

## IŠSILAVINIMAS

---

- **Informatikos mokslų daktaras**, Vilniaus universitetas, 2016.
- **Informatikos magistras**, Vilniaus universitetas, 2011.
- **Programų sistemų bakalauras**, Vilniaus universitetas, 2009.

## DARBO PATIRTIS

---

- **Vilniaus universitetas, programų sistemų katedra**, asistentas, nuo 2017.
- **Monet Lt, UAB, Vilnius**, tyrėjas, vyr. programuotojas, nuo 2018.
- **VŠĮ Kosmoso mokslo ir technologijų institutas, Vilnius**, jaunesnysis mokslo darbuotojas, 2018 - 2019.
- **Vilniaus universitetas, programų sistemų katedra**, lektorius, 2011 - 2017.
- **Magma Solutions UAB, Vilnius**, programuotojas inžinierius, 2017.
- **Vilniaus universitetas, informatikos fakultetas**, jaunas mokslo darbuotojas, 2013 - 2015.
- **VŠĮ Inovatyvūs inžineriniai projektai, Vilnius** vyr. programuotojas, 2014 - 2015.
- **UAB Teltonika, Vilnius** įterptinių sistemų programuotojas, 2009 - 2011.
- **AB Lietuvos Energija, Vilnius**, programuotojas, 2007 - 2008.
- **UAB Prototechnikos Įranga, Vilnius**, programuotojas, 2006 - 2007.

## KALBOS

---

- **Lietuvių**, gimtoji.
- **Anglų**, geras supratimas, rašymas ir kalbėjimas.

## PROJEKTAI

---

- **Hybrid UAV Kolibris**, KAM-01-08, 2016.
- **High-dimensionality and small data size problems in classification of biomedical and financial data**, MIP-13011, 2013 - 2015.
- **Lituanica SAT-1**, 2012 - 2014.

## PUBLIKACIJOS

---

- **Valaitis, V. et al Minimizing Hexapod Robot Foot Deviations Using Multilayer Perceptron**. International Journal of Advanced Robotic Systems. Vol. 12, 2015.
- **Valaitis, V. et al Piezoelectric Force Sensors for Hexapod Transportation Platform**. Transport: Special Issue on Smart and Sustainable Transport. Vol. 30, No. 3, 2015.
- **Valaitis, V. et al A Price We Pay for Inexact Dimensionality Reduction**. Bioinformatics and Biomedical Engineering. p. 289-300, 2015.
- **Valaitis, V. Learning Inverse Kinematics Problem in Changing Task Environment**. The 12th Scandinavian AI conference. Vol 257, p. 299-302, 2013.

## KONFERENCIJOS

---

- **Numerical Computations: Theory and Algorithms, Crotone, Italy, 2019**. Learning Aerial Image Similarity using Triplet Networks.
- **The 3rd IEEE Workshop on Bio-Inspired Signal and Image Processing, Vilnius, Lithuania, 2014**. Multi-agent Neural Network Approach on Inverse Kinematics Problem in Changing Task Environment.
- **Numerical Computations: Theory and Algorithms, Falerna, Italy, 2013**. Learning Motion Patterns of Robotic Arm.
- **The 12th Scandinavian AI conference, Aalborg, Denmark, 2013**. Learning Inverse Kinematics Problem in Changing Task Environment.