
2020 / 2024

PORTFOLIO

Curso Académico

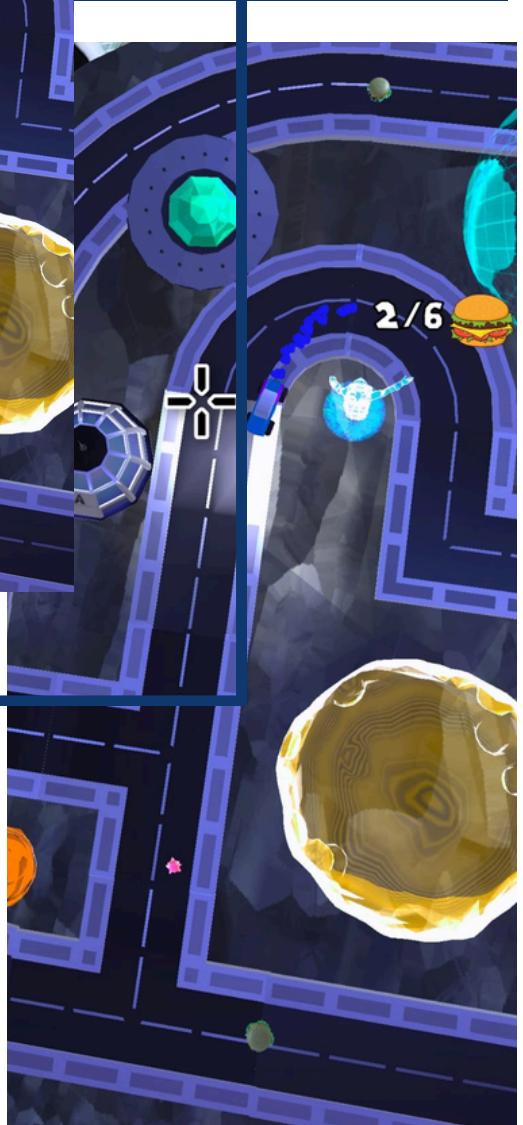
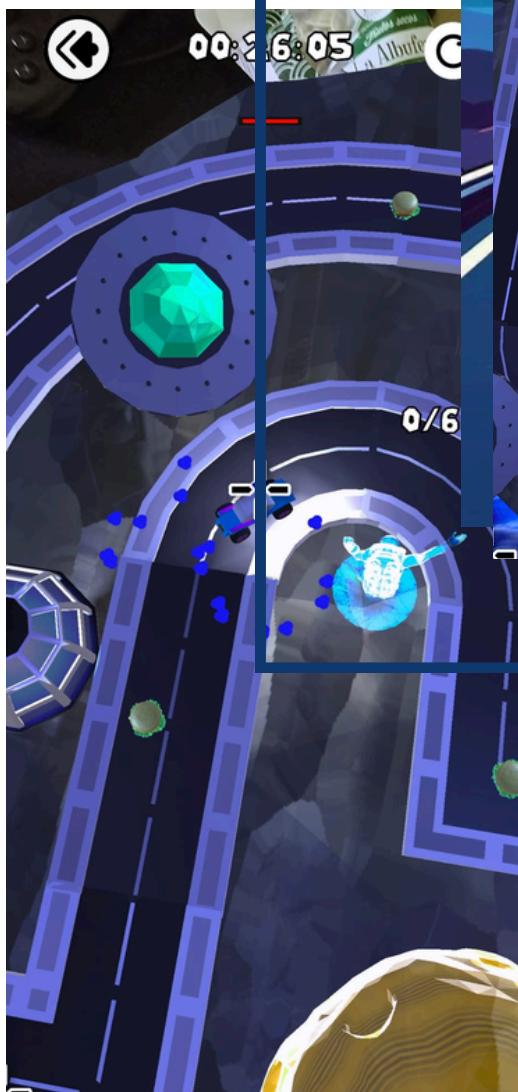
Jorge Larrosa Quesada

— RA + —
VIDEOJUEGO



AstroVenture





INFORMACIÓN

Mini Juego en Realidad Aumentada donde se usarán marcadores para poder visualizar el Mundo, controlas con el puntero de la pantalla el movimiento del coche.

Proyecto Realizado en 10 días, 4º Curso.

UNITY

C#

Vuforia

Maya



RV +
VIDEOJUEGO



AstroBurger



INFORMACIÓN

Mini Juego en Realidad Virtual donde eres un cocinero en el espacio, tendrás que hacer hamburguesas teniendo en cuenta la falta de gravedad y la poca paciencia de los ovnis a la hora de esperar.

**Proyecto realizado en 1/2 meses,
4º Curso.**

UNITY

C#

OpenVR

SteamVR



VIDEOJUEGO



Slingshot





II



D

F
C

S

E

N

O



F

INFORMACIÓN

Videojuego en Unity en el que el jugador controla a un zorro en tercera persona. El objetivo es derrotar enemigos utilizando un tirachinas que dispara piedras, mientras se avanza a lo largo de distintos niveles para detener al antagonista, 'Bolita de nieve'. Los modelos 3D de varios personajes y objetos utilizando Blender y 3ds Max.

**Proyecto Realizado en un cuatrimestre,
2º Curso.**

UNITY

C#

3DS MAX

BLENDER



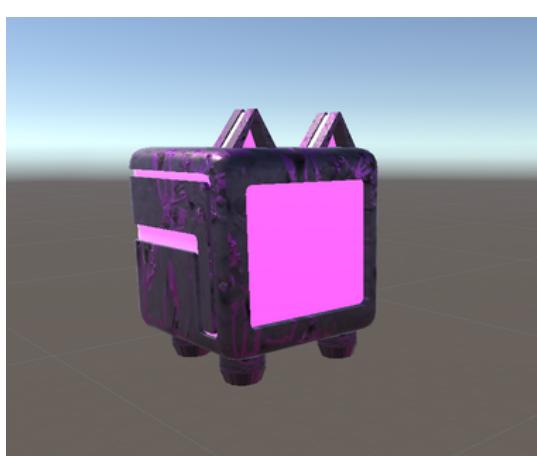
BLENDER



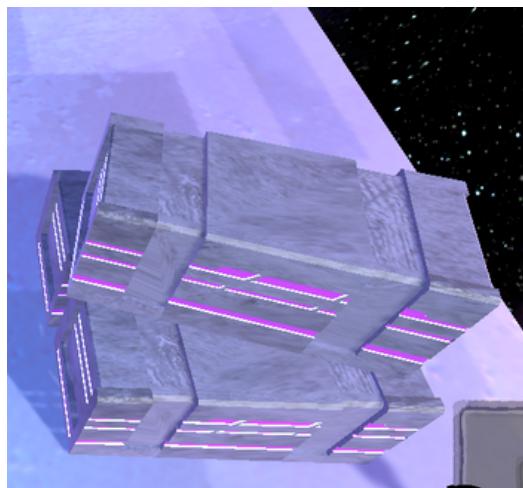
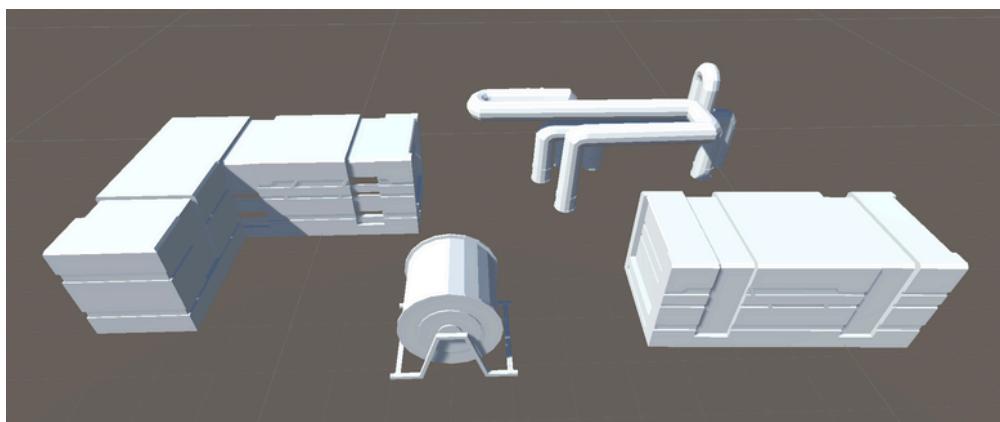
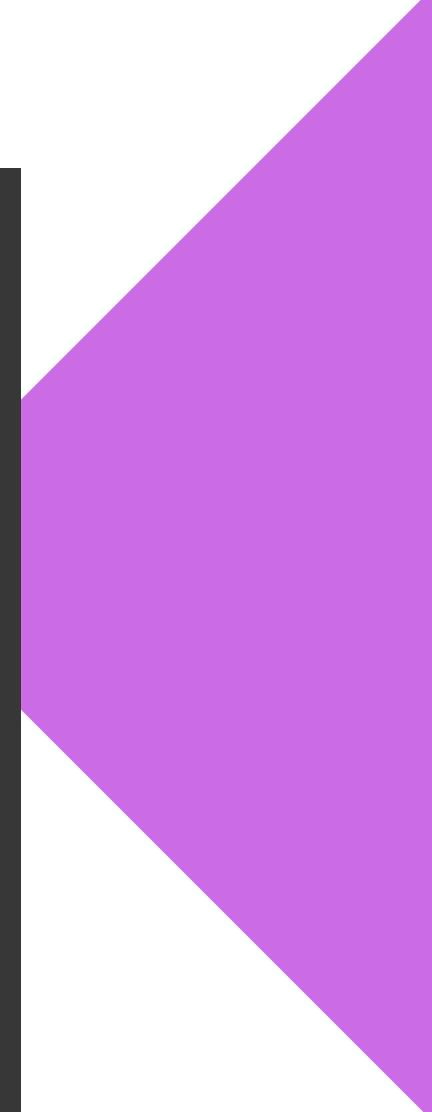
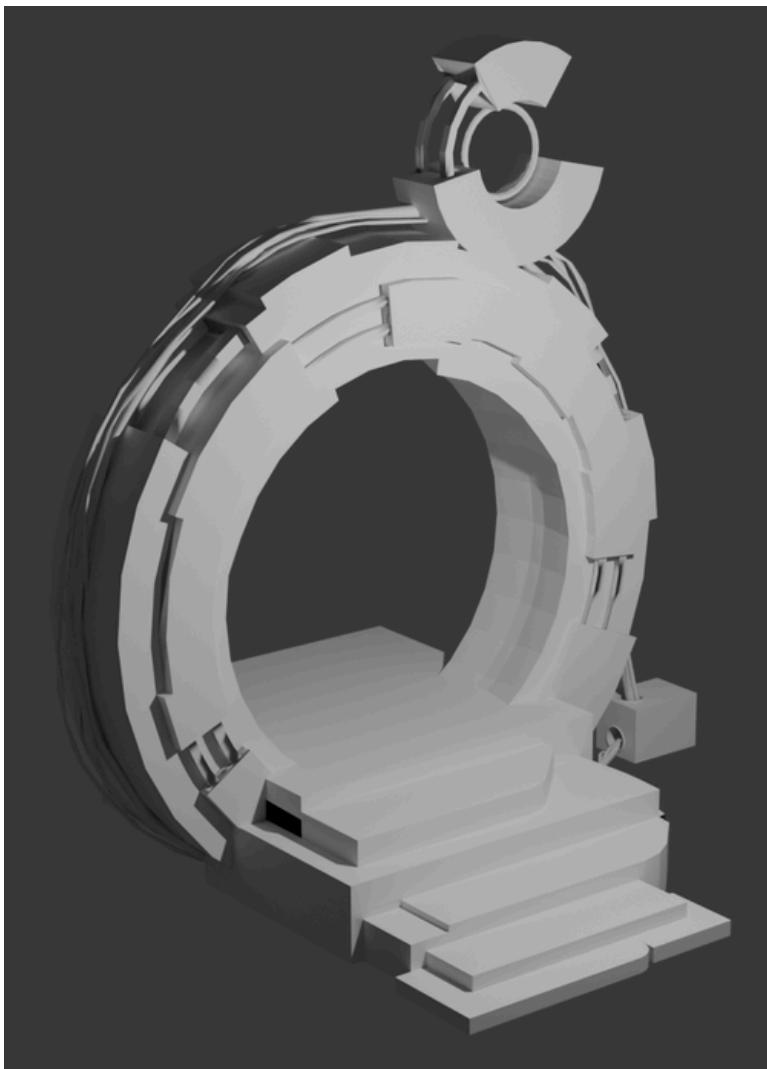
Modelos 3D



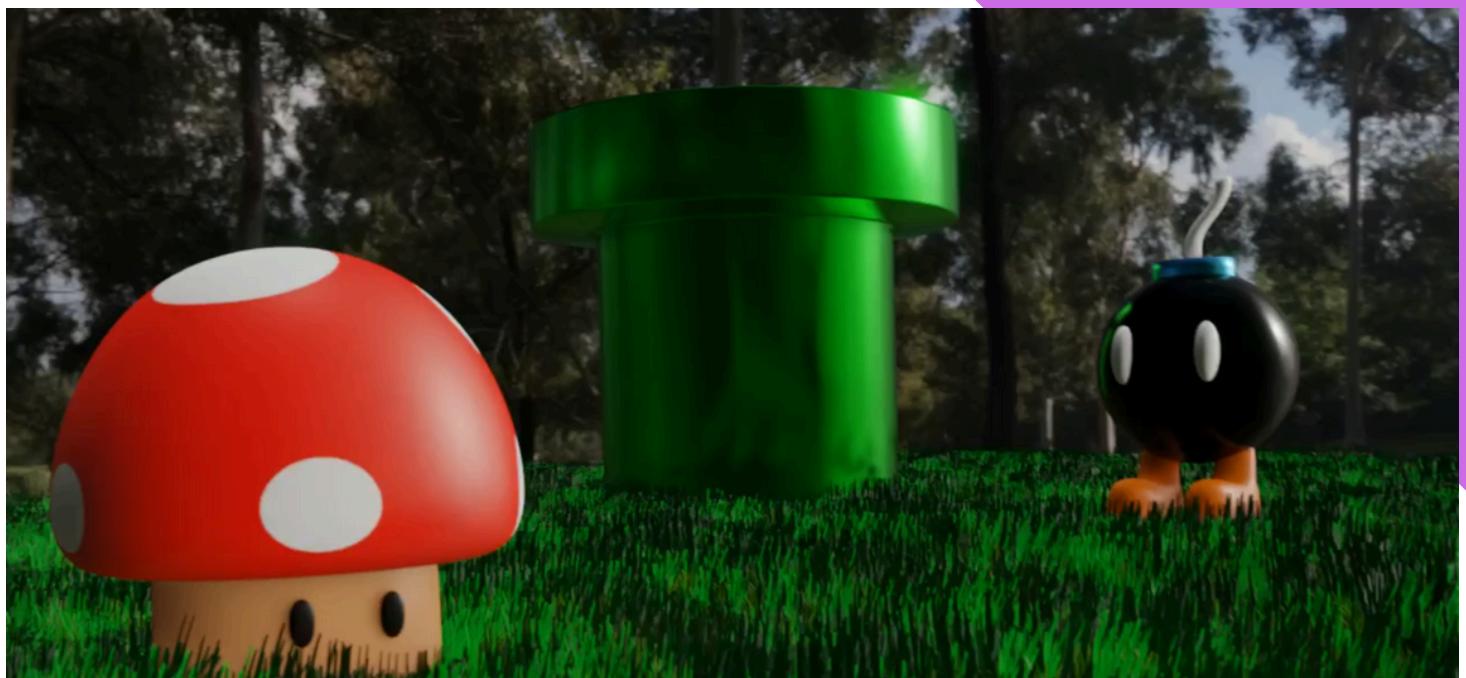
PERSONAJES



OBJETOS



VIDEO



**PRÁCTICAS
& TFG**

APLICACIONES WEARABLES

INFORMACIÓN

TFG realizado tras el desarrollo de las prácticas de empresa en ITI - Instituto Tecnológico de Informática

Desarrollo de aplicaciones Wearables con enfoque en Realidad Mixta para la mejora del bienestar emocional mediante el uso de datos fisiológicos

El objetivo de este TFG es la obtención de datos fisiológicos del paciente mediante dispositivos wearables hacia una experiencia en Realidad Mixta para la mejora de la Salud Mental.

Android Studio / Kotlin

Arduino

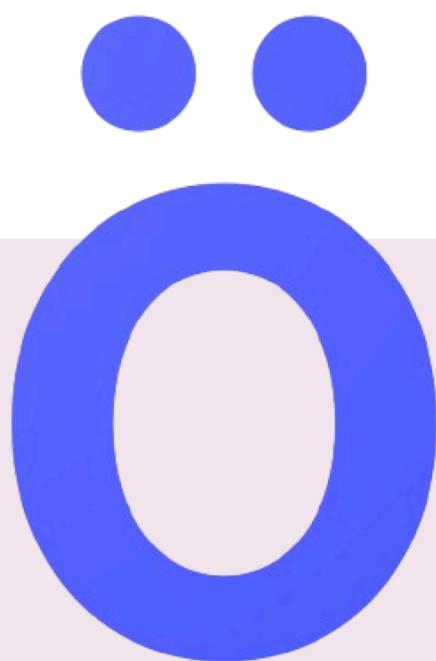
Python

ZMQ / MQTT

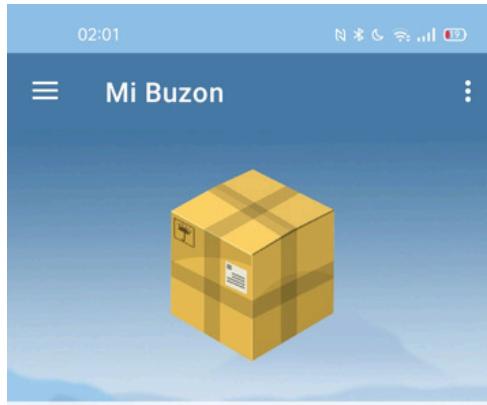
-  [Vídeo SmartWatch](#)
-  [Vídeo Avatar Físico](#)
-  [Vídeo Emotibit](#)



IOT



BUZÖNillo



Datos Sensores

Datos actualizados en tiempo real

| | | |
|--|-------------------|-----------|
| | Puerta Automática | Cerrada |
| | Sensor de Peso | 5 |
| | Cámaras | |
| | Iluminación | Encendido |

02:08

Teclado Mecánico Razer
11 nov. 0:00

Proveedor Amazon

Peso 0.3 kg

Descripción
Teclado mecánico Razer con luces

€ Precio 15 €



Paquetes

Paquetes recibidos en los ultimos 30 dias

| | |
|--|--|
| | Auriculares Inalámbricos 10 nov. 0:00 |
| | Teclado Mecánico Razer 11 nov. 0:00 |

02:19

Ajustes

Perfil

qHWAmZYt4cScQvc4uSxxtpqM0c52
jorgelq9@gmail.com

Ajustes

- Contáctanos >
- Ubicación >
- Llamar >
- Enviar Correo >

Información >

Acerca de... >

CERRAR SESIÓN

INFORMACIÓN

Buzón Inteligente controlado desde una APP, que te ayuda a organizar los pedidos recibidos y mantener seguro tus paquetes.

**Proyecto Realizado en un cuatrimestre,
2º Curso.**

ANDROID STUDIO

JAVA

ARDUINO

MQTT



WEB + —
ROBÓTICA

SAFE&GO

we recycle now with

ROBOTS,

>>

discover

D



Hello, I'm Save

Our robot will allow us to detect
the different elements that can
be found in a restaurant,
assisting us in the task of
recycling.

S



E

N

A screenshot of a web-based application interface. On the left, a sidebar with a green background shows navigation options: >> Status, >> statistics, >> Profile, and > Logout. The main area has a white background. At the top, it says "Profile". Below that is a video feed showing a person's face. To the right of the video feed is a map of a building with rooms labeled "dip" and "robot". A green rectangular box highlights a specific area on the map. At the bottom of the map, there are navigation arrows and a home icon. The URL in the browser bar is "localhost:4200/robot-map".

INFORMACIÓN

El objetivo era mover un robot mediante una página web y usando inteligencia artificial que detectase diferentes objetos en un restaurante para su reciclaje.

**Proyecto Realizado en un cuatrimestre,
3º Curso.**

JavaScript

Angular

ROS

Python

