

Předmět *Rozhodovací procesy v ŽP*

HARMONOGRAM VÝUKY + PODMÍNKY pro ZS 2024/2025

VYUČUJÍCÍ: Martin Dočkal

PODMÍNKY PŘEDMĚTU RPZ

Přednášky – podklady k přednáškám (nejedná se o kompletní znění přednášek) jsou k dispozici na stránkách katedry hydromeliorací a krajinného inženýrství

CVIČENÍ - jsou POVINNÁ

- možné pouze 1 absence (jinak omluvenka!)
- nutnost doplnit si látku (ke zkoušce) = splnit zadání úkolu
- úkol lze splnit (nechat zkontrolovat) přímo na hodině nebo přes e-mail
- odevzdání úkolu (pokud není stanoveno jinak) do dalšího cvičení!

Podmínkou zapsání se na zkoušku je získaný zápočet (na základě splnění všech zadaných úkolů a docházky na cvičení)

HARMONOGRAM PŘEDNÁŠEK ZS 2024/2025

RPZ – přednášky v Čt 8-9⁵⁰h B873

Čt – 26.9.	Úvod, kritéria a zásady rozhodování jednotlivce
Čt – 3.10.	Rozhodování skupiny, Management, Operační výzkum
Čt – 10.10.	Rozhodování za rizika a nejistoty, risk management
Čt – 17.10.	<i>Odpadá</i>
Čt – 24.10.	Vodní stopa (<i>Ing. Ansorge VÚV</i>)
Čt – 31.10.	Vícekritériální hodnocení, variantní řešení
Čt – 7.11.	Hodnocení EIA – část 1
Čt – 14.11.	Hodnocení EIA – část 2
Čt – 21.11.	Ekologické hodnocení budov – BREEAM - (<i>Ing. Lipták – Grinity</i>)
Čt – 28.11.	Ekologické hodnocení, ekoznačení, LCA
Čt – 5.12.	Systemy pro podporu rozhodování a Expertní rozhodovací systemy
Čt – 12.12.	Teorie her, operační hry – gaming; WRENCH
Čt – 19.12.	Předtermín?

HARMONOGRAM CVIČENÍ ZS 2024/2025

RPZ – cvičení Čt 10-11⁵⁰h B873

Čt – 26.9.	Rozhodování-Lineární programování - „Účinnost ČOV“
Čt – 3.10.	Rozhodování-Heuristika - „Omezení eroze“
Čt – 10.10.	Rozhodování za nejistoty a Hodnocení rizika
Čt – 17.10.	Odpadá
Čt – 24.10.	Vodní stopa (Ing.Ansorge VÚV)
Čt – 31.10.	Vícekritériální hodnocení 1 – „Kritéria“
Čt – 7.11.	Vícekritériální hodnocení 2 – „Hodnocení“
Čt – 14.11.	Proces EIA
Čt – 21.11.	BREEAM zadání - (Ing.Lipták – Grinity)
Čt – 28.11.	Environmentální certifikace
Čt – 5.12.	BREEAM vyhodnocení - (Ing.Lipták – Grinity)
Čt – 12.12.	Operační hra „WRENCH“
Čt – 19.12.	Předtermín?