

製品カタログ「SOFT ABSORBER & ROTARY DAMPER 2018-2019」

誤記のお詫びと訂正

拝啓 平素より並々ならぬお引き立てを賜りまして、誠にありがとうございます。

製品カタログ「SOFT ABSORBER & ROTARY DAMPER 2018-2019」の内容に以下の通り誤りがございました事を、ここにお詫び申し上げます。

ご迷惑をおかけし心より陳謝致しますと共に、勝手ではございますが、今後とも変わらぬご愛顧を賜りましたら幸甚に存じます。

敬具

記

①P.102 「FA-F/FWM-Fシリーズ」			
(誤)FA-F2016F□-S	<u>¥11,500</u>	→	(正)FA-F2016E□-S <u>¥12,600</u>
(誤)FA-F2016F□-C	<u>¥12,300</u>	→	(正)FA-F2016E□-C <u>¥13,500</u>
(誤)FWM-F2016FBD-S	<u>¥11,500</u>	→	(正)FWM-F2016EBD-S <u>¥12,600</u>
(誤)FWM-F2016FBD-C	<u>¥12,300</u>	→	(正)FWM-F2016EBD-C <u>¥13,500</u>
②P.147 「FRT/FRN-K2シリーズ」			
(誤)2019年3月末生産終了		→	(正)生産継続
P.149 「FRT-T1シリーズ」			
(誤)生産継続		→	(正)2019年3月末生産終了
③P.279 価格表「FA-F2016EB FA-F2016ED FWM-F2016EBD」			
(誤)FA-F2016EB-S	<u>¥11,500</u>	→	(正)FA-F2016EB-S <u>¥12,600</u>
(誤)FA-F2016EB-C	<u>¥12,300</u>	→	(正)FA-F2016EB-C <u>¥13,500</u>
(誤)FA-F2016ED-S	<u>¥11,500</u>	→	(正)FA-F2016ED-S <u>¥12,600</u>
(誤)FA-F2016ED-C	<u>¥12,300</u>	→	(正)FA-F2016ED-C <u>¥13,500</u>
(誤)FWM-F2016EBD-S	<u>¥11,500</u>	→	(正)FWM-F2016EBD-S <u>¥12,600</u>
(誤)FWM-F2016EBD-C	<u>¥12,300</u>	→	(正)FWM-F2016EBD-C <u>¥13,500</u>

①P.102「FA-F/FWM-Fシリーズ」につきまして、型式と価格にそれぞれ誤りがございました。お詫びの上訂正させていただきます。

②P.147「FRT/FRN-K2シリーズ」が生産終了品となっておりますが、正しくはP.149「FRT-T1シリーズ」が生産終了品となります。お詫びの上訂正させていただきます。尚、「FRT/FRN-K2シリーズ」につきましては2019年3月以降も変わらずご用命承りますので、ご理解の程お願い致します。

③P.279上記①と同様、「FA-F2016EB FA-F2016ED FWM-F2016EBD」の価格にそれぞれ誤りがございました。お詫びの上訂正させていただきます。

(裏面へ続く)

④P.180 「FYN-X2シリーズ」

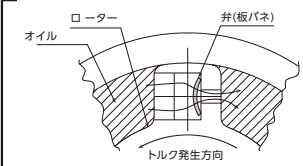
- (誤) 最大使用角度 130° → (正) 最大使用角度 106°
(誤) 製品質量 220±10g → (正) 製品質量 287±10g
(誤) ローター材質 ポリアセタール(POM) → (正) ローター材質 亜鉛ダイカスト(ZDC)
(誤) トルク対応幅は、5～10N・mとなって
→ (正) トルク対応幅は、10～15N・m及び20～25N・mとなって

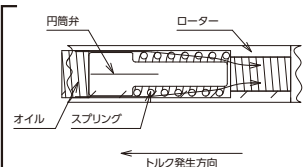
P.181 「FYN-X2シリーズ」

- (誤) ダンパーの動作角度は、下図のように130°になります。
→ (正) ダンパーの動作角度は、下図のように106°になります。

⑤P.182 「FYN-Z2シリーズ」

- (誤) リバーストルク 2.6N・m以下 (26kgf・cm以下)
→ (正) リバーストルク 3N・m以下 (30kgf・cm以下)
(誤) 最大使用角度 130° → (正) 最大使用角度 94°
(誤) 製品質量 220±10g → (正) 製品質量 506±10g
(誤) キャップ材質 亜鉛ダイカスト(ZDC) → (正) キャップ材質 鉄系(SPFC)
(誤) ローター材質 ポリアセタール(POM) → (正) ローター材質 亜鉛ダイカスト(ZDC)
(誤) トルク対応幅は、5～10N・mとなって → (正) トルク対応幅は、20～35N・mとなって

(誤)  **【自己調整式の動作原理】**
左図のように、弁(板バネ)を変形させることによりオイルの流量を変化させ、ダンパーの発生トルクを調整する構造になっています。(PAT.P)

(正)  **【自己調整式の動作原理】**
左図のように円筒弁の動きによりスプリングを圧縮させることでオイルの流量を変化させ、ダンパーの発生トルクを調整する構造になっています。(特許登録中)

P.183 「FYN-Z2シリーズ」

- (誤) ダンパーの動作角度は、下図のように130°になります。
→ (正) ダンパーの動作角度は、下図のように94°になります。