

Tato práce patří do kategorie implementačních diplomových prací. Práce přispívá do projektu EU COSPAL, IST-2003-004176. Hlavním úkolem této práce bylo vytvoření systému řízení a zpracování informace z kamer pro úlohy montážního typu. Demonstrátor je používán v rámci projektu COSPAL na řešení detské hry – skládací krabička. Pro řešení úlohy byl využit průmyslový robot CRS Robotics A465, který byl k dispozici na pracovišti vedoucího práce.