José Ángel Olmedo Guevara

J (55) 6074-7434

✓ joseangelolmedoguevara@gmail.com

josolmedo

(josolmedo.github.io

SOBRE MÍ

Pasante de Ingeniería Mecatrónica con gran interés en el desarrollo tecnológico, especialmente en áreas como manufactura, IoT, automatización y desarrollo de software. Nivel avanzado de inglés (C1) y experiencia en proyectos tecnológicos multidisciplinarios, enfocados en la innovación y la integración de soluciones.

EDUCACIÓN

Ingeniería en Mecatrónica

Agosto 2019 - Mayo 2024

Universidad Nacional Autónoma de México

HABILIDADES BLANDAS

Autodidacta | Trabajo en equipo | Proactividad | Comunicación efectiva | Gestión del tiempo | Adaptabilidad

TECNOLOGÍAS

- Lenguajes: C, C++, C#, Java, Python, LaTeX, Markdown.
- Bases de datos: MySQL, PostgreSQL, SQLite.
- Microcontroladores: Arduino, Raspberry Pi Pico, ESP32.
- Herramientas: Git, GitHub, BitBucket, Jira, Confluence, Power BI, Trello, Autodesk Inventor, ProModel, Fusion 360, Proteus, Multisim, Wolfram, Matlab, Paquetería Office (Excel, Word, PowerPoint).
- Data & AI: NumPy, Pandas, PyTorch, OpenCV.
- Web: HTML, CSS, Flask, Tkinter.
- **Sistemas:** Windows, Linux (Ubuntu, Debian, Fedora).

EXPERIENCIA

Analista Programador - Banamex

Junio 2024 – Enero 2025

Apoyo en la automatización de procesos bancarios EUCs con SAS y Python.

Desarrollo de dashboards (Python/Excel/Power BI) para análisis bancario realizando consultas con SQL y en documentos especializados con Excel.

Coordinación de equipos de trabajo de distintas áreas para apoyar a la certificación del marco de trabajo System Development Framework para Citibanamex.

Servicio Social - IIMAS/UNAM

Enero 2024 - Junio 2024

Desarrollo e implementación de algoritmos de movimiento para robots móviles (Campos potenciales, A* y Dijkstra).

Visualización de espectrogramas (Python) para la identificación de voz.

Soporte técnico en el laboratorio de computación (Apoyo en cableado, reparo y mantenimiento de impresoras, actualización de PCs e instalación de sistemas operativos).

Profesor de Matemáticas/Física

Enero 2023 - Enero 2024

Clases de regularización desde nivel primaria hasta licenciatura.

Preparación para exámenes COMIPEMS y de admisión a universidad (IPN, UNAM).

IDIOMAS

Inglés: C1

VOLUNTARIADO

SIAFI - Sociedad de Inteligencia Artificial, Facultad de Ingeniería

Agosto 2022 – Agosto 2023

Desarrollo de dron autónomo controlado por gestos

- Implementé sistema de visión por computadora usando OpenCV para reconocimiento de gestos en tiempo real
- Implementé algoritmos de aprendizaje automático con Scikit-learn para clasificación de movimientos
- Integré control hardware utilizando Raspberry Pi para los motores durante el vuelo

Sistema de traducción de Lengua de Señas Mexicana

- Desarrollé arquitectura de red neuronal con PyTorch para clasificación de gestos
- Creé flujos de trabajo de aprendizaje automático usando Scikit-learn
- Implementé de visión por computadora (OpenCV) para identificación de gestos en tiempo real

PROYECTOS DESTACADOS

- Robot serial de 6GDL con control Bluetooth (C++/Arduino).
- Sistema de registro de pasajeros con SIGFOX y app móvil.
- Modelo predictivo de glaucoma con machine learning (Python).
- Diseño de un controlador por retroalimentación para péndulo invertido (Matlab).
- Diseño, manufactura y ensamble de diversas piezas empleando máquinas CNC en torno, fresadora e impresión 3D.
- Diseño, elaboración e implementación de un equipo que registra variables ambientales y detección de movimiento para visualizarse en una página web (Flask, HTML, CSS, Python, Arduino).
- Varios ejercicios sobre análisis de datos, e implementaciones de algoritmos (busquedas, ordenamientos, machine learning) en Java, Python y C++.

CURSOS

- Play It Safe: Manage Security Risks (Coursera, 11h).
- Foundations of Cybersecurity (Coursera, 6h).
- Macroentrenamiento en IA (20h) Red de Macro Universidades Públicas de América Latina y el Caribe.
- Getting Started with Power BI Desktop (Coursera, 2h).
- Robótica (20h) Asociación de Robótica Aplicada y Ciencias de la Tecnología (ARACT).