

Cílem diplomové práce bylo vytvoření experimentálního prostředí pro řešení dětského hlavolamu - skládačka, v němž je možné zkoušet různé metody pro učení systému s obrazovou zpětnou vazbou s kognitivními rysy. Hlavolam je demonstrátorem EU projektu COSPAL, IST-004176. Pro vkládání je použitý průmyslový robot se šesti stupni volnosti. Scéna je sledována jednou statickou kamerou. Systém zpracovává obraz z kamery a na základě zpětnovazebného učení rozhoduje o dalším pohybu robota.