

Progressivne riešenie uzlov, modulov a jednotiek pružne automatizovaného montážneho systému J. Dragoun, A. Lahvička, M. Ondrejovič, I. Vaško ČSSR	1
Energetické akumulátory na zařízeních rychle manipu- lace u lisů W. Kleipzig, NDR	13
Společná práce průmyslového robota a manipulátoru o velké nosnosti při automatizaci montáže součástí o velké hmotnosti S. Burdakov, V. Katkovnik, V. Maslov, SSSR	24
Modulový robot s hydraulickým krokovým pohonem E. Pšesmycki, E. Stępień, PLR	33
Poznátky z vývoje doplňkových zařízení pracovišť s telemanipulátory A. Brotan, ČSSR	43
Manipulátory AME 40 a AME 63 J. Poláček, O. Pástor, ČSSR	50
Kompletní elektrické pohony pro PR na bázi synchron- ních a asynchronních motorů J.E. Marčenko, A.J. Averin, A.M. Chlebnikov, SSSR	56
Elektrohydraulický krokový servopohon A. Kulka, J. Mensek, G. Šimanski, PLR	63
Progressivní směry v konstrukci prvků a zařízení pro komplexní automatizaci v Koh-i-noor Praha J. Zlámal, R. Větrovec, J. Kadlec, ČSSR	71

Nasazení prostředků komplexní automatizace v k.p. Jihostroj Z. Kučera, ČSSR	79
Robotizované spracovanie materiálov laserom J. Styk, ČSSR	87
Pasivně adaptivní zápěstí výstupní hlavice PR a možnosti jeho využití při montáži Z. Kolibal, Z. Karpišek, ČSSR	95
Navrhování úchopných hlavíc robotů s využitím expertního systému I. Vondrák, V. Mlateček, ČSSR	102
Dimenzovanie chápadiel pre hriadeľové súčiastky L. Boháčik, R. Boháčik, ČSSR	110
Příspěvek k problematice unifikace mechanických úchopných hlavíc J. Cerha, ČSSR	126
Konstrukce úchopné hlavice se stabilní strukturou uchopení F. Novotný, ČSSR	132
Tvar čeľustí pre centrické upínanie súčiastok L. Boháčik, V. Čokina, ČSSR	138
Použití kódu IRDATA v univerzálních textových pro- gramovatelných řídicích systémech pro PR G. Golebiewski, Z. Rogowski, S. Filipiak, K. Królik PLR	147
Projektování řídicích systémů technologických procesů v podniku ŽĐAS B. Vránek, ČSSR	157

Riadiace systémy pružne automatizovaných montáž- nych RTK	
I. Šupatík, ČSSR	163
Návrh riadenia pohonného systému PR s pružnými členmi	
L. Jurišica, P. Hubinský, ČSSR	169
Dráhové řízení "non simple" robotů	
R. Kalný, M. Valášek, ČSSR	175
Koncepcie systému řízení pružných struktur v ne- spojité automatizované výrobě	
V. Ganovskí, V. Sosonkin, T. Neškov, K. Demetrašvilí Bulharsko	181
Perspektivní prostředky vybavení automatizovaných výrobních systémů a robotů	
A.V. Skaček, E.D. Syčikov, SSSR	189