

Inteligentne Systemy Decyzyjne

Zajęcia wprowadzające z laboratorium odbywają się w terminie **25.II - 1.III** w godzinach podanych w harmonogramie poniżej. Wykład od dnia **21.II** w AUD. KOW., godz. 13:15-14:00

		E1606KT-0 1		E1606KT-0 2	
		Pn. g. 18:15-20:00	Cz. g.14:15-16:00	Śr. g.16:15-18:00	Pt. g.14:15-16:00
0	Wprowadzenie	25.II	28.II	27.II	1.III
1	Logika rozm.	4.III	7.III	6.III	8.III
2	Drzewa dec.	11.III	14.III	13.III	15.III
3	Twarze wł.	18.III	21.III	20.III	22.III
4	Sieci neur.	25.III	28.III	27.III	29.III
5	Sieci splotowe	1.IV	4.IV	3.IV	5.IV
6	Genetycz.1	8.IV	11.IV	10.IV	12.IV
7	Genetycz.2	15.IV	18.IV	17.IV	26.IV
8	SVM	6.V	9.V	8.V	10.V
9	LEGO robot	13.V	25.IV	24.IV	14.VI
10	Ada.Boost.	20.V	23.V	22.V	24.V
11	Zbiory przyb.	27.V	30.V	29.V	31.V
12	Rozp.mowy	3.VI	6.VI	5.VI	7.VI
R	Rezerwa	10.VI	13.VI	12.VI	14.VI

<- zmiana! |

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

Organizacja i prowadzenie przedmiotu:
dr inż. Piotr Szczuko (szczuko@multimed.org)