la detección de defectos en tiempo real y el análisis de imágenes para la identificación de fallos en productos industriales.