

Inteligentne Systemy Decyzyjne

	E1506KT-0 1		E1506KT-0 2	
	Cz. g.09:15-11:00	Cz. g.15:15-17:00	Pn. g.09:15-11:00	Śr. g.11:15-13:00
Wprowadzenie	22.II	22.II	26.II	26.II
1. Logika rozm.	8.III	8.III	5.III	7.III
2. WEKA	15.III	15.III	12.III	14.III
3. Twarze wł.	22.III	22.III	19.III	21.III
4. Drzewa dec.	29.III	29.III	26.III	28.III
5. Sieci neur.	5.IV	5.IV	9.IV	4.IV
6. Genetycz.1	12.IV	12.IV	16.IV	11.IV
7. Genetycz.2	19.IV	19.IV	23.IV	18.IV
8. SVM	26.IV	26.IV	7.V	25.IV
9. LEGO robot	10.V	10.V	14.V	9.V
10. Ada.Boost.	17.V	17.V	21.V	16.V
11. Zbiory przyb.	24.V	24.V	28.V	23.V
12. Rozp.mowy	7.VI	7.VI	4.VI	6.VI
Rezerwa	14.VI	14.VI	11.VI	13.VI

1. Projektowanie prostych systemów logiki rozmytej - mgr inż. A. Kurowski
2. Wprowadzenie do systemu WEKA - dr inż. M. Lech
3. Rozpoznawanie osób metodą twarzy własnych - dr inż. P. Szczuko
4. Drzewa decyzyjne - mgr inż. A. Kurowski
5. Badanie algorytmów i struktur sieci neuronowych - mgr inż. A. Kurowski
6. Metody genetyczne - cz. I (projektowanie) - dr inż. P. Szczuko
7. Metody genetyczne - cz. II (testowanie) - mgr inż. A. Kurowski
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