

INFORMACIÓN DE CONTACTO

- La Plata, Buenos Aires
- +54 2920567599
- oriailigo12@gmail.com
- https://orianaaportfolio.netlify.app/
- https://www.linkedin.com/in/oriana-ailigo

SKILLS

Lenguajes de programación

Python, Java, JavaScript, HTML, CSS, C, C#, C++

Base de datos

- MySQL, MongoDB, MariaDB, Postgresql.
- Diseño de bases datos relacionales (conceptual, lógico y físico)

Sistemas operativos

- Linux (ubuntu server)
- windows

Framework

 Bootstrap, Flask, React Native, Scrum, Ruby on Rails.

WireFrames

Axure RP, Marvel, Sketch

Idiomas

- Español: nativo
- Ingles: B1

Oriana Ailigo

FULLSTACK DEVELOPER

PERFIL PERSONAL

Soy Ingeniera en computación, cuento con un buen nivel técnico realizando documentación y buena comunicación con los clientes. Emocionada de poder seguir aprendiendo, creciendo y poner en practica todos mis conocimientos como desarrolladora full stack.

EXPERIENCIA

Proyectos freelance

Sitio web de taekwondo

Se realizó una web con el objetivo de atraer más alumnos a la academia, buscando una interfaz amigable y minimalista. Implementada con HTML, CSS, JavaScript, Python y Jinja2.

Rick & Morty

Sitio web que detalla todos los personajes de la franquicia Rick and Morty, actualmente en desarrollo, se consume la API como servicio externo, la interfaz prototipada con Marvel e implementada con HTML, JavaScript y CSS, se espera trasladarlo a React con implementación de nuevas interfaces.

ESPECIALIZACIONES

- Investigación en experiencias de usuario
- Diseño e implementación de servicios
- web Diseño de productos digitales
- Arquitectura de la información

HISTORIA ACADÉMICO

Universidad Nacional de La Plata

Ingeniería en computación

- Ingreso: 2014
- Facultad: Informática e Ingeniería

DISPONIBILIDAD

FULL-TIME

PROYECTOS

Proyecto citadine - generar conciencia

Participación en en la exhibición Generar Conciencia, como diseñadora y desarrolladora de la aplicación guía de la muestra, mapa de entrevistas, y monitoreos de recursos informáticos de la muestra, el mismo pertenece al proyecto de investigación nacional Citadine: ciencia ciudadana para la gestión de catástrofes y soluciones basadas en la naturaleza, en la que participa la UNLP, ERANet-LAC UE-CELAC de la unión Europea(UE), América Latina y el Caribe (ALC) nro. de Referencia: ERANet17/ICT2-0059.

Sistema de alarma con rasberry PI

El propósito del proyecto es realizar una alarma que realice monitoreo en tiempo real y notifique al celular mediante un mensaje (gmail) o vía web mostrando el estado de una cerradura y la distancia actual de la persona constantemente. Situación: Si el sensor de ultrasonido detecta que la persona está en un rango de distancia no permitido, se prendera el led amarillo y el servo que simula una cerradura se cerrará una única vez. En el caso que se detecten distancias lejanas, la cerradura permanecerá abierta y se prenderá el led rojo.

Página web educanding.

Desarrollo de un sistema similar a Yahoo! Respuestas con un ámbito académico, con el objetivo de que usuarios registrados (profesores/alumnos) puedan realizar preguntas y respuestas con respecto a las distintas materias de la Universidad. Esto permite que nuevos usuarios puedan consultar o encontrar respuestas rápidamente. Se implementó con **Ruby-On-Rails** utilizando la metodología **Scrum.**

Sistema de Riego con EDUCIAA

Mediante hardware y software se construyó un sistema autónomo de riego. El cual monitorea y controla el estado de hidratación de una planta para mejorar la calidad de vida de la misma y brinda al usuario una mayor autonomía debido a que puede programar los ciclo de riego y nivel de humedad. Se implementó en lenguaje C usando el IDE codewarrior, la metodología usada junto con el equipo integrante del proyecto fue Scrum, la implementación esta centrada en el uso de una maquina de estados.

Sistema de corrección de dirección en vehículos autónomos

La problemática que se aborda en el proyecto es el control de dirección sin desviaciones por fallas de funcionamiento en la respuesta de los motores de CC. Se utilizó un auto y una aplicación web para controlarlo. armando una rutina de software para medir tensión, corriente y rpm del motor y en base a esto se compensa la diferencia de velocidades modificando el ciclo de trabajo del PWM utilizado para cada motor. El proyecto fue implementado con Arduino UNO.