

お客様各位

オザック精工 株式会社

ロボット&パレット/ワイヤレス搬送カタログ No.202310-AM05 訂正について

平素よりオザック商品をご愛顧いただき誠にありがとうございます。
この度、ロボット&パレット/ワイヤレス搬送カタログのカタログ記載に一部誤りがございましたので、訂正申し上げます。なお、変更内容につきましては、下記をご確認くださいませようお願い申し上げます。

記

<訂正該当ページ その1>

- P.18 LSIJ シリーズ寸法表下の注意事項
- P.20 LSI シリーズ寸法表下の注意事項
- P.22 LSIJ-CS シリーズ寸法表下の注意事項

<訂正内容（追記）>

***注3：逆方向荷重は $-Cz$ の1/2の値をとります。**

<訂正該当ページ その2>

- P.34 LSAP, LSAP-L シリーズ寸法表下の注意事項
- P.40 縦型 LSAP, LSAP-L シリーズ寸法表下の注意事項

<訂正内容（追記）>

***注3：逆方向荷重は $-Fz/2$ および $-Cz/2$ のうち、どちらか小さい値をとります。**

<訂正該当ページ その3>

- P.36 LS シリーズ寸法表下の注意事項
- P.38 LS-L シリーズ寸法表下の注意事項
- P.42 縦型 LS, LS-L シリーズ寸法表下の注意事項
- P.44 LS-W シリーズ寸法表下の注意事項
- P.46 LSR シリーズ寸法表下の注意事項

<訂正内容>

【誤】 *注2：逆方向荷重 $-Fz$ は1/2の値をとります。

【正】 *注2：逆方向荷重は $-Fz/2$ および $-Cz/2$ のうち、どちらか小さい値をとります。

<訂正該当ページ その4>

- P.70 SPDR-R シリーズ寸法表下の許容荷重

<訂正内容（追記）>

許容荷重：ガイドの荷重限界は～～超えないようにしてください。

逆方向荷重につきましては $-Fz/2$ および $-Cz/2$ のうち、どちらか小さい値をお取り下さい。

以上