# IŠSILAVINIMAS KALBOS

- o Informatikos mokslų daktaras, Vilniaus universitetas, 2016.
- o Informatikos magistras, Vilniaus universitetas, 2011.
- o Programų sistemų bakalauras, Vilniaus universitetas, 2009.
- o Lietuvių, gimtoji.
- o **Anglų,** geras supratimas, rašymas ir kalbėjimas.

## Darbo patirtis

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

# **PROJEKTAI**

- o Artificial Intelligence Skills for ICT Professionals, 2019-1-BE01-KA202-050425, 2019 2022.
- Profesijos ir suaugusiųjų mokytojų kvalifikacijos tobulinimo sistemos plėtra, 09.4.2-ESFA-V-715-01-0001, 2019 - 2020.
- o Inovatyvių skaitmeninės buhalterijos technologijų kūrimas, J05-LVPA-K-04, 2018 2020.
- Didelės apimties buhalterinių duomenų kaupimo ir analizės technologijų kūrimo galimybių studija, 01.2.1-MITA-T-851-01-0022, 2018 - 2019.
- o Hybrid UAV Kolibris, KAM-01-08, 2016.
- $\circ$  High-dimensionality and small data size problems in classification of biomedical and financial data, MIP-13011, 2013 2015.
- o 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.

