

Inteligentne Systemy Decyzyjne

	E1406KT-0 1		E1406KT-0 2	
	Pn. g.10:15-12:00	Śr. g.08:30-10:00	Śr. g.15:00-16:30	Cz. g.15:00-16:30
Wprowadzenie	27.II	27.II	23.II	23.II
1. Logika rozm.	6.III	8.III	8.III	9.III
2. WEKA	13.III	15.III	15.III	16.III
3. Drzewa dec.	20.III	22.III	22.III	23.III
4. Twarze wł.	27.III	29.III	29.III	30.III
5. Sieci neur.	3.IV	5.IV	5.IV	6.IV
6. LEGO robot	10.IV	12.IV	12.IV	13.IV
7. Genetycz. 1	24.IV	26.IV	26.IV	27.IV
8. Genetycz. 2	8.V	10.V	10.V	11.V
9. SVM	15.V	17.V	17.V	18.V
10. Ada.Boost.	22.V	24.V	24.V	25.V
11. Zbiory przyb.	29.V	31.V	31.V	1.VI
12. Rozp.mowy	5.VI	7.VI	7.VI	8.VI
Rezerwa	12.VI	14.VI	14.VI	14.VI

1. Projektowanie prostych systemów logiki rozmytej - dr inż. P. Szczuko
2. Wprowadzenie do systemu WEKA - dr inż. M. Lech
3. Drzewa decyzyjne - mgr inż. A. Kurowski
4. Rozpoznawanie osób metodą twarzy własnych - dr inż. P. Szczuko
5. Badanie algorytmów i struktur sieci neuronowych - dr inż. P. Szczuko
6. Robot LEGO – obserwacja otoczenia i podejmowanie decyzji - mgr inż. A. Kurowski
7. Metody genetyczne - cz. I (projektowanie) - dr inż. P. Szczuko
8. Metody genetyczne - cz. II (testowanie) - dr inż. J. Kotus
9. Klasyfikacja sygnałów z wykorzystaniem SVM - dr inż. J. Kotus
10. Lokalizacja twarzy w obrazie za pomocą kaskady klasyfikatorów AdaBoost - dr inż. P. Szczuko
11. Klasyfikacja sygnałów akustycznych przy pomocy metody zbiorów przybliżonych - dr inż. J. Kotus
12. Rozpoznawanie mowy za pomocą ukrytych modeli Markowa i pakietu HTK - dr inż. J. Kotus