CKD

New Products

电动执行器

滑块型	EBS-M/G Series
导向内置式活塞杆型	EBR-M/G Series
控制器	ECR Series
控制器	ECG Series

ELECTRIC ACTUATOR EBS, EBR, ECR, ECG SERIES

新的选择带来新的可能

ROBODEX *Pulse*

CKD Corporation

CC-1422CS 5

为不断革新的设备提供不断革新的　CKD电动元件

INDEX

EBS-M/G Series　1

体系表.....2
EBS-04M/G.....6
EBS-05M/G.....16
EBS-08M/G.....26
技术资料.....36

EBR-M/G Series　47

体系表.....48
EBR-04M/G.....52
EBR-05M/G.....62
EBR-08M/G.....72
技术资料.....82

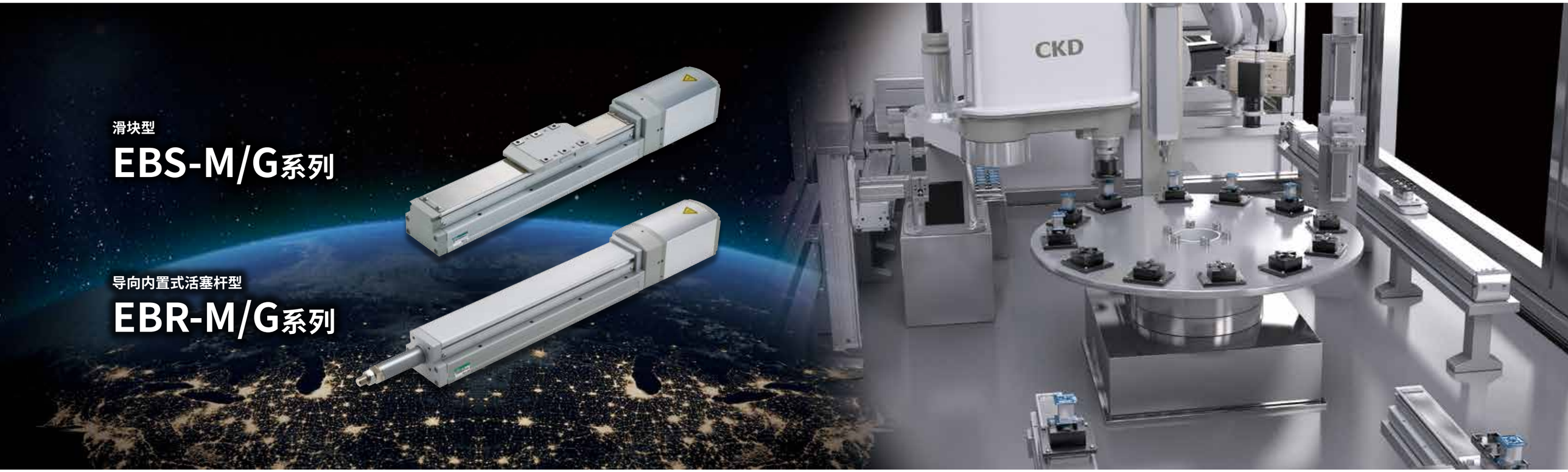
ECR Series　93

规格、型号表示、外形尺寸图、系统构成.....94
・并行I/O.....96
・IO-Link.....100
・CC-Link.....101
・EtherCAT.....102

ECG Series　105

规格、型号表示、外形尺寸图、系统构成.....106
・并行I/O.....108
・IO-Link.....112
・CC-Link.....113
・EtherCAT.....114
・EtherNet/IP.....115

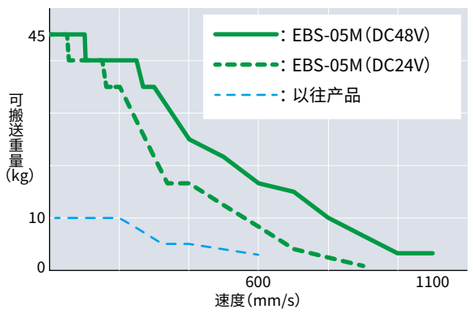
使用注意事项.....118
选型检查表.....126
关联产品.....127



实现小型化

基本性能大幅提高

利用新型控制器，性能高于以往产品。
再接通DC48V电源，性能显著提高。机身虽小，但可承受大负载，有望实现小型化。
※DC48V支持仅适用于ECR。

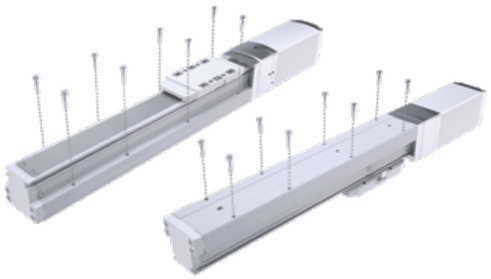


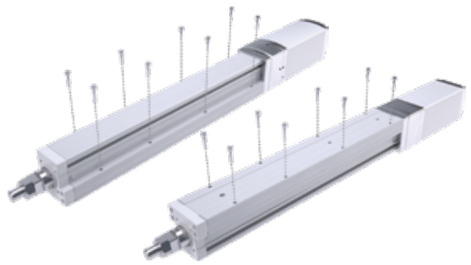
●最大可搬送重量：10kg➡45kg(水平时)
●最快速度　　：600mm/s➡1100mm/s(水平时)
※用□42的比较

产品安装工时减少

产品上下面设有安装孔

无需拆解产品，可从上下面直接安装的结构。
尤其从上面安装时，可大幅缩短作业时间。

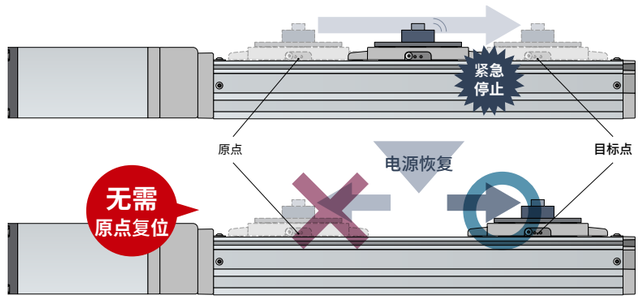




缩短设备停止时间

可选择无电池绝对编码器

无需电池，即可实现保持当前位置信息的绝对式编码器。
接通电源后无需原点复位，也无需安装原点传感器。
紧急停止后、电源切断后可尽快恢复。
无需电池，因此无需更换维护编码器的电池。



选择项增加

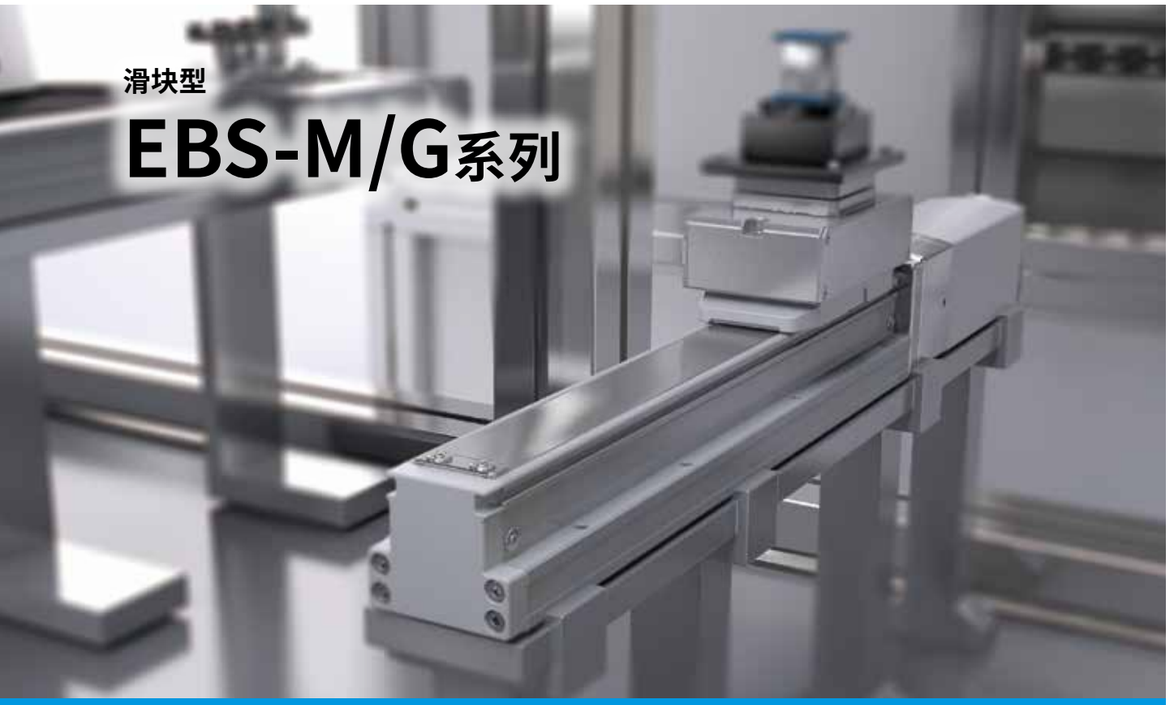
也支持无马达规格(伺服马达/步进马达)

使用通用本体，也可按相同功率由伺服马达进行驱动。
也可由客户习惯使用的马达实现更高级的控制。

[伺服马达对应厂商]
●三菱电机
●台达电子
●山洋电气
●安川电机
●基恩士
●松下
●欧姆龙
●富士电机
●发那科
●电装
●博世力士乐
●罗克韦尔自动化
●西门子

[步进马达对应厂商]
●东方电机株式会社
●美蓓亚三美
●大雅迪克

※请参阅其它样本CB-055C。



滑块型

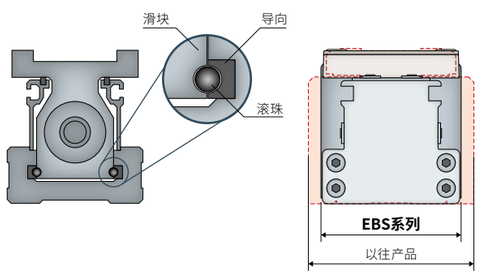
EBS-M/G系列

快速搬送用

设备更省空间

紧凑高刚性本体

支撑负载采用外轨。
与本体合二为一的宽幅导向，同时实现了紧凑性和高刚性。



		以往产品	EBS-05
本体宽度		64mm	54mm
静态允许力矩	MP	25.7 N・m	103 N・m
	MY	25.7 N・m	103 N・m
	MR	58 N・m	144 N・m

维护简便

配备润滑油加注口

在两侧配备可从外部直接加注润滑油的加注口。
无需拆解本体，可通过1个润滑加注口来维护导向和滚珠丝杠。

导向内置式活塞杆型

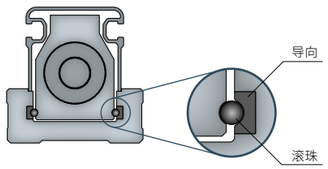
EBR-M/G系列

压入、升降

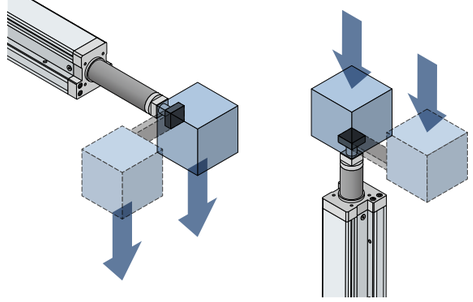
降低了并设导向的必要性

导向内置式活塞杆型

内置与滑块型EBS相同的导向。
采用可有效对应偏移工件的结构。
实现了远超以往的长行程。



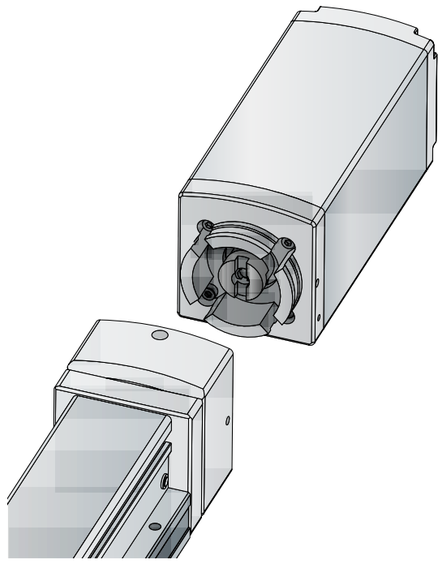
可用于偏置的工件

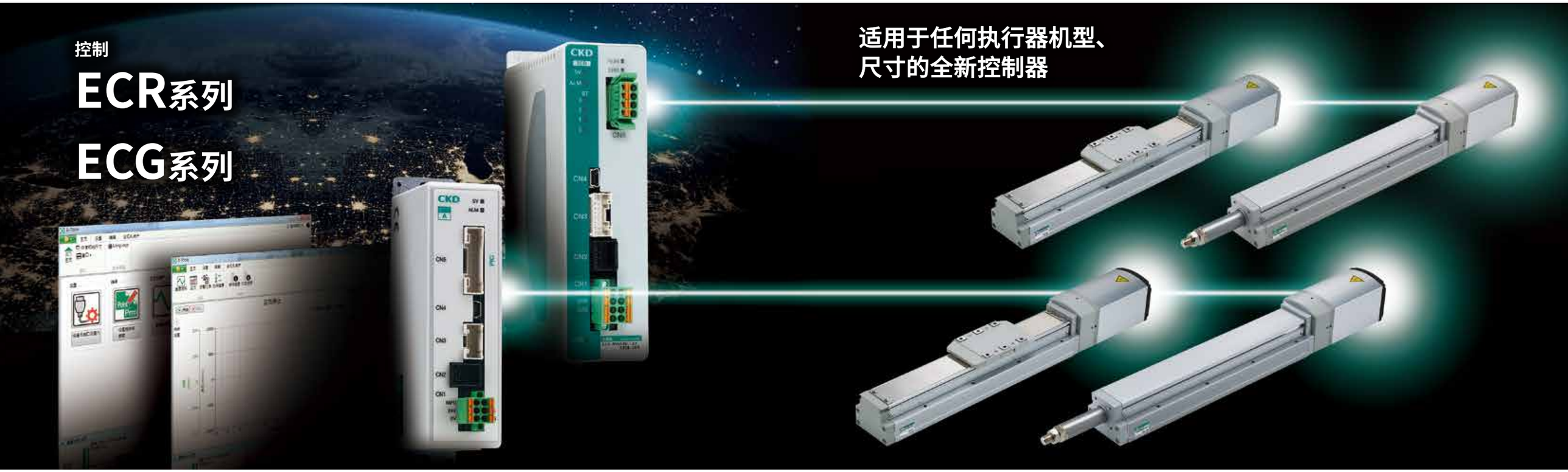


维护简单

可更换马达单元

可分离马达单元。
万一需要维护时，只需更换马达即可对应。
※仅适用于EBS-M、EBR-M。



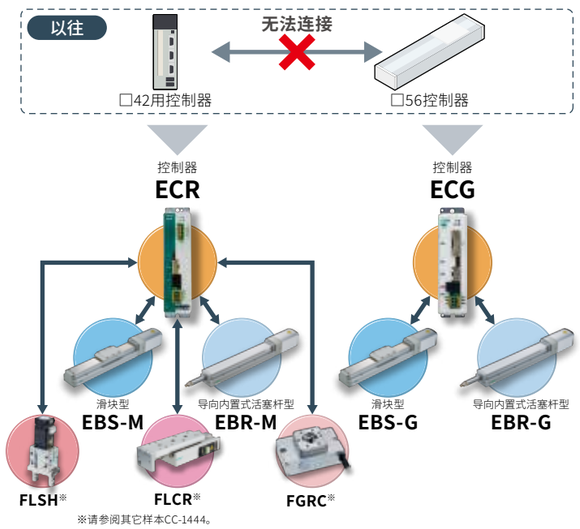


削减初始工时和库存

适用于多种马达功率的全新功能

即使是不同尺寸、不同机种的执行器，
也可使用同一控制器进行动作。
配备读取执行器信息的自动识别功能，
可缩短初始设定工时。
并可通过控制器的通用化，缩短选型和
订购工时，减少库存。

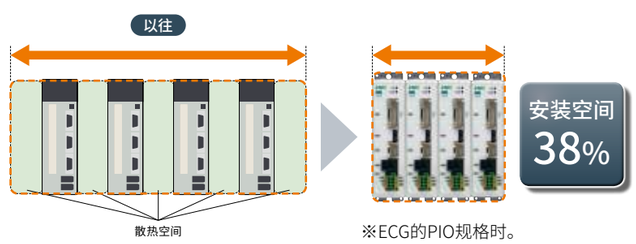
※ECR支持5个机种，ECG支持2个机种。



减小控制器的底部空间

小型设计，可相邻安装

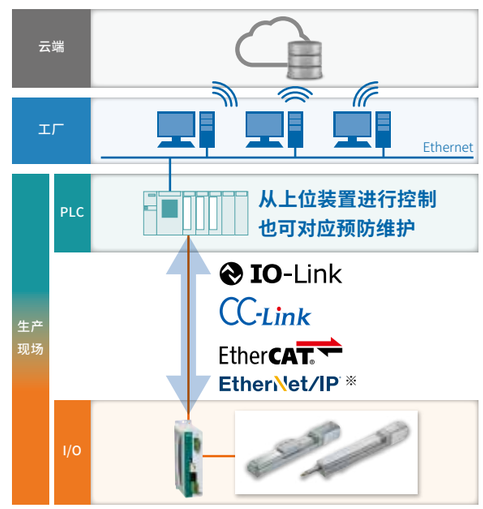
采用优化设计，无需侧面的散热空间。
可相邻安装控制器。



支持IoT

支持各种网络

支持各种工业用网络。可通过Ethernet
从上位装置进行控制，也可对应预防维护。



※仅适用于 ECR。

丰富的配线形态

EtherNet/IP时，可广泛应对线形配线、星形配线
和环形配线。可根据用途进行选择。

CKD YouTube通道
专用软件"S-Tools"的简易手册视频发布中
请利用iPad或智能手机进行确认。
※ 根据手机的运行环境，可能无法正确显示。

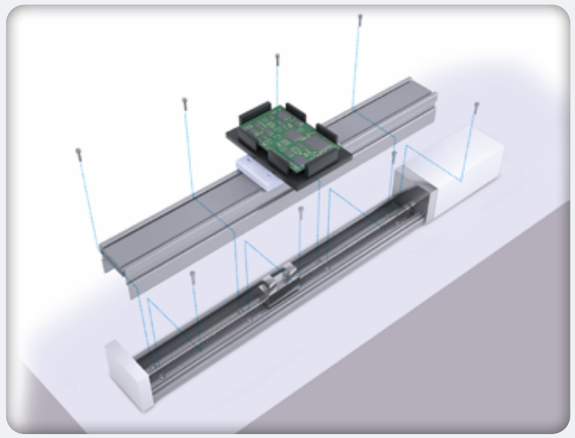
缩短调整时间

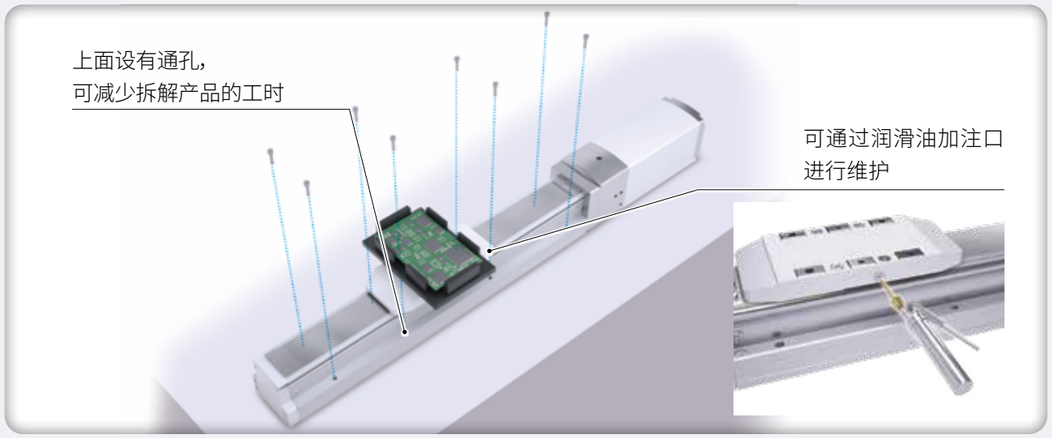
使用通用设定工具
"S-Tools"
轻松设定

继承了大获好评的ABSODEX专用软件AX-Tools的操
作感。S-Tools可从HP免费下载。

应用实例

用于电子部件的搬送装置

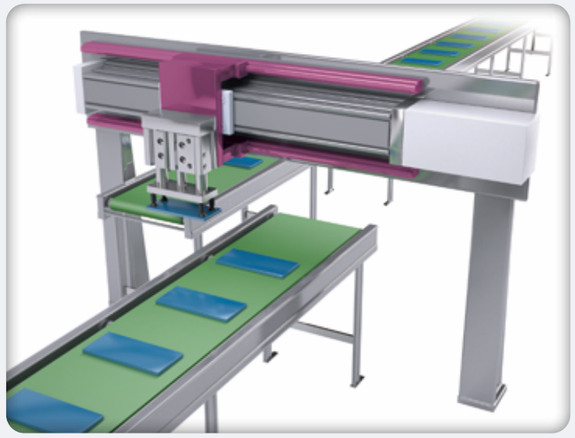


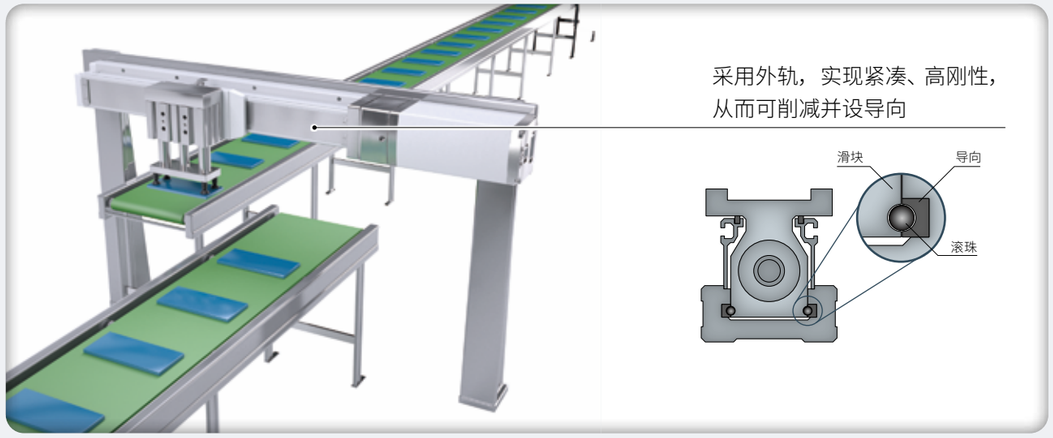


课 题

- 使用通孔安装本体时，拆解产品。
- 加注润滑油时，拆解产品。

用于工序间的搬送装置

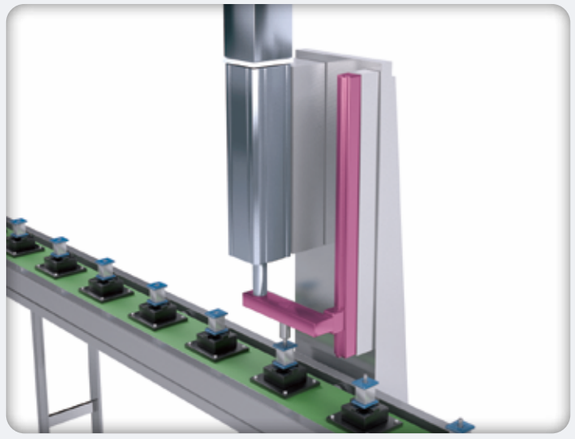


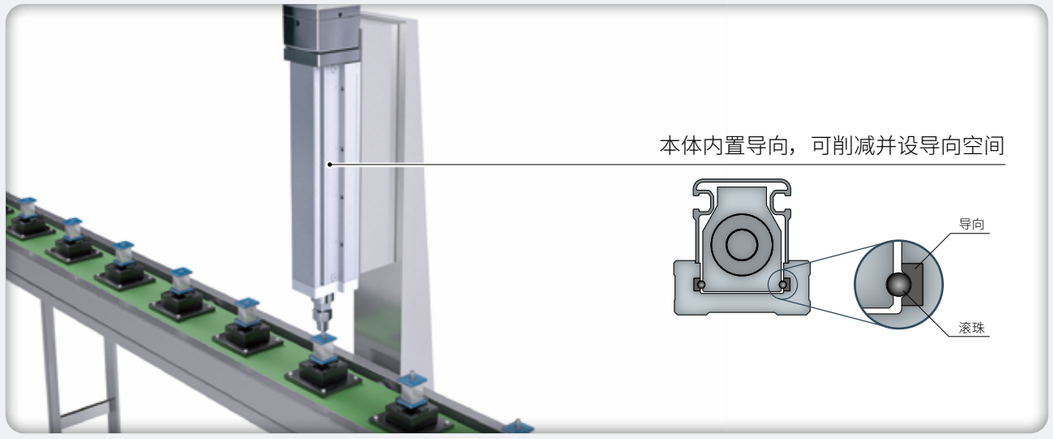


课 题

- 为了减小MR力矩和MY力矩，使用并设导向。

用于电气化产品的压入装置





课 题

- 活塞杆型执行器需并设导向。

CKD

电动执行器
带马达型

EBS-M/G

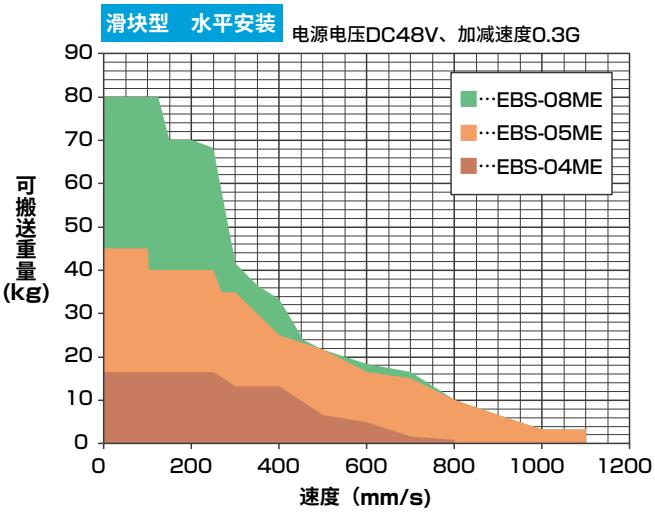
滑块型

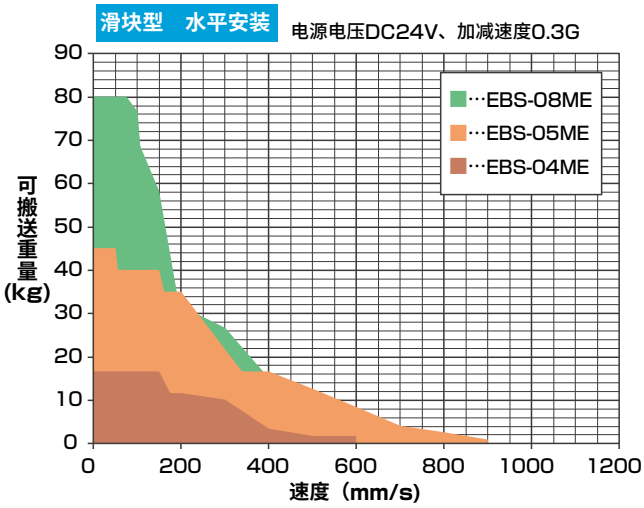
CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	2
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
・EBS-04※	6
・EBS-05※	16
・EBS-08※	26
● 选型	36
● 技术资料	38
⚠使用注意事项	118
选型检查表	126

体系表

控制器	执行器型号		马达功率	马达安装方向	本体宽度(mm)	导程(mm)	最大可搬送重量(kg) 水平	最大可搬送重量(kg) 垂直	最大按压力(N)
ECR系列		EBS-04ME-06	□35	直接安装	44	6	16.6	8.3	177
		EBS-04ME-12				12	13.3	3.3	89
		EBS-04MR/D/L-06		折回安装		6	16.6	8.3	177
		EBS-04MR/D/L-12				12	13.3	3.3	89
		EBS-05ME-02	□42	直接安装	54	2	45	24	385
		EBS-05ME-05				5	40	16.6	250
		EBS-05ME-10				10	35	8.3	121
		EBS-05ME-20				20	16.6	4.5	44
		EBS-05MR/D/L-02		折回安装		2	45	24	385
		EBS-05MR/D/L-05				5	40	16.6	250
		EBS-05MR/D/L-10				10	35	8.3	121
		EBS-05MR/D/L-20				20	16.6	4.5	44
		EBS-08ME-05	□56	直接安装	82	5	80	40	970
		EBS-08ME-10				10	70	18.3	477
		EBS-08ME-20				20	43.3	10	250
		EBS-08MR/D/L-05		折回安装		5	80	40	970
		EBS-08MR/D/L-10				10	70	18.3	477
		EBS-08MR/D/L-20				20	43.3	8.3	250

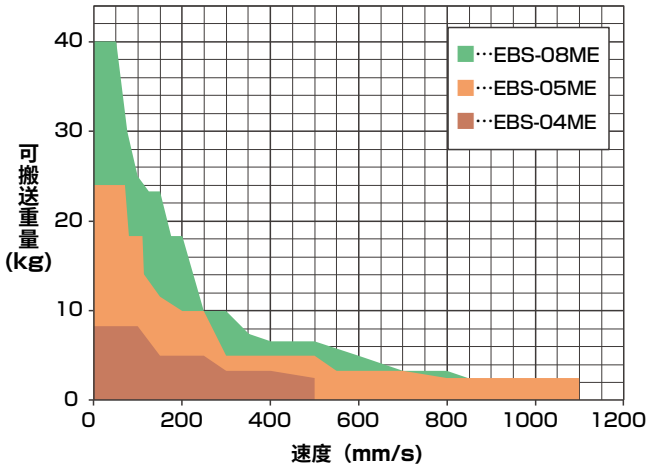




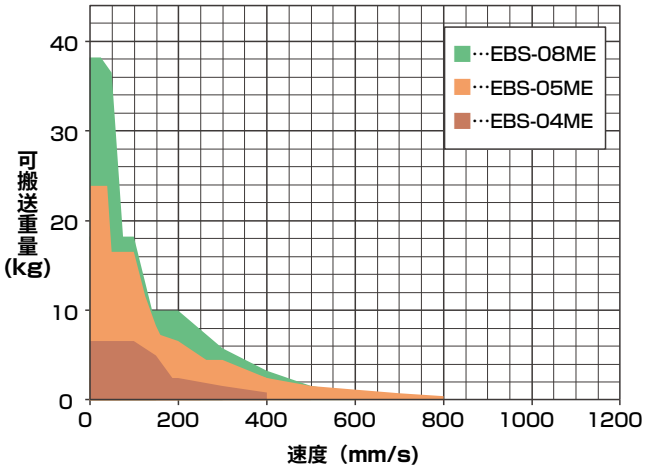
行程（mm）和最快速度（mm/s）																									记载页码
50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200		
400 mm/s																									6
800																									
400																									10
700																									
130										120	105	95	80	70											16
300											270	235	200	185											
700										625	540	475	415	370											
1100											1080	950	830	740											
130										120	105	95	80	70											20
300											270	235	200	185											
600											540	475	415	370											
1100											1080	950	830	740											
250														220	200	180	135	120	110	100					26
550													510	450	410	370	270	240	225	200					
1100												1000		910	820	740	540	490	450	410					
225														220	200	180	135	120	110	100					30
550													510	450	410	370	270	240	225	200					
1000														910	820	740	540	490	450	410					

※ 本数据为电源电压DC48V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

滑块型 垂直安装 电源电压DC48V、加减速度0.3G



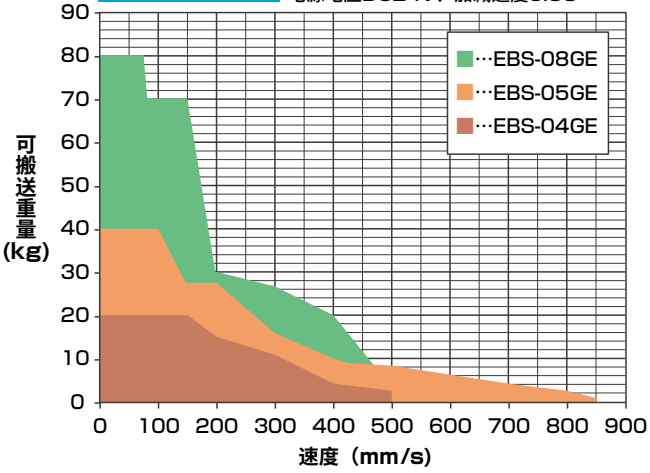
滑块型 垂直安装 电源电压DC24V、加减速度0.3G



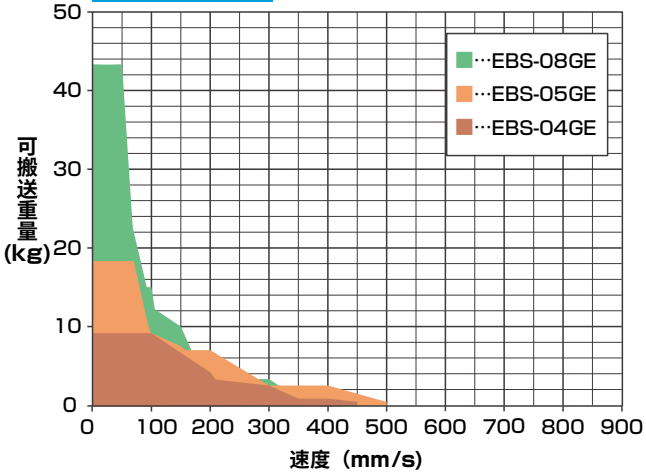
体系表

控制器	执行器型号		马达功率	马达安装方向	本体宽度(mm)	导程(mm)	最大可搬送重量(kg) 水平	最大可搬送重量(kg) 垂直	最大按压力(N)
ECG系列		EBS-04GE-06	□35	直接安装	44	6	20.0	9.2	155
		EBS-04GE-12				12	15.0	3.3	77
		EBS-04GR/D/L-06		折回安装		6	20.0	9.2	155
		EBS-04GR/D/L-12				12	11.7	3.3	77
		EBS-05GE-02	□42	直接安装	54	2	45.0	18.3	550
		EBS-05GE-05				5	40.0	14.0	220
		EBS-05GE-10				10	27.5	7.0	110
		EBS-05GE-20				20	18.3	2.5	55
		EBS-05GR/D/L-02		折回安装		2	45.0	18.3	550
		EBS-05GR/D/L-05				5	40.0	10.0	220
		EBS-05GR/D/L-10				10	27.5	3.3	110
		EBS-05GR/D/L-20				20	18.3	0.8	55
		EBS-08GE-05	□56	直接安装	82	5	80.0	43.3	965
		EBS-08GE-10				10	70.0	28.3	482
		EBS-08GE-20				20	30.0	3.3	241
		EBS-08GR/D/L-05		折回安装		5	80.0	33.3	965
		EBS-08GR/D/L-10				10	70.0	18.3	482
		EBS-08GR/D/L-20				20	30.0	3.3	241

滑块型　水平安装　电源电压DC24V、加减速度0.3G



滑块型　垂直安装　电源电压DC24V、加减速度0.3G



行程（mm）和最快速度（mm/s）																									记载页码
50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200		
320 mm/s																									6
500																									
250																									10
400																									
120												105	95	80	70										16
290												270	235	200	185										
500													475	415	370										
850														830	740										
100													95	80	70										20
250													235	200	185										
400															370										
700																									
150																		135	120	110	100				26
250																			240	225	200				
500																			490	450	410				
125																			120	110	100				30
250																			240	225	200				
400																									

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

电动执行器　滑块型

EBS-04※E

马达直接安装型

□35　步进马达

型号表示方法

EBS - 04 M E - 06 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

04	本体宽度44mm

Ⓑ 适用控制器　※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 导程

06	6mm
12	12mm

Ⓔ 行程

0050 ～ 0500	50mm（每50mm）500mm

Ⓕ 刹车　※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器　※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆　※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-04M（适用控制器ECR）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～500	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	16.6（16.6）	13.3（11.6）
	kg 垂直	8.3（6.6）	3.3（2.5）
动作速度范围　※3※4	mm/s	7～400（200）	15～800（600）
最大按压力	N	177	89
按压动作速度范围	mm/s	5～25	5～30
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
静态允许力矩	N・m	MP：62　MY：62　MR：92	
马达电源电压		DC24V±10% 或DC48V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗 W	7	
	夹持力 N	126	63

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-04G（适用控制器ECG）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～500	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	20.0	15.0
	kg 垂直	9.2	3.3
动作速度范围　※2	mm/s	7～320	15～500
最大按压力	N	155	77
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
静态允许力矩	N・m	MP：62　MY：62　MR：92	
马达电源电压		DC24V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗 W	6.1	
	夹持力 N	140	70

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第 44 页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBS-04M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程
		50～500
6	DC48V	400
	DC24V	200
12	DC48V	800
	DC24V	600

【EBS-04G（适用控制器ECG）】

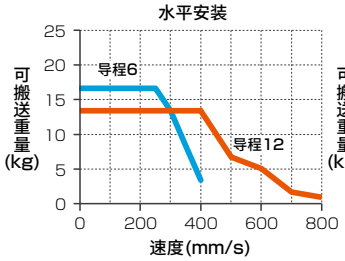
(mm/s)

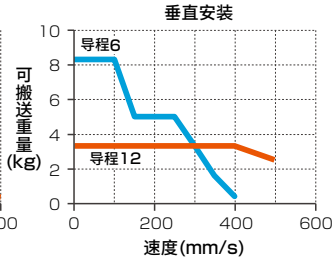
导程	电源电压	行程
		50～500
6	DC24V	320
12	DC24V	500

速度与可搬送重量

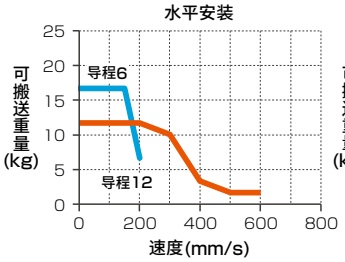
【EBS-04M（适用控制器ECR）】

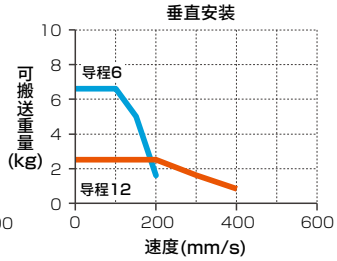
• DC48V时





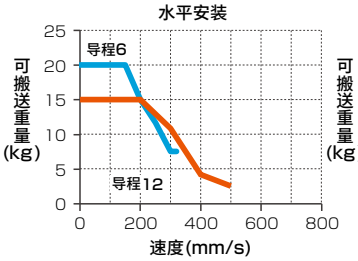
• DC24V时

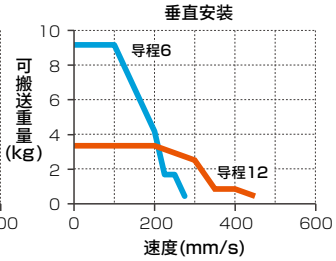




【EBS-04G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





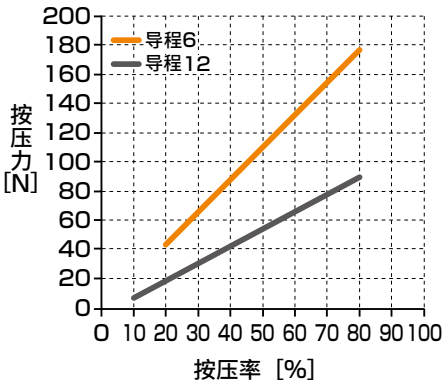
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

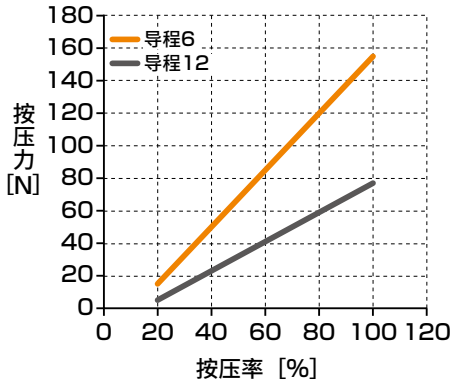
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第42页
ECG： 第44页

按压力

【EBS-04M（适用控制器ECR）】



【EBS-04G（适用控制器ECG）】



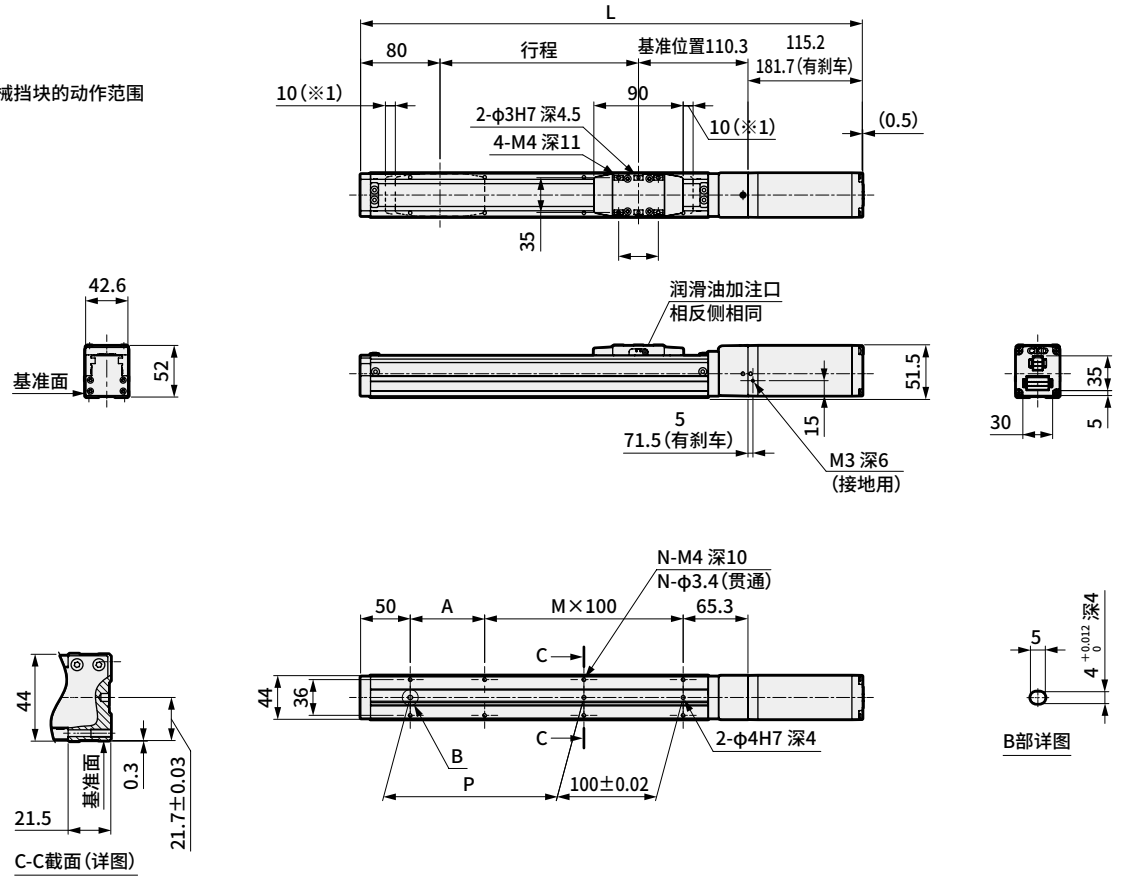
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBS-04※E

外形尺寸图　马达直接安装

● EBS-04※E

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	无刹车	355.5	405.5	455.5	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5
	有刹车	422	472	522	572	622	672	722	772	822	872
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量(kg)	无刹车	1.5	1.6	1.8	1.9	2.0	2.2	2.3	2.4	2.6	2.7
	有刹车	2.0	2.1	2.3	2.4	2.5	2.7	2.8	2.9	3.1	3.2

备注

电动执行器　滑块型

EBS-04※※

马达折回安装型

□35　步进马达

型号表示方法

EBS - 04 M R - 06 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

04	本体宽度44mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向 ※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 导程

06	6mm
12	12mm

Ⓔ 行程 ※2

0050 ～ 0500	50mm （每50mm） 500mm

Ⓕ 刹车 ※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆 ※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250mm）”～“0500（500mm）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-04M（适用控制器ECR）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程　mm		50～500	
导程　mm		6	12
最大可搬送重量　kg ※1※2	水平	16.6（16.6）	13.3（11.6）
	垂直	8.3（6.6）	3.3（2.5）
动作速度范围　※3※4　mm/s		7～400（200）	15～700（500）
最大按压力　N		177	89
按压动作速度范围　mm/s		5～25	5～30
重复精度　mm		±0.01	
空转　mm		0.1以下	
静态允许力矩　N・m		MP：62　MY：62　MR：92	
马达电源电压		DC24V±10% 或DC48V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	7	
	夹持力　N	126	63

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-04G（适用控制器ECG）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程　mm		50～500	
导程　mm		6	12
最大可搬送重量　kg ※1	水平	20.0	11.7
	垂直	9.2	3.3
动作速度范围　※2　mm/s		7～250	15～400
最大按压力　N		155	77
按压动作速度范围　mm/s		5～20	5～20
重复精度　mm		±0.01	
空转　mm		0.1以下	
静态允许力矩　N・m		MP：62　MY：62　MR：92	
马达电源电压		DC24V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	6.1	
	夹持力　N	140	70

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第44页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBS-04M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程
		50～500
6	DC48V	400
	DC24V	200
12	DC48V	700
	DC24V	500

【EBS-04G（适用控制器ECG）】

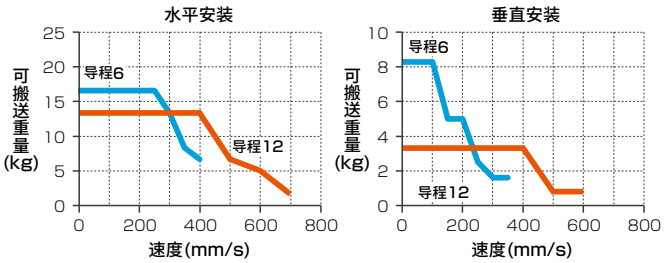
(mm/s)

导程	电源电压	行程
		50～500
6	DC24V	250
12	DC24V	400

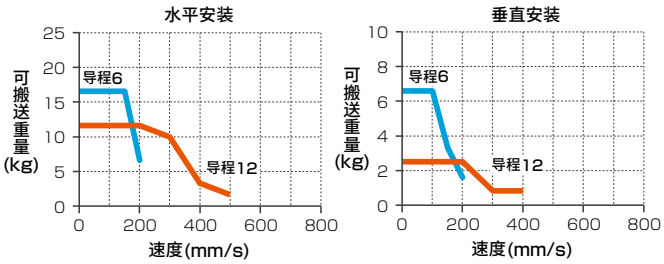
速度与可搬送重量

【EBS-04M（适用控制器ECR）】

• DC48V时

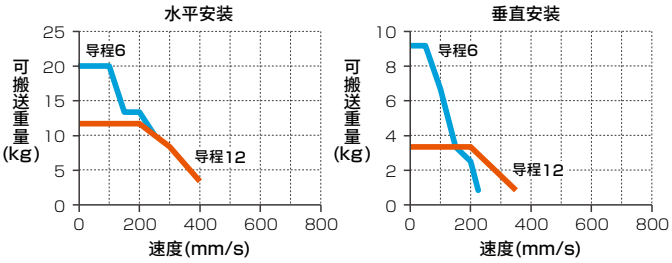


• DC24V时



【EBS-04G（适用控制器ECG）】

• DC24V时



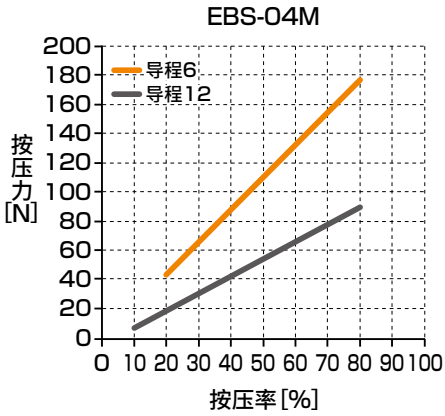
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

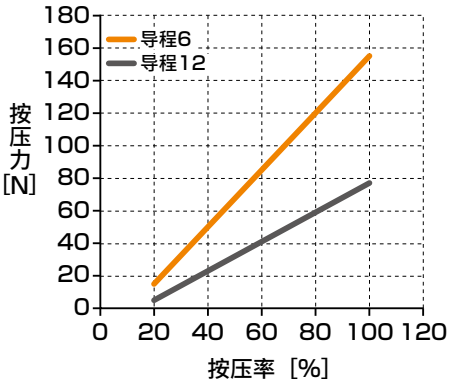
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第42页
ECG： 第44页

按压力

【EBS-04M（适用控制器ECR）】



【EBS-04G（适用控制器ECG）】

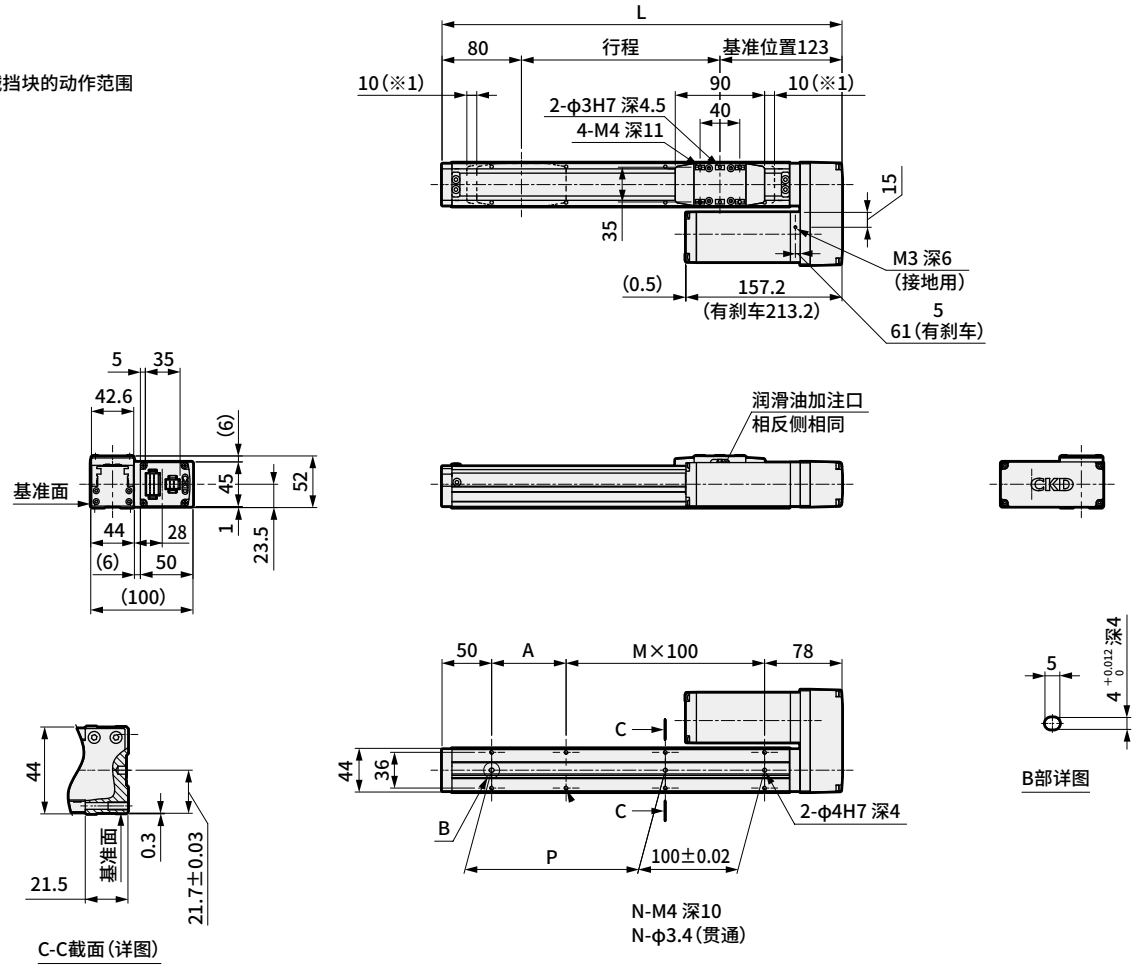


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBS-04※R

※1　到机械挡块的动作范围

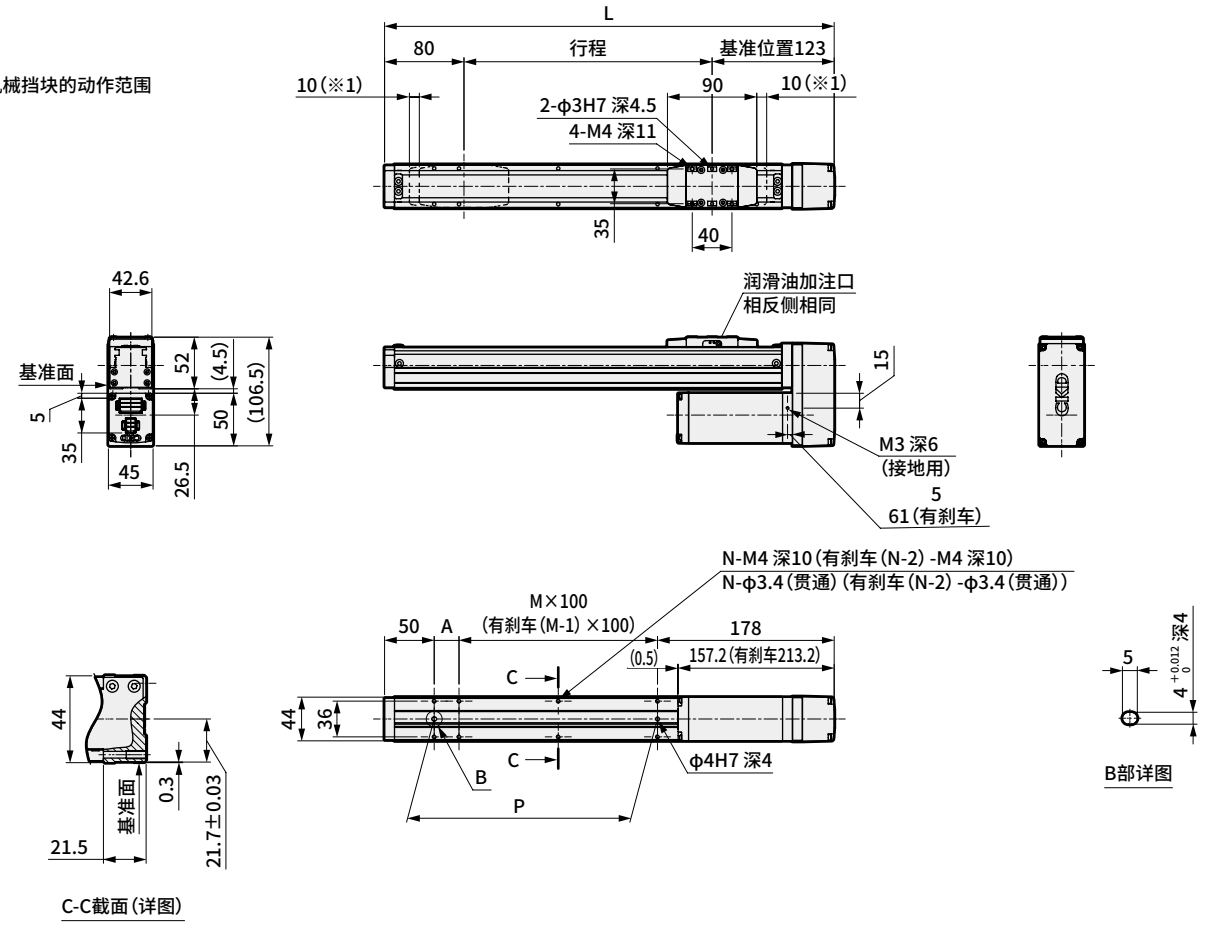


行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量(kg)	无刹车	1.7	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3
	有刹车	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8

外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBS-04※D

※1　到机械挡块的动作范围



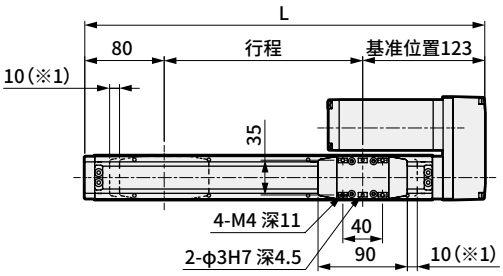
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程(mm)		250	300	350	400	450	500
L		453	503	553	603	653	703
A		25	75	25	75	25	75
M		2	2	3	3	4	4
N		8	8	10	10	12	12
P		225	275	325	375	425	475
重量(kg)	无刹车	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3
	有刹车	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8

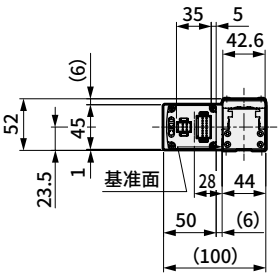
EBS-04※※

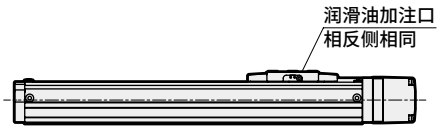
外形尺寸图　马达左侧折回安装

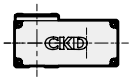
● EBS-04※L

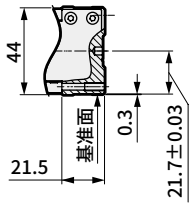
※1　到机械挡块的动作范围



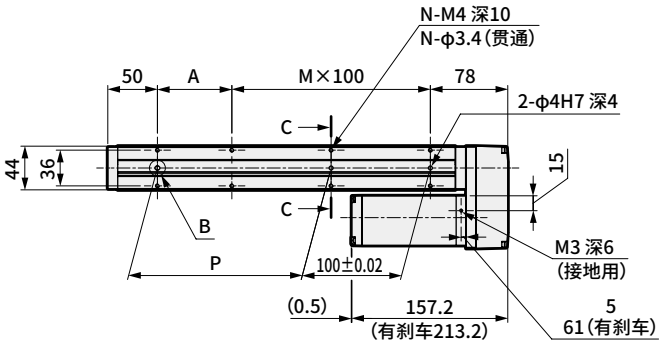


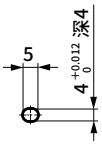






C-C截面(详图)





B部详图

行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L		253	303	353	403	453	503	553	603	653	703
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量(kg)	无刹车	1.7	1.9	2.0	2.2	2.4	2.6	2.7	2.9	3.1	3.3
	有刹车	2.2	2.4	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2	3.4	3.6	3.8

备注

电动执行器　滑块型

EBS-05※E

马达直接安装型

□42　步进马达

型号表示方法

EBS - 05 M E - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

05	本体宽度54mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 导程

02	2mm
05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓔ 行程

0050 ～ 0800	50mm（每50mm）800mm

Ⓕ 刹车 ※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆 ※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～800			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	45（45）	40（40）	35（35）	16.6（16.6）
	垂直	24（24）	16.6（16.6）	8.3（8.3）	4.5（4.5）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	2～130（70）	6～300（250）	12～700（600）	25～1100（900）
最大按压力	N	385	250	121	44
按压动作速度范围	mm/s	5～25	5～25	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
静态允许力矩	N・m	MP：103　MY：103　MR：144			
马达电源电压		DC24V±10% 或DC48V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗 W	7			
	夹持力 N	471	188	94	47

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-05G（适用控制器ECG）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～800			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	45.0	40.0	27.5	18.3
	垂直	18.3	14.0	7.0	2.5
动作速度范围 ※2	mm/s	2～120	6～290	12～500	25～850
最大按压力	N	555	222	110	55
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
静态允许力矩	N・m	MP：103　MY：103　MR：144			
马达电源电压		DC24V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗 W	6.1			
	夹持力 N	420	168	84	42

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第44页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度 ※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C～40°C。

行程与最快速度

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程						
		50～500	550	600	650	700	750	800
2	DC48V	130	120	120	105	95	80	70
	DC24V	70	70	70	70	70	70	70
5	DC48V	300	300	300	270	235	200	185
	DC24V	250	250	250	250	235	200	185
10	DC48V	700	625	625	540	475	415	370
	DC24V	600	600	600	540	475	415	370
20	DC48V	1100	1100	1100	1080	950	830	740
	DC24V	900	900	900	900	900	830	740

【EBS-05G（适用控制器ECG）】

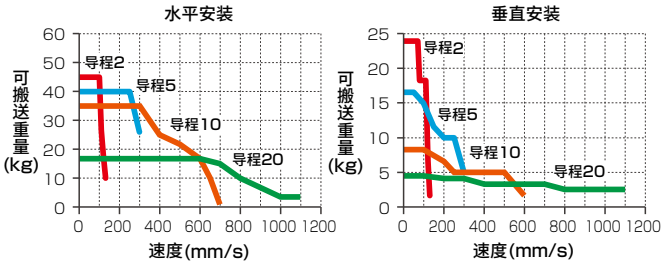
(mm/s)

导程	电源电压	行程				
		50～600	650	700	750	800
2	DC24V	120	105	95	80	70
5	DC24V	290	270	235	200	185
10	DC24V	500	500	475	415	370
20	DC24V	850	850	850	850	740

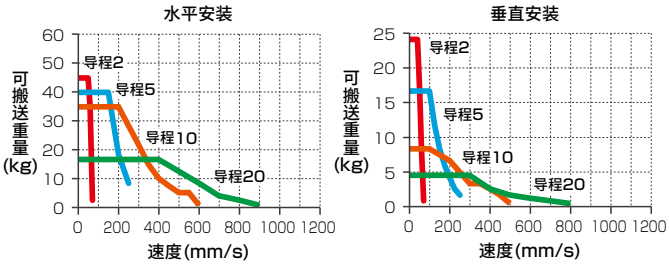
速度与可搬送重量

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

• DC48V时

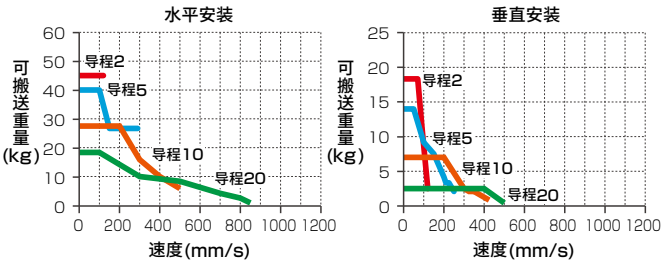


• DC24V时



【EBS-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时



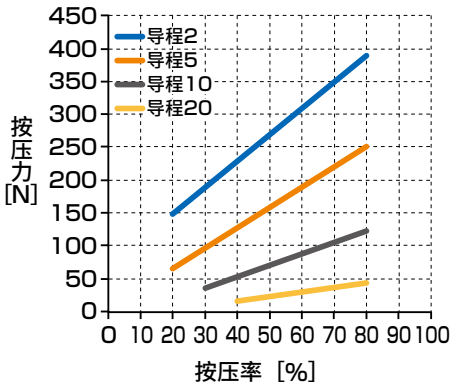
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

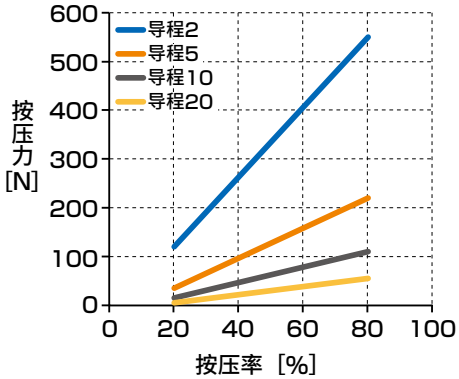
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第42页
ECG： 第44页

按压力

【EBS-05M（适用控制器ECR）】



【EBS-05G（适用控制器ECG）】

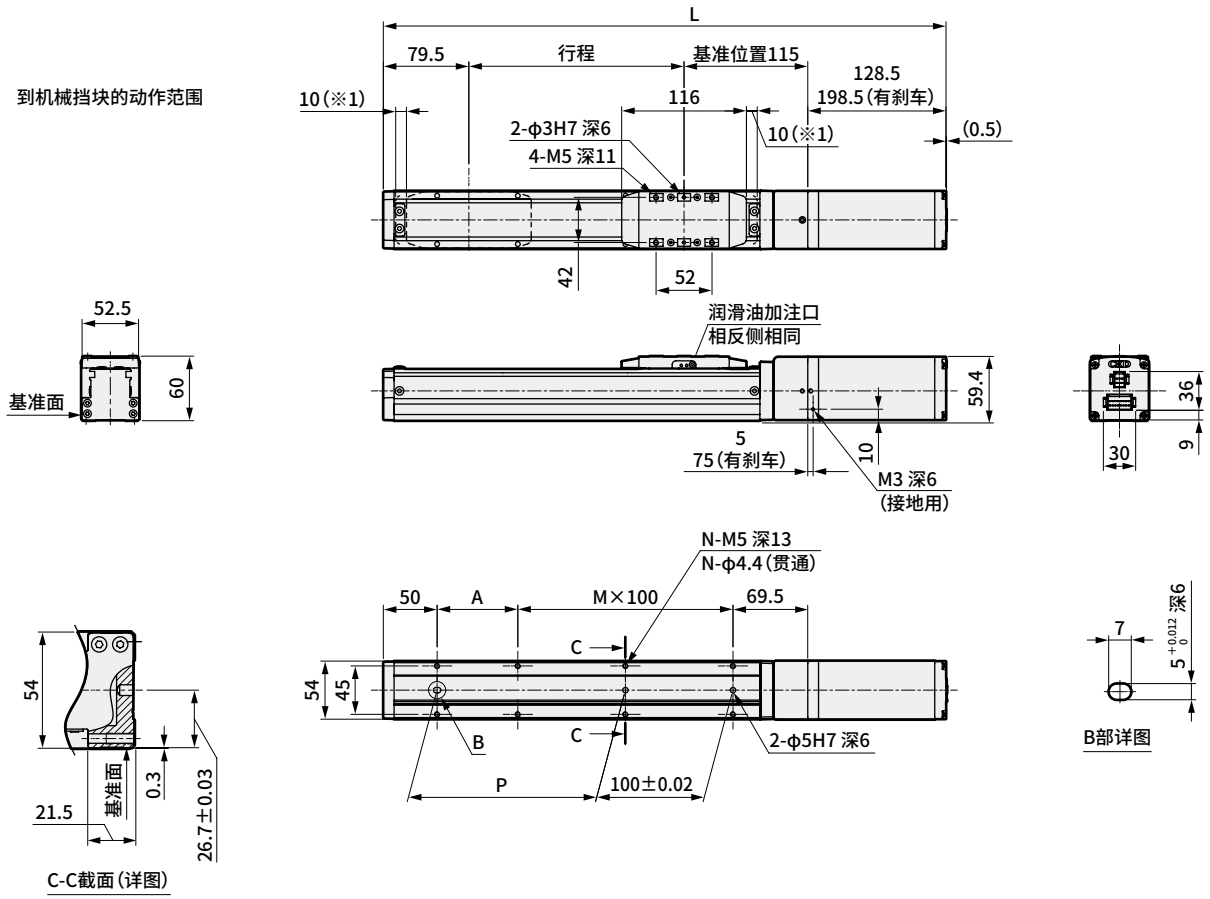


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达直接安装

● EBS-05※E

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L	无刹车	373	423	473	523	573	623	673	723	773	823	873	923	973	1023	1073	1123
	有刹车	443	493	543	593	643	693	743	793	843	893	943	993	1043	1093	1143	1193
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量(kg)	无刹车	2.8	2.9	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0	4.1	4.2	4.4	4.5	4.7	4.8	5.0
	有刹车	3.5	3.6	3.8	3.9	4.1	4.2	4.4	4.5	4.7	4.8	4.9	5.1	5.2	5.4	5.5	5.7

备注

电动执行器　滑块型

EBS-05※※

马达折回安装型

□42　步进马达

型号表示方法

EBS - 05 M R - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

05	本体宽度54mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向 ※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 导程

02	2mm
05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓔ 行程 ※2

0050 ～ 0800	50mm（每50mm）800mm

Ⓕ 刹车 ※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆 ※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250(250mm)”～“0800(800mm)”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程　mm		50～800			
导程　mm		2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2　kg	水平	45（45）	40（40）	35（35）	16.6（16.6）
	垂直	24（24）	16.6（16.6）	8.3（8.3）	4.5（4.5）
动作速度范围 ※3※4　mm/s		2～130（70）	6～300（250）	12～600（500）	25～1100（900）
最大按压力　N		385	250	121	44
按压动作速度范围　mm/s		5～25	5～25	5～30	5～30
重复精度　mm		±0.01			
空转　mm		0.1以下			
静态允许力矩　N・m		MP：103　MY：103　MR：144			
马达电源电压		DC24V±10% 或 DC48V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗　W	7			
	夹持力　N	471	188	94	47

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-05G（适用控制器ECG）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程　mm		50～800			
导程　mm		2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1　kg	水平	45.0	40.0	27.5	18.3
	垂直	18.3	10.0	3.3	0.8
动作速度范围 ※2　mm/s		2～100	6～250	12～400	25～700
最大按压力　N		550	220	110	55
按压动作速度范围　mm/s		5～20	5～20	5～20	5～20
重复精度　mm		±0.01			
空转　mm		0.1以下			
静态允许力矩　N・m		MP：103　MY：103　MR：144			
马达电源电压		DC24V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗　W	6.1			
	夹持力　N	420	168	84	42

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第44页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C～40°C。

行程与最快速度

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程						
		50～500	550	600	650	700	750	800
2	DC48V	130	120	120	105	95	80	70
	DC24V	70	70	70	70	70	70	70
5	DC48V	300	300	300	270	235	200	185
	DC24V	250	250	250	250	235	200	185
10	DC48V	600	600	600	540	475	415	370
	DC24V	500	500	500	500	475	415	370
20	DC48V	1100	1100	1100	1080	950	830	740
	DC24V	900	900	900	900	900	830	740

【EBS-05G（适用控制器ECG）】

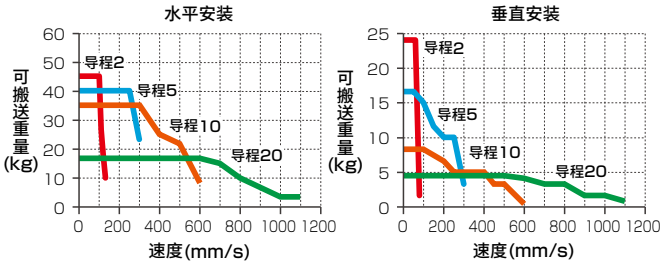
(mm/s)

导程	电源电压	行程			
		50～650	700	750	800
2	DC24V	100	95	80	70
5	DC24V	250	235	200	185
10	DC24V	400	400	400	370
20	DC24V	700	700	700	700

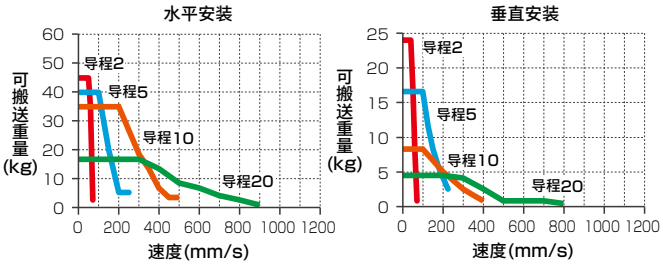
速度与可搬送重量

【EBS-05M（适用控制器ECR）】

• DC48V时

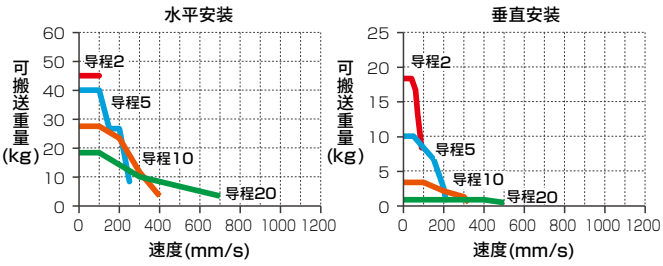


• DC24V时



【EBS-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时



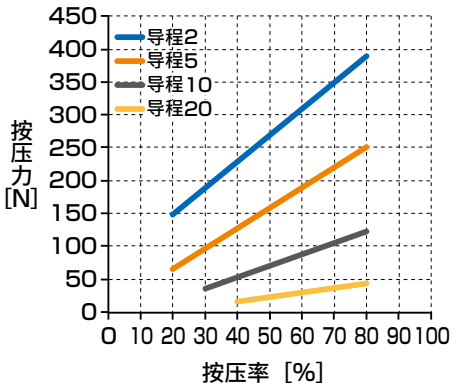
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

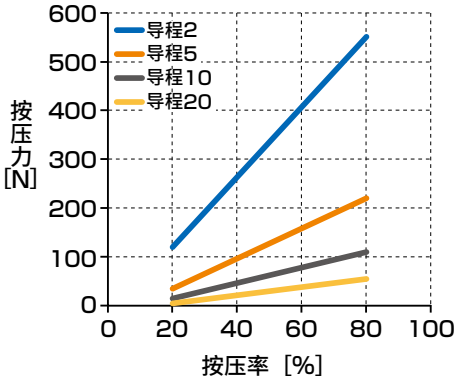
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第42页
ECG： 第44页

按压力

【EBS-05M（适用控制器ECR）】



【EBS-05G（适用控制器ECG）】

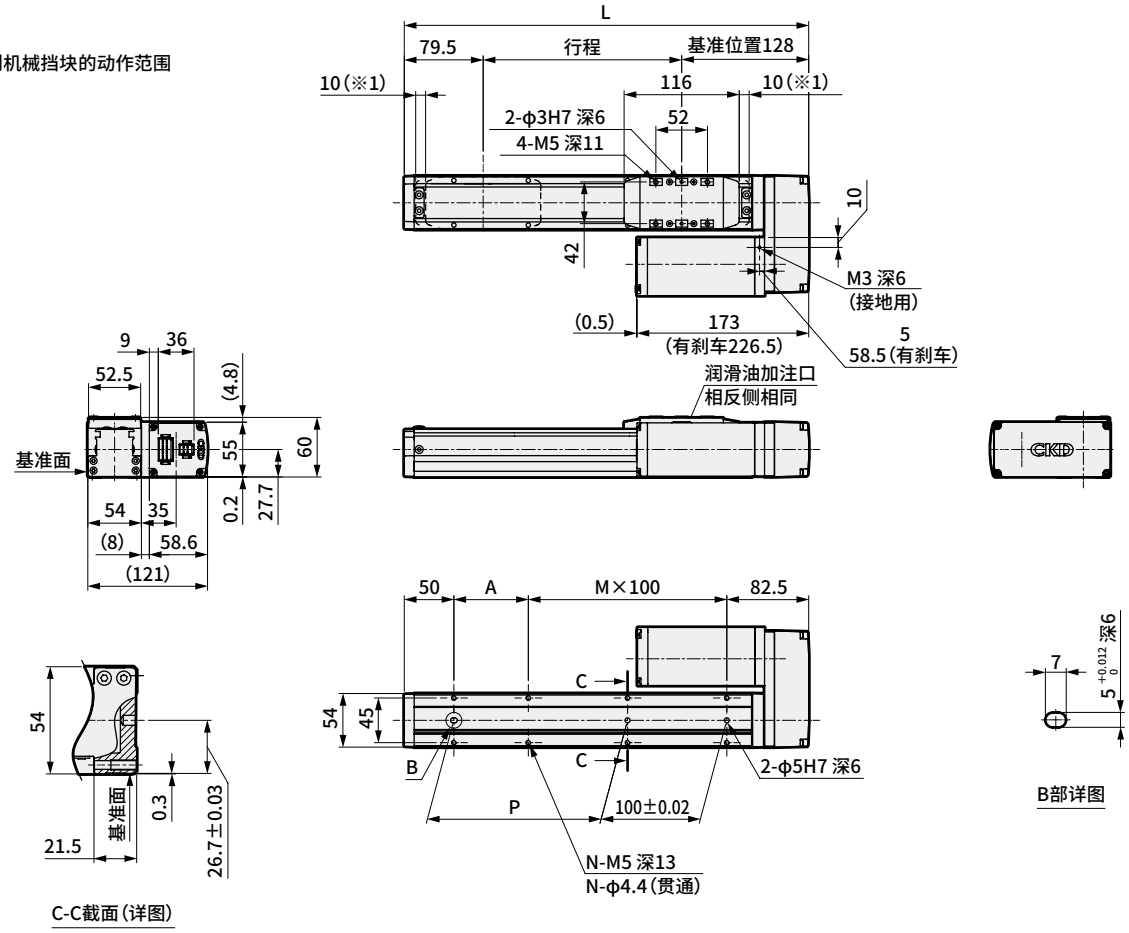


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBS-05※R

※1　到机械挡块的动作范围

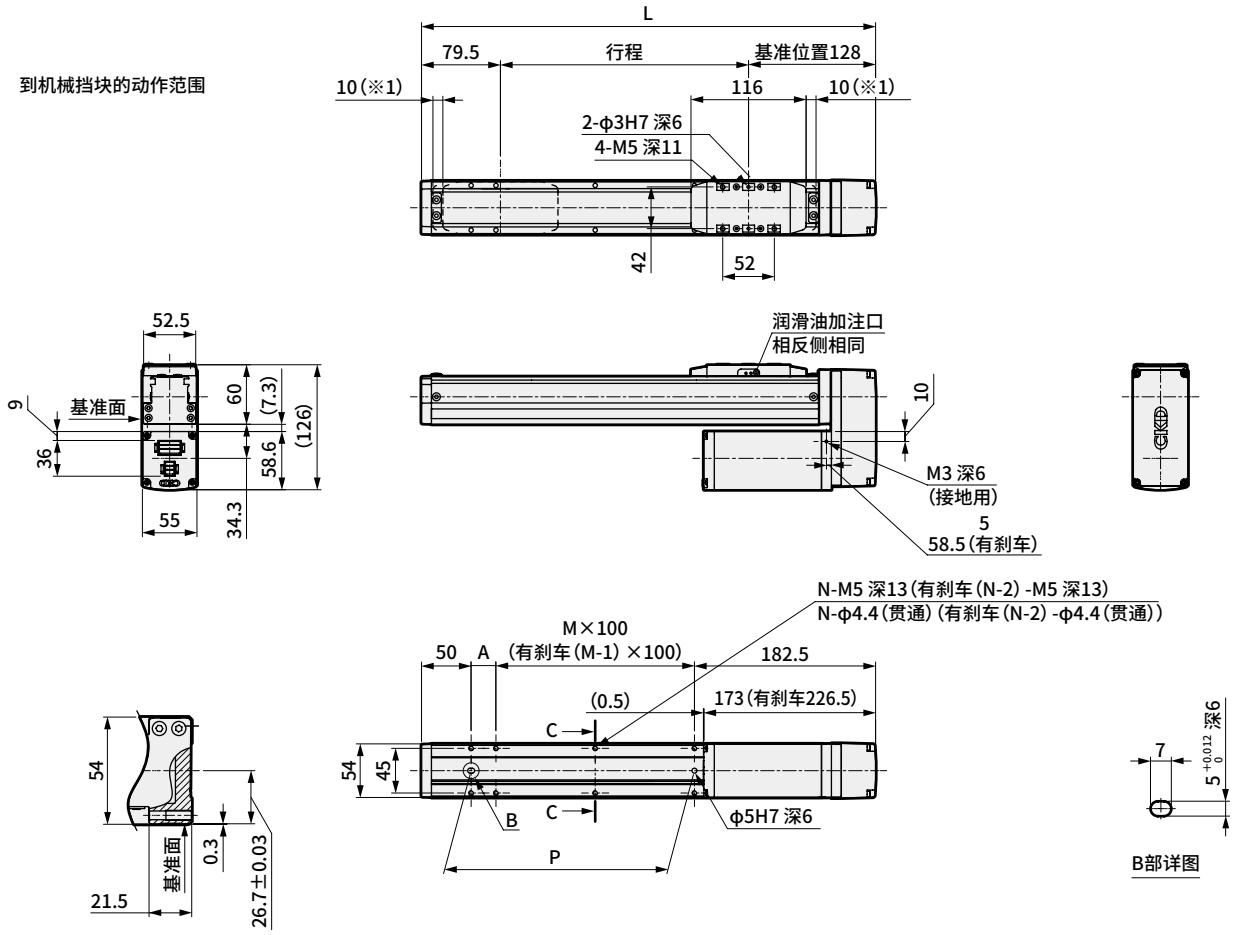


行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量(kg)	无刹车	2.7	2.8	3.0	3.1	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	5.1
	有刹车	3.4	3.5	3.7	3.8	4.1	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3	5.4	5.8

外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBS-05※D

※1　到机械挡块的动作范围



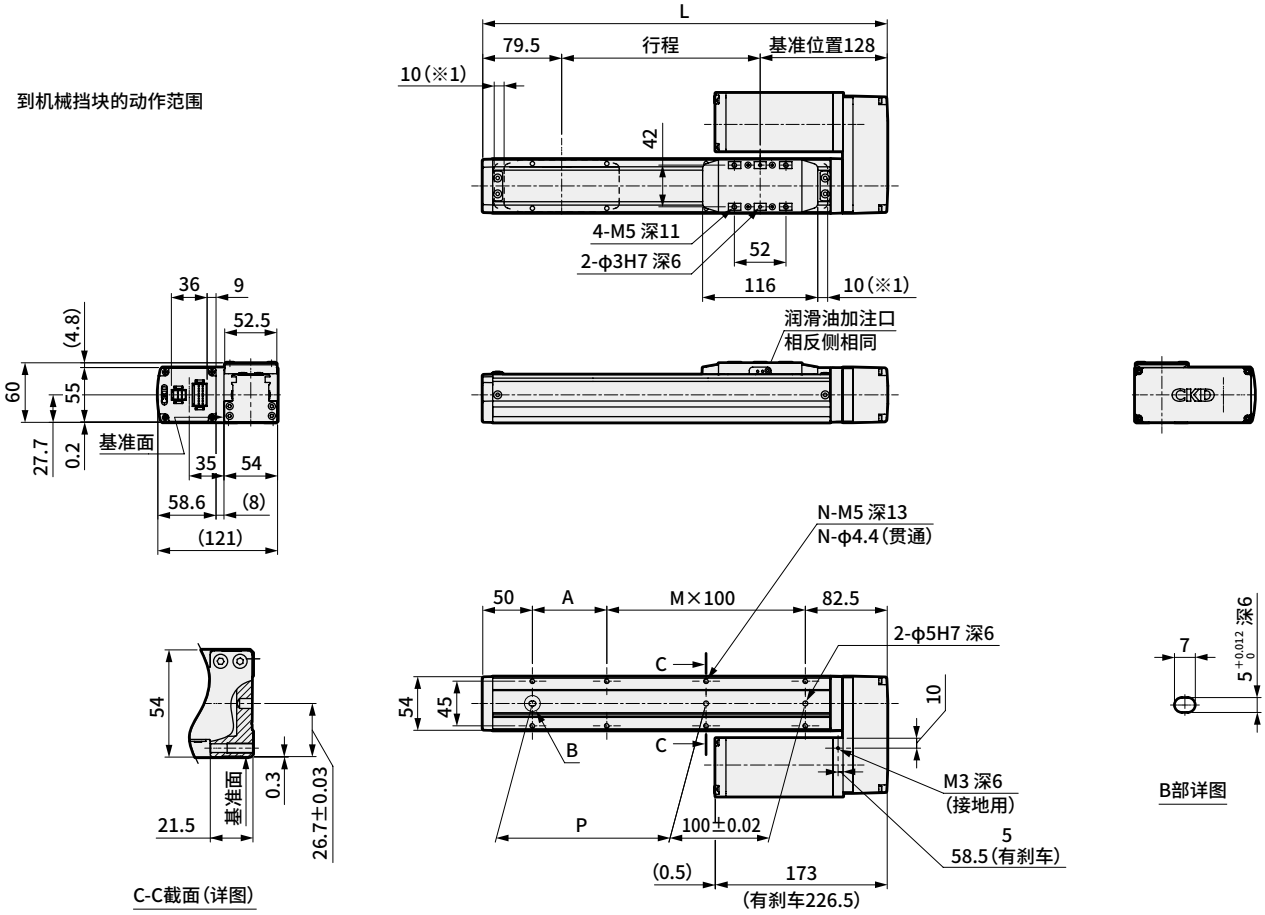
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量(kg)	无刹车	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	5.1
	有刹车	4.1	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3	5.4	5.8

EBS-05※※

外形尺寸图　马达左侧折回安装

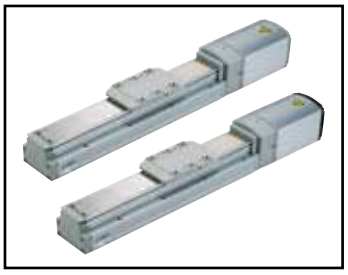
● EBS-05※L

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		257.5	307.5	357.5	407.5	457.5	507.5	557.5	607.5	657.5	707.5	757.5	807.5	857.5	907.5	957.5	1007.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P		25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量(kg)	无刹车	2.7	2.8	3.0	3.1	3.4	3.5	3.6	3.8	3.9	4.0	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	5.1
	有刹车	3.4	3.5	3.7	3.8	4.1	4.2	4.3	4.5	4.6	4.7	4.9	5.0	5.2	5.3	5.4	5.8

备注



电动执行器　滑块型

EBS-08※E

马达直接安装型

□56　步进马达

型号表示方法

EBS - 08 M E - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

08	本体宽度82mm

Ⓑ 适用控制器　※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓔ 行程

0050 ～ 1100	50mm（每50mm）1100mm

Ⓕ 刹车　※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器　※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆　※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-08M（适用控制器ECR）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～1100		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	70（70）	43.3（43.3）
	kg 垂直	40（38.3）	18.3（18.3）	10（10）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	6～250（150）	12～550（300）	25～1100（600）
最大按压力	N	970	477	250
按压动作速度范围	mm/s	5～25	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
静态允许力矩	N・m	MP：203　MY：203　MR：336		
马达电源电压		DC24V±10% 或 DC48V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗 W	8		
	夹持力 N	754	377	188

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-08G（适用控制器ECG）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～1100		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	70.0	30.0
	kg 垂直	43.3	28.3	3.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6～150	12～250	25～500
最大按压力	N	965	482	241
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
静态允许力矩	N・m	MP：203　MY：203　MR：336		
马达电源电压		DC24V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗 W	7.2		
	夹持力 N	768	384	192

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第44页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C～40°C。

行程与最快速度

【EBS-08M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程										
		50~600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
5	DC48V	250	250	250	250	220	200	180	135	120	110	100
	DC24V	150	150	150	150	150	150	150	135	120	110	100
10	DC48V	550	550	550	510	450	410	370	270	240	225	200
	DC24V	300	300	300	300	300	300	300	270	240	225	200
20	DC48V	1100	1000	1000	1000	910	820	740	540	490	450	410
	DC24V	600	600	600	600	600	600	600	540	490	450	410

【EBS-08G（适用控制器ECG）】

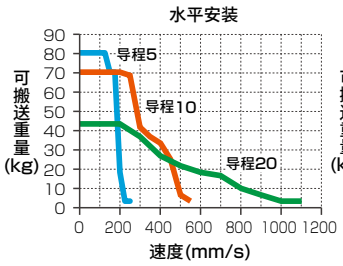
(mm/s)

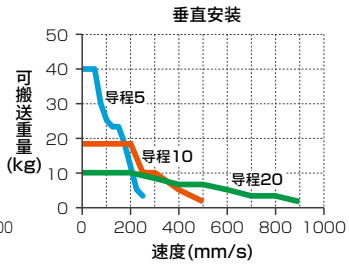
导程	电源电压	行程				
		50~900	950	1000	1050	1100
5	DC24V	150	135	120	110	100
10	DC24V	250	250	240	225	200
20	DC24V	500	500	490	450	410

速度与可搬送重量

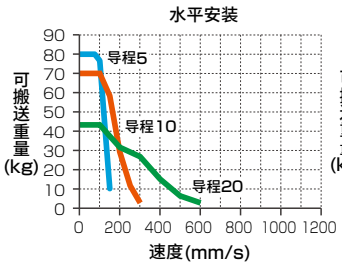
【EBS-08M（适用控制器ECR）】

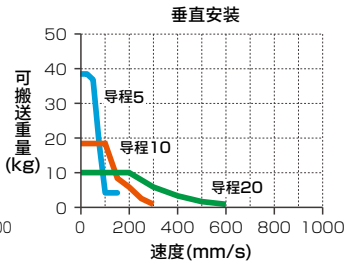
• DC48V时





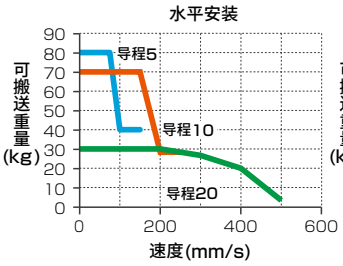
• DC24V时

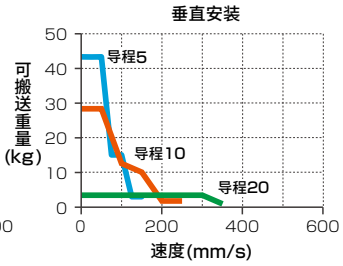




【EBS-08G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





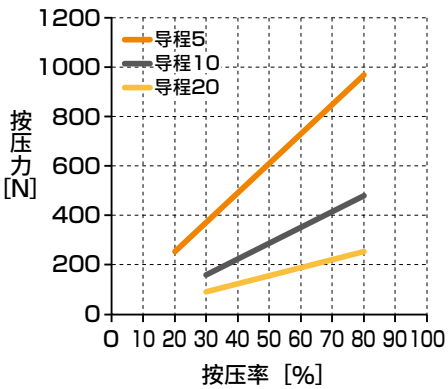
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

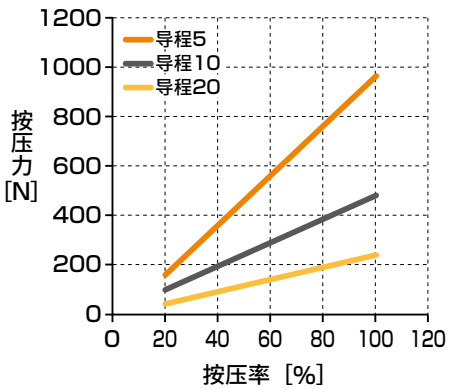
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第42页
ECG： 第44页

按压力

【EBS-08M（适用控制器ECR）】



【EBS-08G（适用控制器ECG）】

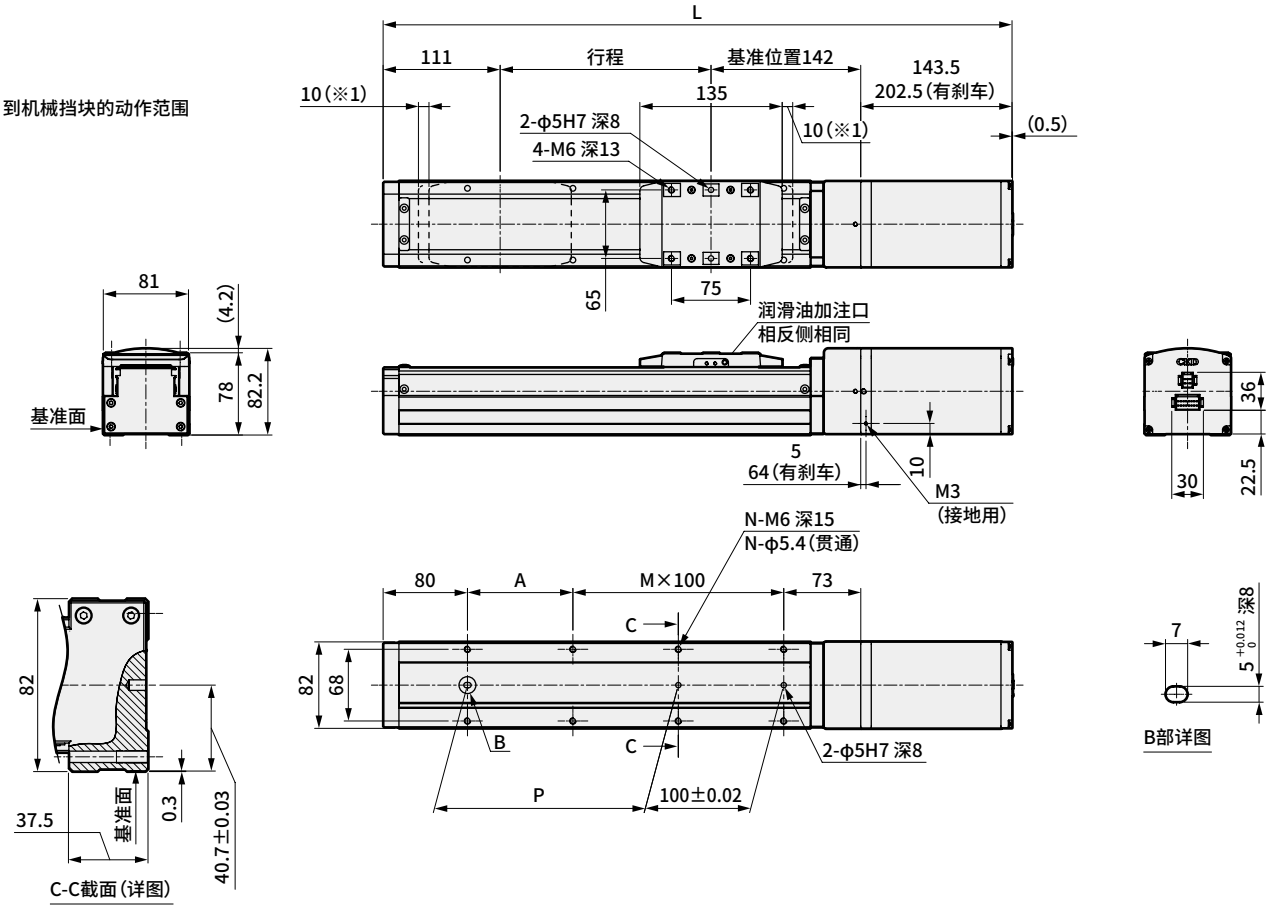


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达直接安装

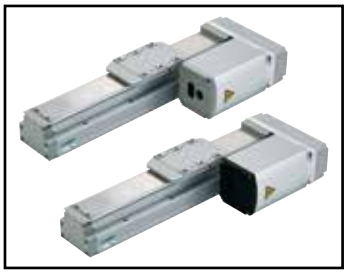
● EBS-08※E

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	无刹车	446.5	496.5	546.5	596.5	646.5	696.5	746.5	796.5	846.5	896.5	946.5	996.5	1046.5	1096.5	1146.5	1196.5	1246.5	1296.5	1346.5	1396.5	1446.5	1496.5
	有刹车	505.5	555.5	605.5	655.5	705.5	755.5	805.5	855.5	905.5	955.5	1005.5	1055.5	1105.5	1155.5	1205.5	1255.5	1305.5	1355.5	1405.5	1455.5	1505.5	1555.5
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量(kg)	无刹车	6.7	7.0	7.3	7.6	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.3	10.6	10.9	11.2	11.6	11.9	12.2	12.6	12.9	13.2	13.5
	有刹车	8.0	8.3	8.6	8.9	9.3	9.6	9.9	10.3	10.6	10.9	11.2	11.6	11.9	12.2	12.5	12.9	13.2	13.5	13.9	14.2	14.5	14.8

备注



电动执行器　滑块型

EBS-08※※

马达折回安装型

□56　步进马达

型号表示方法

EBS - 08 M R - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ

Ⓐ 本体尺寸

08	本体宽度82mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向 ※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓔ 行程 ※2

0050 ～ 1100	50mm（每50mm）1100mm

Ⓕ 刹车 ※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓖ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓗ 中继电缆 ※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250mm）”～“1100（1100mm）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBS-08M（适用控制器ECR）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～1100		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	70（70）	43.3（43.3）
	kg 垂直	40（36.6）	18.3（16.6）	8.3（8.3）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	6～225（100）	12～550（300）	25～1000（500）
最大按压力	N	970	477	250
按压动作速度范围	mm/s	5～25	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
静态允许力矩	N・m	MP：203　MY：203　MR：336		
马达电源电压		DC24V±10% 或DC48V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗 W	8		
	夹持力 N	754	377	188

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第42页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBS-08G（适用控制器ECG）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～1100		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	70.0	30.0
	kg 垂直	33.3	18.3	3.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6～125	12～250	25～400
最大按压力	N	965	482	241
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
静态允许力矩	N・m	MP：203　MY：203　MR：336		
马达电源电压		DC24V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗 W	7.2		
	夹持力 N	768	384	192

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第44页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度 ※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBS-※※G的使用温度为10°C～40°C。

行程与最快速度

【EBS-08M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程								
		50~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
5	DC48V	225	225	220	200	180	135	120	110	100
	DC24V	100	100	100	100	100	100	100	100	100
10	DC48V	550	510	450	410	370	270	240	225	200
	DC24V	300	300	300	300	300	270	240	225	200
20	DC48V	1000	1000	910	820	740	540	490	450	410
	DC24V	500	500	500	500	500	500	490	450	410

【EBS-08G（适用控制器ECG）】

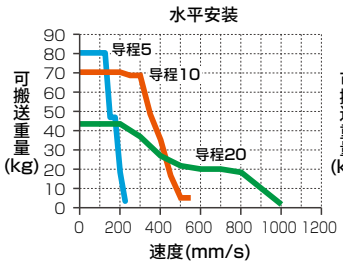
(mm/s)

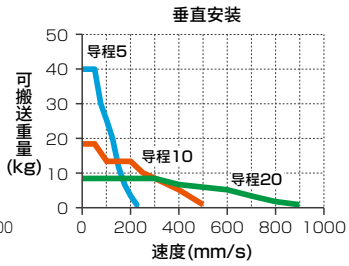
导程	电源电压	行程			
		50~950	1000	1050	1100
5	DC24V	125	120	110	100
10	DC24V	250	240	225	200
20	DC24V	400	400	400	400

速度与可搬送重量

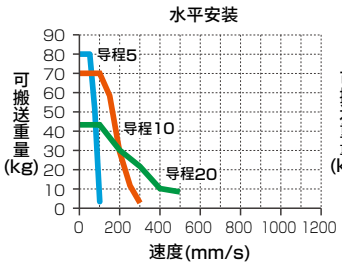
【EBS-08M（适用控制器ECR）】

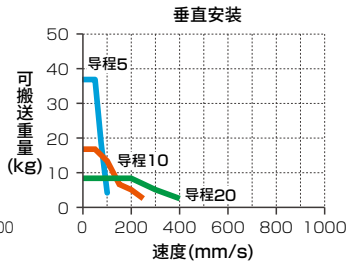
・DC48V时





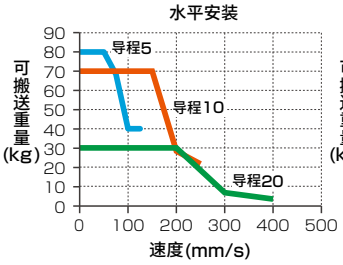
・DC24V时

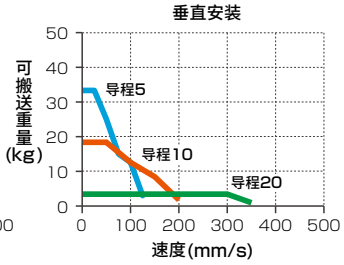




【EBS-08G（适用控制器ECG）】

・DC24V时





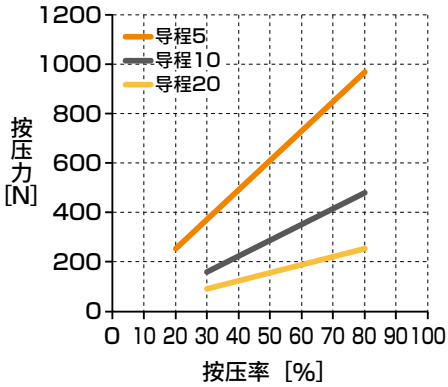
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

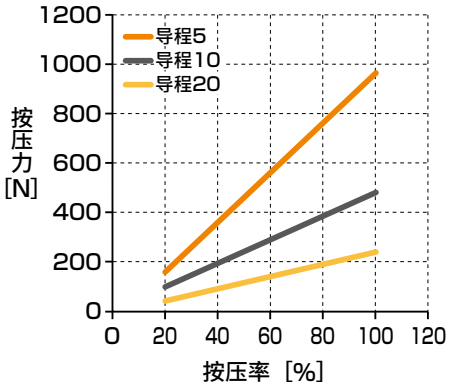
※ 详情请参阅下述页面。
ECR：第42页
ECG：第44页

按压力

【EBS-08M（适用控制器ECR）】



【EBS-08G（适用控制器ECG）】

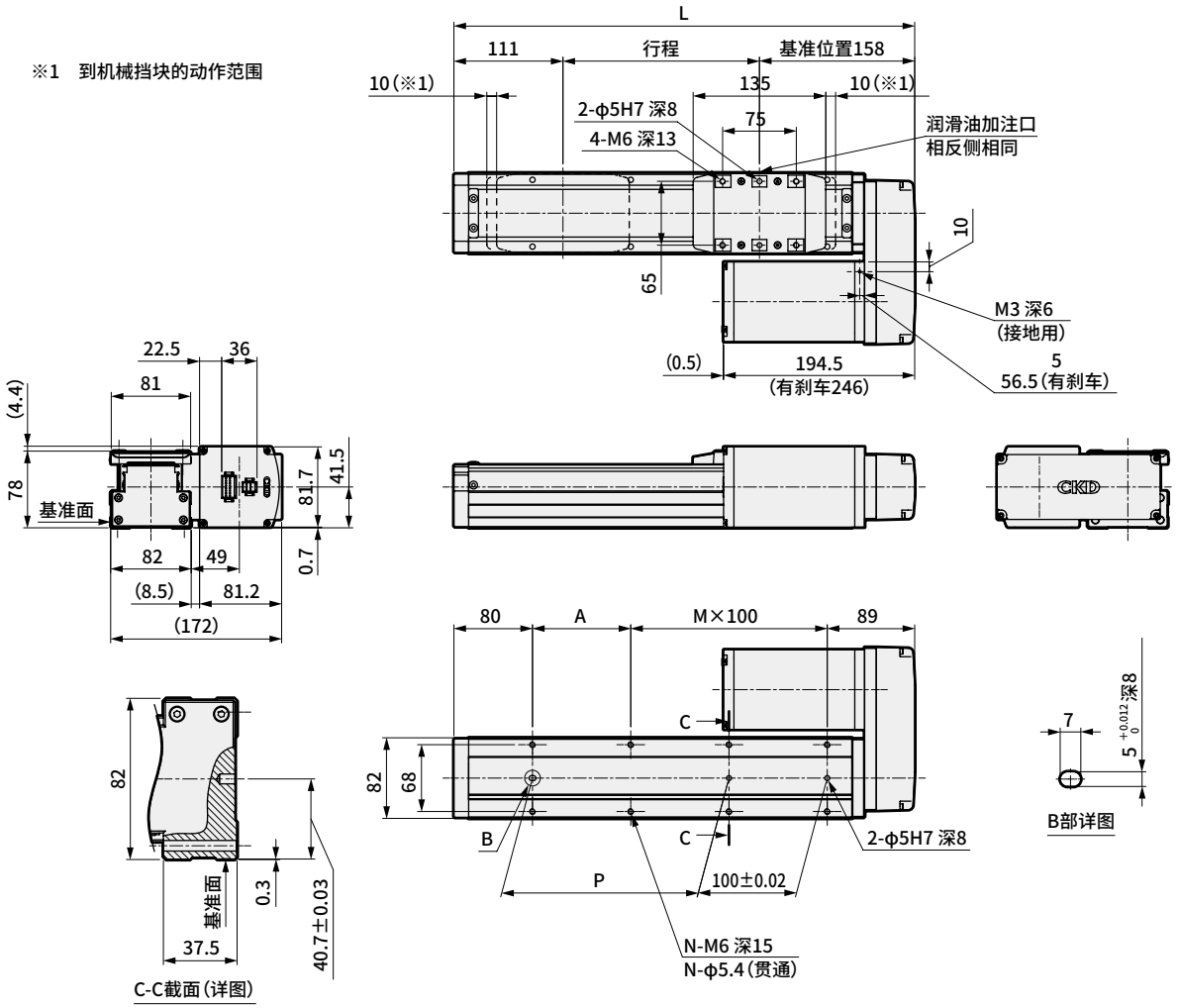


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBS-08※R

※1　到机械挡块的动作范围



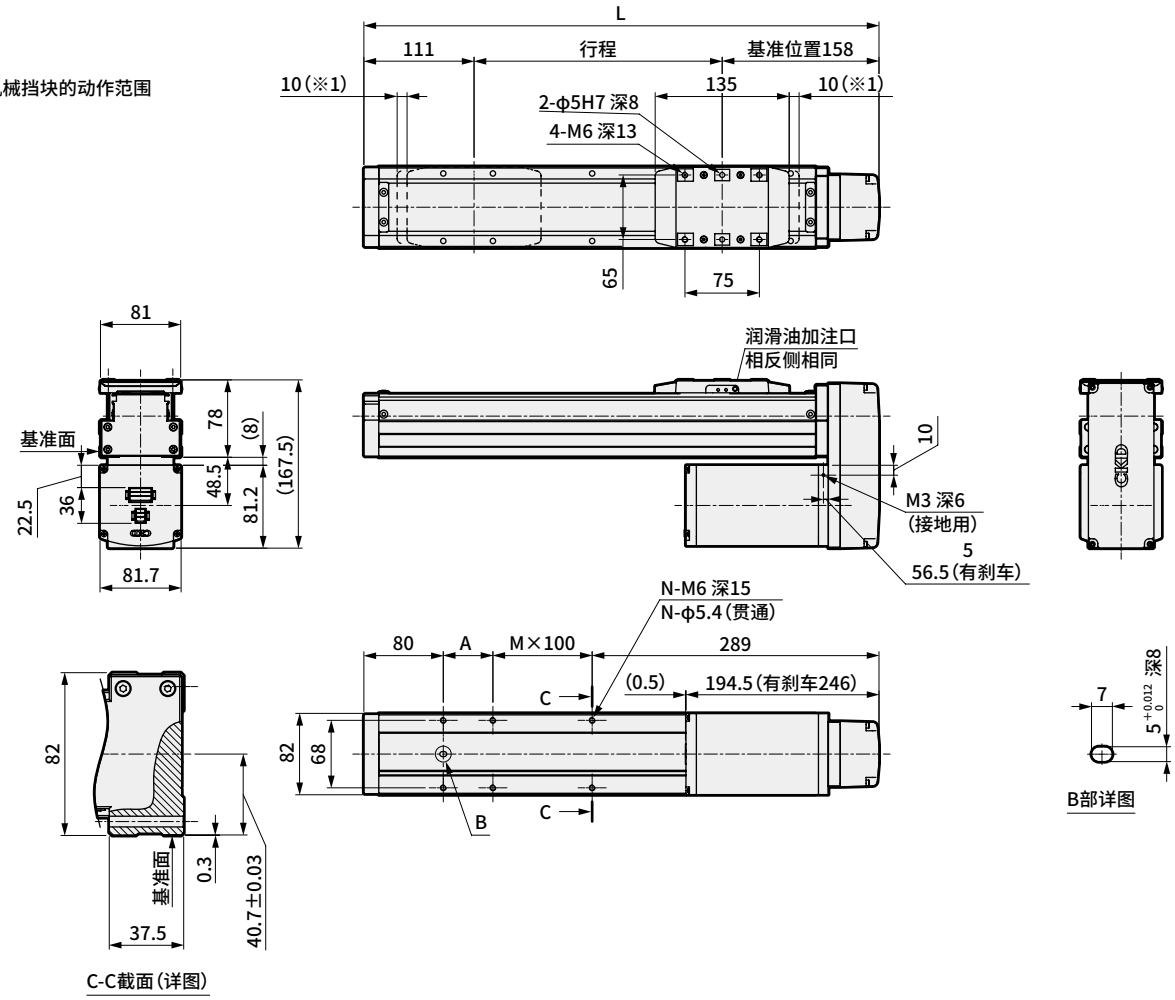
行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
重量(kg)	无刹车	5.7	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8
	有刹车	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.1	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1

行程符号		0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程(mm)		850	900	950	1000	1050	1100
L		1119	1169	1219	1269	1319	1369
A		50	100	50	100	50	100
M		9	9	10	10	11	11
N		22	22	24	24	26	26
P		850	900	950	1000	1050	1100
重量(kg)	无刹车	11.2	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9
	有刹车	12.5	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBS-08※D

※1　到机械挡块的动作范围



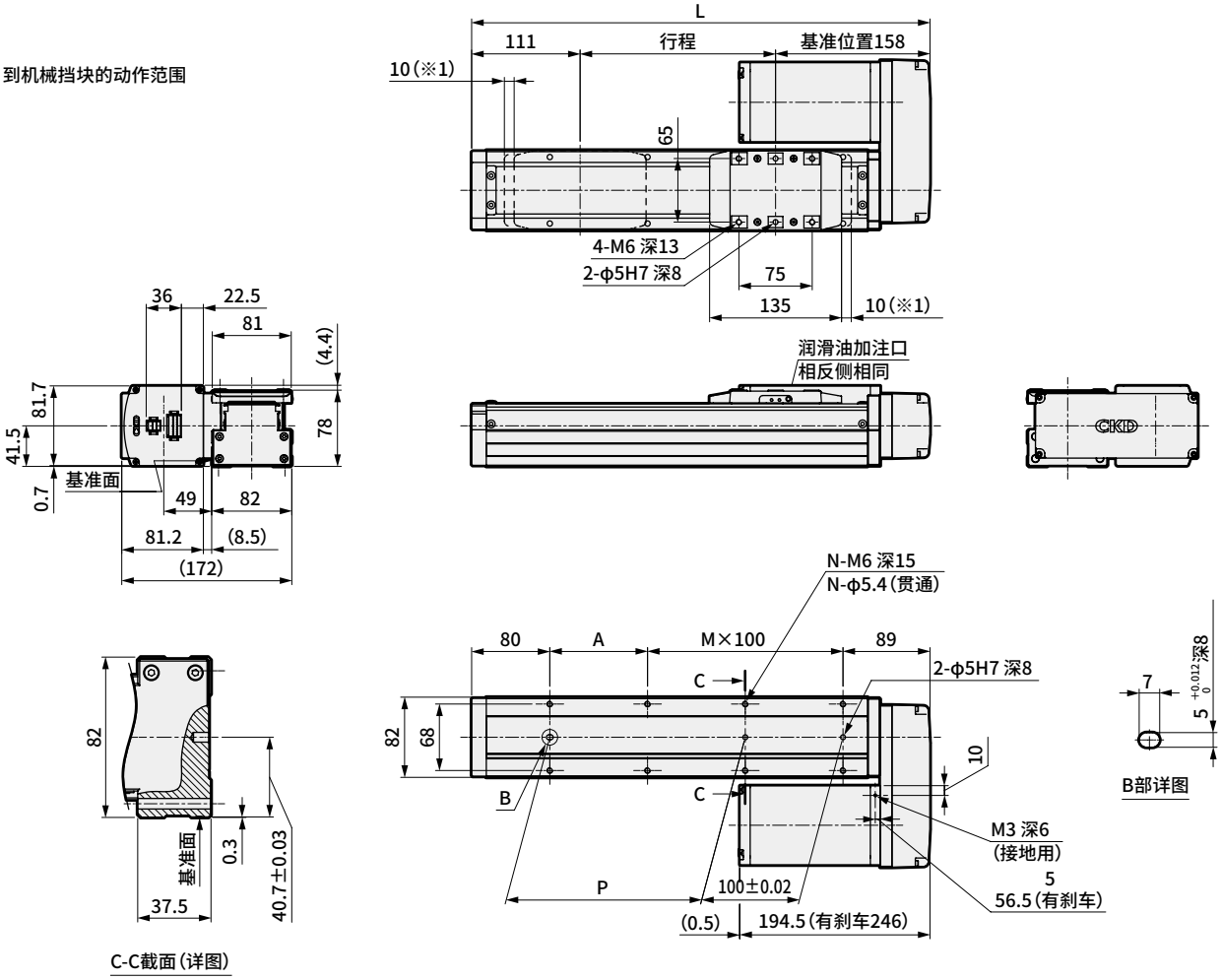
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000
行程(mm)		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000
L		519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069	1119	1169	1219	1269
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
重量(kg)	无刹车	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8	11.2	11.4	11.8	12.1
	有刹车	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.1	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1	12.5	12.7	13.1	13.4

行程符号		1050	1100
行程(mm)		1050	1100
L		1319	1369
A		50	100
M		9	9
N		22	22
重量(kg)	无刹车	12.5	12.9
	有刹车	13.8	14.2

外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EBS-08※L

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
L		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969	1019	1069
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800
重量(kg)	无刹车	5.7	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.8	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	9.9	10.2	10.5	10.8
	有刹车	7.0	7.4	7.8	8.1	8.5	8.8	9.1	9.5	9.8	10.1	10.5	10.8	11.2	11.5	11.8	12.1

行程符号		0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程(mm)		850	900	950	1000	1050	1100
L		1119	1169	1219	1269	1319	1369
A		50	100	50	100	50	100
M		9	9	10	10	11	11
N		22	22	24	24	26	26
P		850	900	950	1000	1050	1100
重量(kg)	无刹车	11.2	11.4	11.8	12.1	12.5	12.9
	有刹车	12.5	12.7	13.1	13.4	13.8	14.2

备注

选型

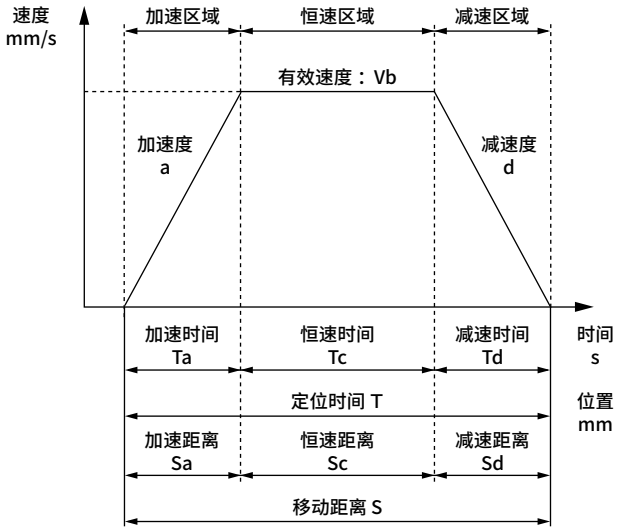
STEP1 可搬送重量的确认

可搬送重量因安装方式、导程、搬送速度、加减速度和电源电压而异。
参照体系表（2～5页）、各机种的规格表及各速度、加减速度可搬送重量表，选择尺寸和导程。

STEP2 定位时间的确认

按照下述示例计算所选产品的定位时间，确认是否符合需要的节拍。

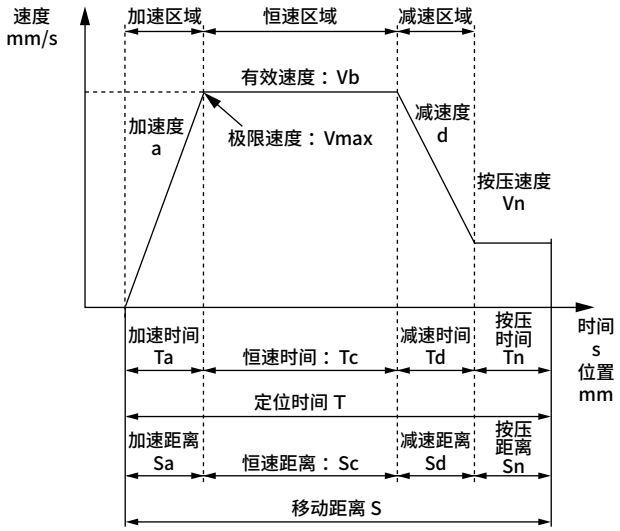
一般搬送动作的定位时间



	内 容	符号	单位	备 注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s^2	
	设定减速度	d	mm/s^2	
	移动距离	S	mm	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2\times a\times d\times S/(a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	=Vb/a
	减速时间	Td	s	=Vb/d
	恒速时间	Tc	s	=Sc/Vb
	加速距离	Sa	mm	$=(a\times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	$=(d\times Td^2)/2$
	恒速距离	Sc	mm	=S-(Sa+Sd)
	定位时间	T	s	=Ta+Tc+Td

※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形（达不到设定速度）。此时，有效速度（Vb）请选择设定速度（V）和极限速度（Vmax）中的较小值。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第42～45页。
※ 整定时间因使用条件而异，可能需要约0.2s。
※ $1G\approx 9.8m/s^2$。

按压动作的定位时间



	内 容	符号	单位	备 注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s^2	
	设定减速度	d	mm/s^2	
	移动距离	S	mm	
	按压速度	Vn	mm/s	
	按压距离	Sn	mm	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2\times a\times d\times(S-Sn+Vn^2/2/d)/(a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	=Vb/a
	减速时间	Td	s	=(Vb-Vn)/d
	恒速时间	Tc	s	=Sc/Vb
	按压时间	Tn	s	=Sn/Vn
	加速距离	Sa	mm	$=(a\times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	=((Vb+Vn)×Td)/2
	恒速距离	Sc	mm	=S-(Sa+Sd+Sn)
	定位时间	T	s	=Ta+Tc+Td+Tn

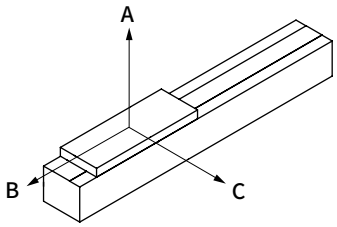
※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 按压速度因产品而异。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形（达不到设定速度）。此时，有效速度（Vb）请选择设定速度（V）和极限速度（Vmax）中的较小值。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第42～45页。
※ 整定时间因使用条件而异，可能需要约0.2s。
※ $1G\approx 9.8m/s^2$。

STEP4 允许悬挂长度的确认

请确认动作时负载的悬挂长度在允许悬挂长度（38～40页）的范围内。
有关选型的详情，请咨询本公司营业人员。

允许悬挂长度（EBS系列）

【水平安装时】



【允许悬挂长度】

●EBS-04※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	6	6	800	135	190
			11	595	70	95
			16	375	40	60
		12	4	800	190	255
			9	490	80	105
			13	320	50	65
	1.0	6	5	800	230	330
			10	590	110	160
			16	350	60	90
		12	3	710	260	320
			5	400	150	180
			8	230	90	105

●EBS-05※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	2	15	1000	105	145
			30	815	45	65
			45	520	25	35
		5	13	820	95	125
			27	350	40	50
			40	210	20	30
		10	12	765	100	130
			23	355	45	60
			35	210	25	35
		20	5	1000	235	285
			11	520	100	120
			16	330	65	75
		5	13	760	120	170
			27	340	50	70
			40	210	30	45
		10	6	1000	235	310
			11	540	120	160
			16	220	70	85
		20	3	1000	440	555
			7	590	180	225
			10	400	125	150

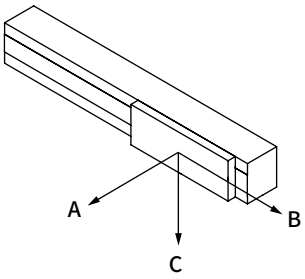
●EBS-08※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	5	25	1000	185	305
			50	1000	85	140
			80	740	45	75
		10	25	1000	165	260
			45	875	85	135
			70	525	50	75
		20	14	1000	305	490
			29	1000	140	220
			43	920	90	140
	1.0	5	27	1000	195	325
			53	560	90	150
			80	350	55	90
		10	23	1000	230	385
			47	630	105	175
			70	410	65	110
		20	6	1000	665	970
			12	1000	325	465
			18	700	210	300

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。（导程＝2mm时，移动寿命为1,000km时的值。）
※ 仅为悬挂方向单方向的负载。
※ 尺寸A、B、C是距离滑台上表面中心的尺寸。
※ EBS-M系列的行程：350mm、最大可搬送重量负载时最快速度下的值。
※ 数值可能会因马达安装方向、电源电压而异。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、加减速度可搬送重量表（第42～45页）。

允许悬挂长度(EBS系列)

【壁挂安装时】



【允许悬挂长度】

●EBS-04※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	6	6	150	105	800
			11	60	40	490
			16	20	15	240
		12	4	220	165	800
			9	70	50	390
			13	30	25	210
	1.0	6	5	290	200	800
			10	120	80	600
			16	50	35	360
		12	3	290	230	680
			5	150	120	370
			8	75	60	200

●EBS-05※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	2	10	175	125	1000
			20	55	40	1000
			30	15	10	560
		5	7	205	150	1000
			13	80	60	685
			20	30	20	335
		10	7	195	145	1000
			13	75	55	575
			20	25	20	265
		20	5	245	200	1000
			11	80	65	400
			16	35	25	200
		5	7	280	200	1000
			13	120	90	770
			20	50	40	490
		10	6	270	200	995
			11	115	85	495
			16	60	40	290
		20	3	520	405	1000
			7	185	145	555
			10	110	90	360

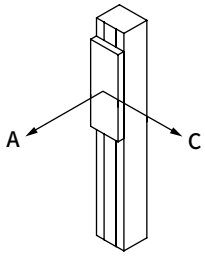
●EBS-08※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm B	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	5	25	250	155	1000
			50	85	50	1000
			70	40	20	680
		10	25	210	130	1000
			45	85	50	745
			70	25	15	345
		20	15	350	220	1000
			30	140	90	810
			43	90	55	790
	1.0	5	27	270	165	1000
			53	100	60	1000
			80	40	25	370
		10	23	330	200	1000
			47	125	75	660
			70	55	35	430
		20	6	920	630	1000
			12	425	290	1000
			18	260	180	660

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。(导程=2mm时，移动寿命为1,000km时的值。)
※ 仅为悬挂方向单方向的负载。
※ 尺寸A、B、C是距离滑台上表面中心的尺寸。
※ EBS-M系列的行程：350mm、最大可搬送重量负载时最快速度下的值。
※ 数值可能会因马达安装方向、电源电压而异。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、加减速度可搬送重量表(第42～45页)。

允许悬挂长度(EBS系列)

【垂直安装时】



【允许悬挂长度】

●EBS-04※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	6	3	315	315
			5	175	175
			8	90	90
		12	1	755	725
			2	355	340
			3	225	215
	0.5	6	3	315	315
			5	175	170
			8	90	90
		12	1	790	770
			2	375	365
			3	235	235

●EBS-05※

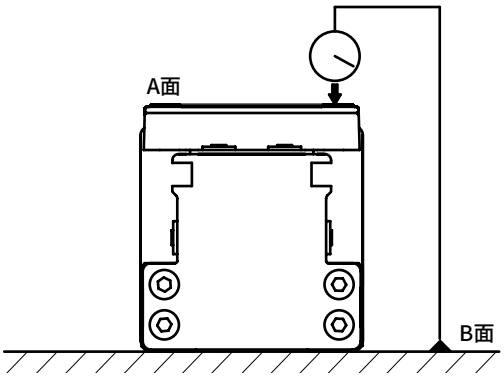
马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	2	8	175	175
			16	65	65
			24	25	25
		5	6	265	265
			11	120	120
			16	70	70
		10	3	525	525
			5	295	295
			8	170	170
		20	2	815	810
			3	525	525
			4.5	340	340
	0.5	2	8	185	185
			16	65	65
			24	30	30
		5	6	265	265
			11	120	120
			16	70	70
		10	3	525	525
			5	295	295
			8	170	170
		20	2	815	810
			3	525	525
			4.5	340	340

●EBS-08※

马达安装	加减速度G	导程	负载重量kg	悬挂量mm A	悬挂量mm C
直接安装・折回安装	0.3	5	15	325	325
			25	175	175
			40	90	90
		10	6	690	680
			12	315	315
			18	195	195
		20	3	1000	1000
			7	580	575
			10	390	390
	0.5	5	12	420	420
			23	195	195
			35	110	110
		10	6	900	900
			12	420	420
			18	235	235
		20	3	1000	1000
			5	835	825
			8	500	500

※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。(导程=2mm时，移动寿命为1,000km时的值。)
※ 仅为悬挂方向单方向的负载。
※ 尺寸A、C是距离滑台上表面中心的尺寸。
※ EBS-M系列的行程：350mm、最大可搬送重量负载时最快速度下的值。
※ 数值可能会因马达安装方向、电源电压而异。
※ 关于加减速度、可搬送重量，请参阅各速度、加减速度可搬送重量表(第42～45页)。

滑块平行度※参考值

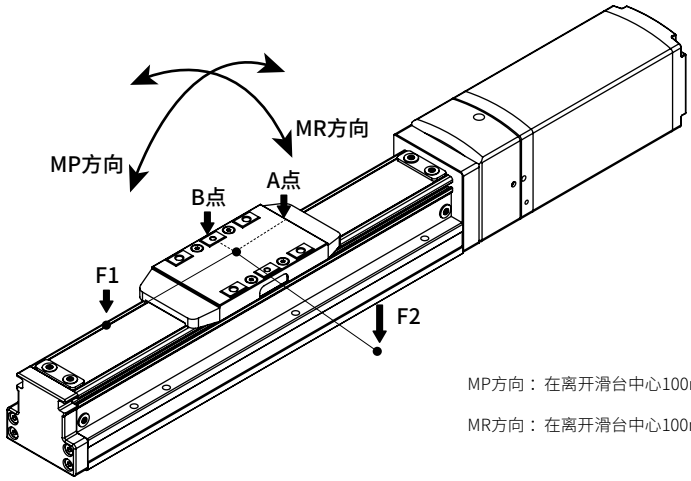


(mm)

	平行度 相对于B面的A面
EBS-04系列	0.03
EBS-05系列	
EBS-08系列	

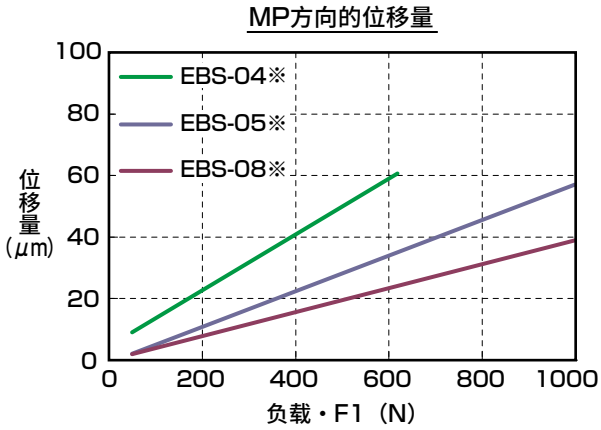
※ 是将产品固定在平台上时的平行度。

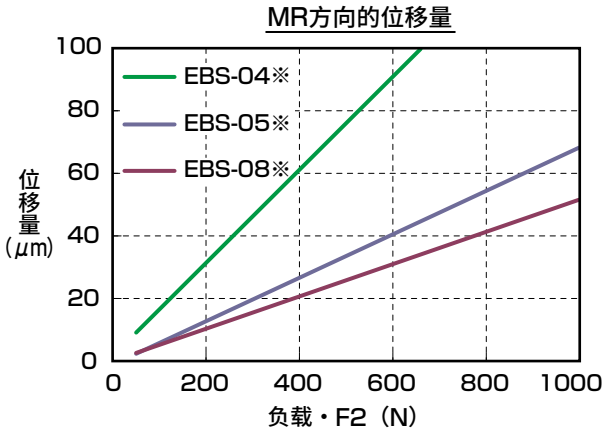
滑台位移量※参考值



MP方向：在离开滑台中心100mm的位置承受负载(F1)时，滑台末端(A点)的位移量

MR方向：在离开滑台中心100mm的位置承受负载(F2)时，滑台末端(B点)的位移量





各速度、加减速度可搬送重量表

DC48V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【水平安装时】

■EBS-04M

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6
50	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6	16.6
100	16.6	16.6	16.6	15.0	16.6	16.6	16.6	16.6
150	16.6	16.6	16.6	10.0	16.6	16.6	16.6	13.3
200	16.6	16.6	16.6	1.6	16.6	16.6	16.6	8.3
250	16.6	16.6	8.3	1.6	16.6	16.6	8.3	1.6
300	13.3	6.6	1.6		13.3	6.6	1.6	
350	8.3	0.8			8.3	0.8		
400	3.3				6.6			

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	13.3	13.3	11.6	8.3	13.3	13.3	11.6	8.3
100	13.3	13.3	11.6	8.3	13.3	13.3	11.6	8.3
200	13.3	13.3	11.6	8.3	13.3	13.3	11.6	8.3
300	13.3	13.3	11.6	8.3	13.3	13.3	11.6	8.3
400	13.3	13.3	10	8.3	13.3	13.3	10	8.3
500	6.6	6.6	5	3.3	6.6	6.6	5	3.3
600	5.0	2.5	2.5	2.5	5.0	2.5	2.5	2.5
700	1.6	1.6	1.6	0.8	1.6	1.6	1.6	0.8
800	0.8							

■EBS-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5G	0.7
0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
50	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0	45.0
60	45.0	45.0	13.3	45.0	26.6	13.3
70	45.0	20.0	13.3	45.0		13.3
80	45.0			45.0		
100	45.0			45.0		
110	26.6			26.6		
120	18.3			18.3		
130	10.0			10.0		

■EBS-05M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
50	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
100	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0	40.0
150	40.0	35.0	35.0	35.0	40.0	31.6	23.3	18.3
200	40.0	28.3	18.3	18.3	40.0	23.3	15.0	8.3
250	40.0	20.0	11.6	10.0	40.0	16.6	8.3	8.3
300	26.6	15.0	6.6		23.3	6.6		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	35.0	35.0	31.6	16.6	35.0	35.0	31.6	16.6
50	35.0	35.0	31.6	16.6	35.0	35.0	31.6	16.6
100	35.0	35.0	31.6	16.6	35.0	35.0	30.0	16.6
200	35.0	35.0	30.0	16.6	35.0	35.0	25.0	16.6
250	35.0	31.6	26.6	10.0	35.0	26.6	20.0	10.0
300	35.0	23.3	18.3	8.3	35.0	20.0	15.0	8.3
400	25.0	20.0	11.6	8.3	25.0	15.0	8.3	6.6
500	21.6	15.0	10.0	5.0	21.6	11.6	6.6	1.6
600	16.6	11.6	6.6		8.3	3.3	1.6	
650	10.0	6.6	3.3					
700	0.8							

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	16.6	16.6	16.6	10.0	16.6	16.6	13.3	10.0
100	16.6	16.6	16.6	10.0	16.6	16.6	13.3	10.0
200	16.6	16.6	16.6	10.0	16.6	16.6	13.3	8.3
300	16.6	16.6	16.6	10.0	16.6	16.6	13.3	8.3
400	16.6	16.6	15.0	6.6	16.6	16.6	11.6	6.6
500	16.6	16.6	13.3	3.3	16.6	16.6	10.0	3.3
600	16.6	16.6	10.0	3.3	16.6	13.3	8.3	3.3
700	15.0	11.6	8.3	3.3	15.0	8.3	6.6	3.3
800	10.0	10.0	6.6	1.6	10.0	8.3	5.0	1.6
900	6.6	6.6	5.0	1.6	6.6	6.6	5.0	1.6
1000	3.3	3.3	3.3		3.3	3.3	3.3	1.6
1100	3.3	3.3	3.3		3.3	3.3	1.6	

■EBS-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0
60	80.0	80.0	80.0	38.3	80.0	80.0	80.0	38.3
70	80.0	80.0	80.0	21.6	80.0	80.0	80.0	21.6
75	80.0	80.0	80.0	15.0	80.0	80.0	80.0	15.0
80	80.0	80.0	80.0	6.6	80.0	80.0	80.0	6.6
100	80.0	80.0	80.0	6.6	80.0	76.0	55.0	
125	80.0	58.3	46.6	6.6	80.0	35.0	18.0	
150	70.0	35.0	20.0	3.3	46.6	33.3		
175	70.0	16.6			46.6	3.3		
200	18.3	5.0			18.3			
225	3.3				3.3			
250	3.3							

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0
50	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0	70.0
100	70.0	70.0	70.0	51.6	70.0	70.0	70.0	70.0
150	70.0	70.0	51.6	51.6	70.0	70.0	51.6	43.3
200	70.0	62.5	38.3	18.3	70.0	46.6	38.3	18.3
250	68.3	41.6	21.6	5.0	68.3	26.6	18.3	4.1
300	41.6	26.6	15.0		68.3	16.6	8.3	
350	36.6	20.0	5.8		48.3	13.3	5.0	
400	33.3	10.0	1.6		35.0	10.0	1.6	
450	25.0	6.6			16.6	6.6		
500	6.6	0.8			5.0	0.8		
550	3.3				5.0			

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	43.3	33.3	30.0	18.3	43.3	33.3	26.6	18.3
200	43.3	33.3	30.0	18.3	43.3	33.3	26.6	18.3
300	36.6	33.3	26.6	18.3	36.6	33.3	26.6	18.3
400	26.6	23.3	16.6	8.3	26.6	21.6	15.0	8.3
500	21.6	20.0	11.6	3.3	21.6	16.6	8.3	3.3
600	18.3	16.6	10.0	1.6	20.0	11.6	5.0	1.6
700	16.6	15.0	8.3	0.8	20.0	10.0	5.0	0.8
800	10.0	10.0	8.3		18.3	8.3	3.3	
900	6.6	6.6	5.0		10.0	3.3	0.8	
1000	3.3	3.3	1.6		1.6			
1100	3.3	3.3	0.8					

【垂直安装时】

■EBS-04M

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	8.3	8.3	8.3	8.3
100	8.3	8.3	8.3	8.3
150	5.0	6.6	5.0	5.0
200	5.0	5.0	5.0	5.0
250	5.0	3.3	2.5	1.6
300	3.3	1.6	1.6	0.4
350	1.6	0.4	1.6	0.4
400	0.4			

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	3.3	3.3	3.3	3.3
100	3.3	3.3	3.3	3.3
200	3.3	3.3	3.3	3.3
300	3.3	3.3	3.3	3.3
400	3.3	2.5	3.3	2.5
500	2.5	1.6	0.8	0.4
600			0.8	0.4

■EBS-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	24.0	24.0	24.0	24.0
50	24.0	24.0	24.0	24.0
60	24.0	18.3	24.0	18.3
70	24.0	13.3	11.6	8.3
80	18.3	6.6	1.6	
90	18.3	6.6		
100	18.3	6.6		
110	18.3			
120	6.6			
130	1.6			

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	16.6	16.6	16.6	16.6
50	16.6	16.6	16.6	16.6
100	15.0	15.0	15.0	15.0
150	11.6	11.6	11.6	11.6
200	10.0	10.0	10.0	10.0
250	10.0	5.0	10.0	5.0
300	5.0	3.3	3.3	3.3

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	8.3	8.3	8.3	8.3
100	8.3	8.3	8.3	8.3
200	6.6	6.6	6.6	6.6
250	5.0	5.0	5.0	5.0
300	5.0	5.0	5.0	5.0
400	5.0	3.3	5.0	3.3
450	5.0	3.3	3.3	3.3
500	5.0		3.3	
600	1.6		0.4	

■EBS-05M

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	4.5	4.5	4.5	4.5
100	4.5	4.5	4.5	4.5
200	4.1	4.1	4.5	4.5
300	4.1	4.1	4.5	4.5
400	3.3	3.3	4.5	4.5
500	3.3	3.3	4.5	4.1
600	3.3	3.3	4.1	3.3
700	3.3	2.9	3.3	2.9
800	2.5	2.0	3.3	2.0
900	2.5	2.0	1.6	2.0
1000	2.5	2.0	1.6	1.6
1100	2.5	2.0	0.8	0.8

■EBS-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	40.0	35.0	40.0	35.0
50	40.0	35.0	40.0	35.0
75	30.0	31.6	30.0	31.6
100	25.0	25.0	25.0	25.0
125	23.3	25.0	20.0	18.3
150	23.3	11.6	11.6	6.6
175	18.3	5.0	6.6	0.8
200	11.6		3.3	
225	5.0		0.8	
250	3.3			

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	18.3	18.3	18.3	18.3
50	18.3	18.3	18.3	18.3
100	18.3	18.3	13.3	13.3
200	18.3	11.6	13.3	11.6
250	10.0	10.0	10.0	10.0
300	10.0	10.0	8.3	8.3
400	5.0	1.6	5.0	1.6
500	1.6	1.6	0.8	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	10.0	8.3	8.3	8.3
200	10.0	8.3	8.3	8.3
300	8.3	6.6	8.3	6.6
400	6.6	5.0	6.6	5.0
500	6.6	5.0	5.8	4.1
600	5.0	3.3	5.0	3.3
700	3.3	3.3	3.3	2.5
800	3.3	1.6	1.6	0.8
900	1.6	1.6	0.8	

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

※DC24V时，水平安装的最快加减速度为0.7G，垂直安装为0.3G。
详情请进行咨询。

【水平安装时】

■EBS-04M

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	16.6	16.6	16.6	16.6
50	16.6	16.6	16.6	16.6
100	16.6	16.6	16.6	16.6
150	16.6	4.1	16.6	4.1
200	6.6		6.6	
250			5.0	

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	11.6	11.6	11.6	11.6
100	11.6	11.6	11.6	11.6
200	11.6	11.6	11.6	10.0
300	10.0	5.0	10.0	3.3
400	3.3	1.6	3.3	
500	1.6	0.8	1.6	
600	1.6			

■EBS-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	45.0	45.0	45.0	45.0
25	45.0	45.0	45.0	45.0
40	45.0	45.0	45.0	45.0
50	45.0		45.0	
60	35.0		35.0	
70	2.5		2.5	

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	40.0	40.0	40.0	40.0
50	40.0	40.0	40.0	40.0
100	40.0	23.3	40.0	23.3
150	40.0	6.6	20.0	
200	18.3		5.0	
250	8.3		5.0	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	35.0	31.6	35.0	33.3
100	35.0	31.6	35.0	26.6
200	35.0	23.3	35.0	10.0
300	21.6	7.5	18.3	0.8
350	15.0	1.6	13.3	
400	10.0		6.6	
450	7.5		3.3	
500	5.0		3.3	
550	5.0			
600	0.8			

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	16.6	16.6	16.6	11.6
100	16.6	16.6	16.6	11.6
200	16.6	16.6	16.6	11.6
300	16.6	11.6	16.6	6.6
400	16.6	8.3	13.3	3.3
500	12.5	5.0	8.3	1.6
600	8.3	2.5	6.6	0.8
700	4.1	0.8	4.1	
800	2.5		2.5	
900	0.8		0.8	

■EBS-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0
75	80.0	18.3	51.6	1.6
100	76.6		3.3	
125	43.3			
150	10.0			

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	70.0	70.0	70.0	70.0
50	70.0	70.0	70.0	70.0
100	70.0	50.0	70.0	40.0
150	58.3	15.0	58.3	13.3
200	29.1		29.1	
250	11.6		11.6	
300	2.5		2.5	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	43.3	26.6	43.3	26.6
100	43.3	26.6	43.3	26.6
200	31.6	21.6	30.0	21.6
300	26.6	6.6	21.6	10.0
400	15.0	3.3	10.0	3.3
500	6.2	1.6	8.3	
600	2.5			

【垂直安装时】

■EBS-04M

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	6.6	6.6
50	6.6	6.6
100	6.6	6.6
150	5.0	3.3
200	1.6	1.6

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	2.5	2.5
100	2.5	2.5
200	2.5	2.5
300	1.6	0.8
400	0.8	0.8

■EBS-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	24.0	24.0
10	24.0	24.0
20	24.0	24.0
30	24.0	24.0
40	24.0	24.0
50	16.6	16.6
60	8.3	8.3
70	0.8	0.8

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	16.6	16.6
50	16.6	16.6
75	16.6	16.6
100	16.6	16.6
125	11.6	11.6
150	8.3	8.3
175	5.8	5.8
200	4.1	4.1
225	2.5	2.5
250	1.6	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	8.3	8.3
100	8.3	8.3
200	6.6	5.0
300	3.3	2.5
350	3.3	1.6
400	2.5	0.8
450	1.6	
500	0.4	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	4.5	4.5
100	4.5	4.5
200	4.5	4.5
300	4.5	4.1
400	2.5	2.5
500	1.6	0.8
600	1.2	0.8
700	0.8	0.8
800	0.4	0.4

■EBS-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	38.3	36.6
25	38.3	36.6
50	36.6	36.6
75	18.3	18.3
100	4.1	4.1
125	4.1	
150	4.1	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	18.3	16.6
50	18.3	16.6
100	18.3	13.3
150	8.3	6.6
200	5.8	5.0
250	2.5	2.5
300	0.8	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	10.0	8.3
100	10.0	8.3
200	10.0	8.3
300	5.8	5.0
400	3.3	2.5
500	1.6	
600	0.8	

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【水平安装时】

■EBS-04G

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	20.0	20.0	20.0	20.0
50	20.0	20.0	20.0	20.0
100	20.0	20.0	20.0	20.0
150	20.0	12.5	13.3	11.7
200	15.0	12.5	13.3	10.0
250	11.7	11.7	10.0	8.3
300	7.5	7.5		
320	7.5	7.5		

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	15.0	15.0	11.7	10.0
100	15.0	15.0	11.7	10.0
200	15.0	10.8	11.7	10.0
300	10.8	8.3	8.3	8.3
400	4.2	4.2	3.3	3.3
500	2.5	2.5		

■EBS-05G

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	45.0	45.0	45.0	45.0
25	45.0	45.0	45.0	45.0
50	45.0	45.0	45.0	45.0
70	45.0	45.0	45.0	45.0
90	45.0	45.0	45.0	45.0
100	45.0	45.0	45.0	45.0
120	45.0	45.0		

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	40.0	40.0	40.0	40.0
50	40.0	40.0	40.0	40.0
100	40.0	40.0	40.0	40.0
150	26.7	26.7	26.7	26.7
200	26.7	26.7	26.7	26.7
250	26.7	26.7	8.3	8.3
290	26.7	15.8		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	27.5	27.5	27.5	27.5
100	27.5	27.5	27.5	27.5
200	27.5	27.5	23.3	20.0
300	15.8	12.5	11.7	11.7
400	10.0	9.2	3.3	3.3
500	5.8	2.5		

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	18.3	8.3	18.3	7.5
100	18.3	8.3	18.3	7.5
300	10.0	6.7	10.0	5.0
500	8.3	5.0	6.7	4.2
700	4.2	2.5	3.3	1.7
800	2.5	1.7		
850	0.8	0.4		

■EBS-08G

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0
75	80.0	80.0	68.3	68.3
100	40.0	40.0	40.0	40.0
125	40.0	40.0	40.0	40.0
150	40.0	35.0		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	70.0	70.0	70.0	70.0
50	70.0	70.0	70.0	70.0
100	70.0	70.0	70.0	70.0
150	70.0	70.0	70.0	30.0
200	28.3	17.5	28.3	17.5
250	28.3	17.5	21.7	17.5

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	30.0	26.7	30.0	26.7
100	30.0	26.7	30.0	26.7
200	30.0	18.3	30.0	18.3
300	26.7	18.3	6.7	6.7
400	20.0	11.7	3.3	3.3
500	3.3			

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【垂直安装时】

■EBS-04G

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	9.2	9.2
50	9.2	9.2
100	9.2	6.7
150	6.7	3.3
200	4.2	2.5
225	1.7	0.8
250	1.7	
275	0.4	

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	3.3	3.3
100	3.3	3.3
200	3.3	3.3
300	2.5	1.7
350	0.8	0.8
400	0.8	
450	0.4	

■EBS-05G

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	18.3	18.3
20	18.3	18.3
40	18.3	18.3
60	18.3	16.7
70	18.3	13.3
90	11.7	8.3
120	2.5	

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	14.0	10.0
50	14.0	10.0
100	9.2	8.3
150	7.5	6.7
200	4.2	2.5
210	3.3	0.8
225	3.3	
250	2.1	
290		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	7.0	3.3
100	7.0	3.3
200	7.0	2.1
300	2.5	1.3
325	2.1	0.4
350	2.1	
400	1.3	
425	0.8	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	2.5	0.8
200	2.5	0.8
400	2.5	0.8
500	0.4	0.4

■EBS-08G

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	43.3	33.3
25	43.3	33.3
50	43.3	25.0
75	15.0	15.0
100	15.0	12.5
125	2.9	2.9
150	2.9	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	28.3	18.3
50	28.3	18.3
100	12.5	12.5
150	10.0	8.3
200	1.7	1.7
250	1.7	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	3.3	3.3
100	3.3	3.3
200	3.3	3.3
300	3.3	3.3
350	0.8	0.8

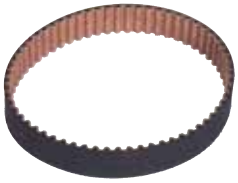
维护部件

■维护部件（马达单元）

※ 仅限ECR用时更换马达单元，ECG用除外。

	型 号	适用机种	
无刹车	EBS-04ME-MOTORUNIT-N	EBS-04ME	无刹车
无刹车	EBS-04MR-MOTORUNIT-N	EBS-04MR/D/L	无刹车
无刹车	EBS-05ME-MOTORUNIT-N	EBS-05ME	无刹车
无刹车	EBS-05MR-MOTORUNIT-N	EBS-05MR/D/L	无刹车
无刹车	EBS-08ME-MOTORUNIT-N	EBS-08ME	无刹车
无刹车	EBS-08MR-MOTORUNIT-N	EBS-08MR/D/L	无刹车
有刹车	EBS-04ME-MOTORUNIT-B	EBS-04ME	有刹车
有刹车	EBS-04MR-MOTORUNIT-B	EBS-04MR/D/L	有刹车
有刹车	EBS-05ME-MOTORUNIT-B	EBS-05ME	有刹车
有刹车	EBS-05MR-MOTORUNIT-B	EBS-05MR/D/L	有刹车
有刹车	EBS-08ME-MOTORUNIT-B	EBS-08ME	有刹车
有刹车	EBS-08MR-MOTORUNIT-B	EBS-08MR/D/L	有刹车

■维护部件/马达安装方向：右、下、左折回安装用（正时皮带）

型 号	适用机种
	
EBS-04MR-BELT	EBS-04※R/D/L
EBS-05MR-BELT	EBS-05※R/D/L
EBS-08MR-BELT	EBS-08※R/D/L

■维护部件（润滑油加注嘴）

型 号	适用机种
EBS-NOZZLE	全部机种

■维护部件（钢带）

型 号	适用机种
EBS-04-STEELBELT（行程符号4位）	EBS-04（相应行程产品）
EBS-05-STEELBELT（行程符号4位）	EBS-05（相应行程产品）
EBS-08-STEELBELT（行程符号4位）	EBS-08（相应行程产品）

电动执行器
带马达型

EBR-M/G

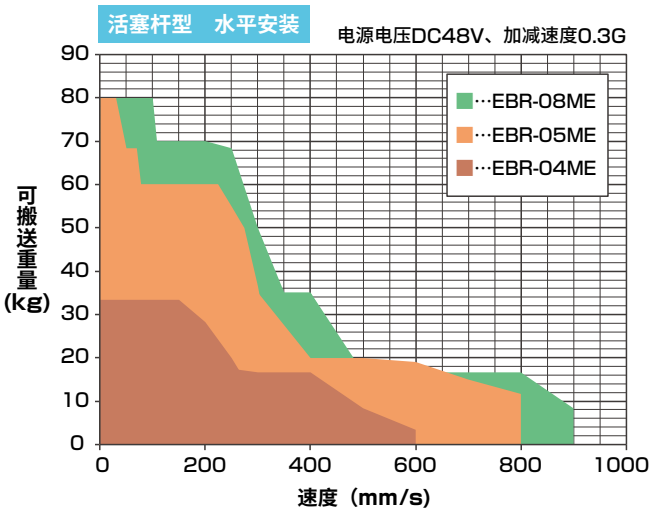
导向内置式活塞杆型

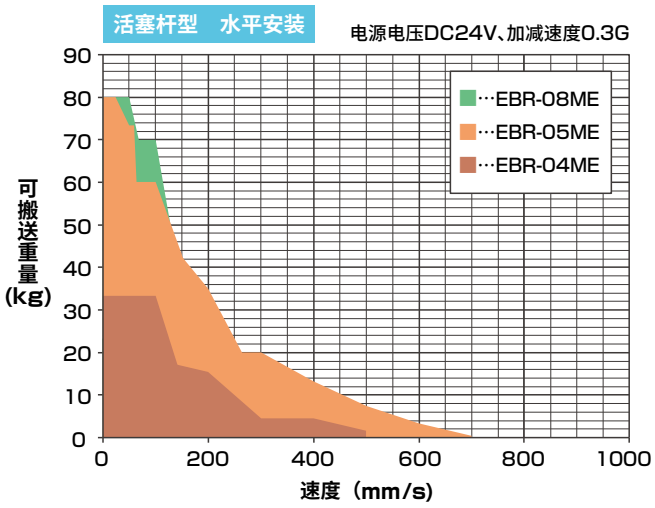
CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	48
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
・EBR-04※	52
・EBR-05※	62
・EBR-08※	72
● 选型	82
● 技术资料	84
⚠使用注意事项	118
选型检查表	126

体系表

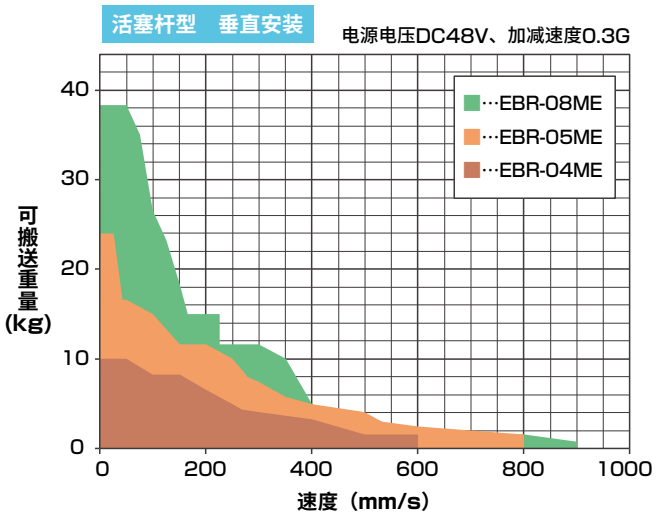
控制器	执行器型号		马达功率	马达安装方向	本体宽度(mm)	导程(mm)	最大可搬送重量(kg) 水平	最大可搬送重量(kg) 垂直	最大按压力(N)
ECR系列		EBR-04ME-06	□35	直接安装	44	6	33.3	10	131
		EBR-04ME-12				12	18.3	5	69
		EBR-04MR/D/L-06		折回安装		6	33.3	9.1	131
		EBR-04MR/D/L-12				12	18.3	5	69
		EBR-05ME-02	□42	直接安装	54	2	80	24	397
		EBR-05ME-05				5	60	16.6	193
		EBR-05ME-10				10	50	10	94
		EBR-05ME-20				20	20	4.1	33
		EBR-05MR/D/L-02		折回安装		2	80	24	397
		EBR-05MR/D/L-05				5	60	16.6	193
		EBR-05MR/D/L-10				10	36.6	8.3	94
		EBR-05MR/D/L-20				20	18.3	4.1	33
		EBR-08ME-05	□56	直接安装	82	5	80	38.3	1050
		EBR-08ME-10				10	70	18.3	468
		EBR-08ME-20				20	35	11.6	213
		EBR-08MR/D/L-05		折回安装		5	80	38.3	1050
		EBR-08MR/D/L-10				10	70	18.3	468
		EBR-08MR/D/L-20				20	35	8.3	213

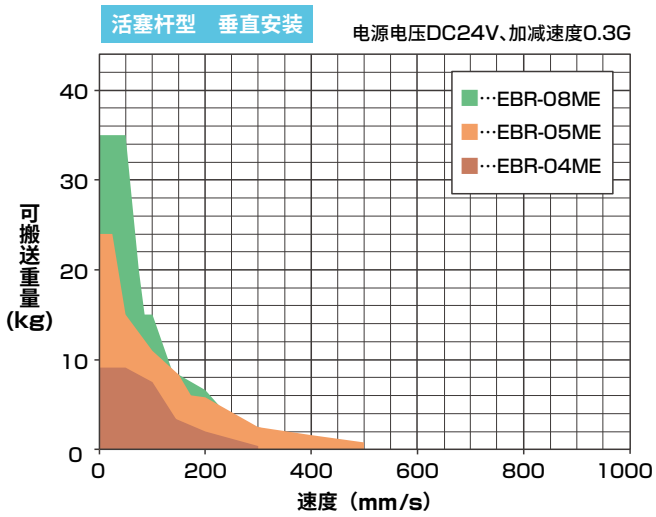




行程(mm)与最快速度(mm/s)																记载页码
50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
350 mm/s				300	250											52
600					490											
350				300	250											56
600					490											
130					85											62
330					210											
600					420											
800																
120					85											66
330					210											
500					420											
800																
225						200										72
450						400										
900				600												
225						200										76
450						400										
700				600												

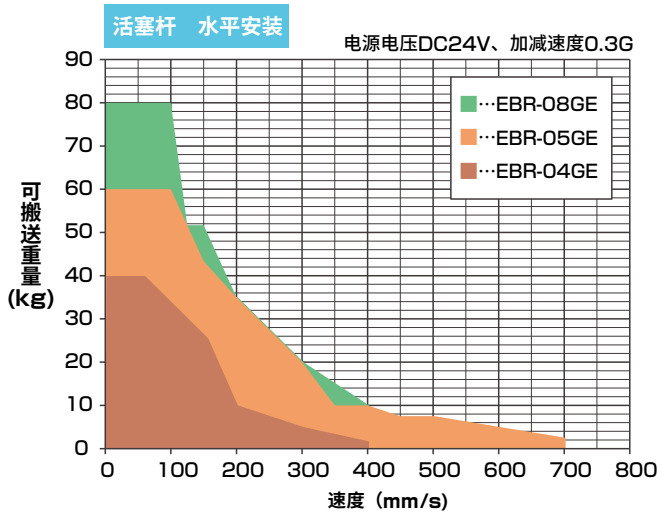
※ 本数据为电源电压DC48V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

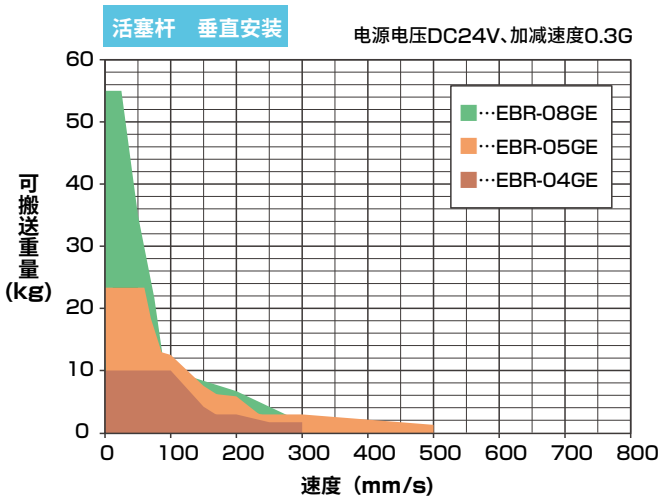




体系表

控制器	执行器型号		马达功率	马达安装方向	本体宽度(mm)	导程(mm)	最大可搬送重量(kg) 水平	最大可搬送重量(kg) 垂直	最大按压力(N)
ECG系列		EBR-04GE-06	□35	直接安装	44	6	40.0	10.0	155
		EBR-04GE-12				12	12.5	2.9	77
		EBR-04GR/D/L-06		折回安装		6	40.0	8.3	155
		EBR-04GR/D/L-12				12	12.5	2.9	77
		EBR-05GE-02	□42	直接安装	54	2	80.0	23.3	550
		EBR-05GE-05				5	60.0	14.0	220
		EBR-05GE-10				10	41.7	7.0	110
		EBR-05GE-20				20	11.7	2.9	55
		EBR-05GR/D/L-02		折回安装		2	80.0	23.3	550
		EBR-05GR/D/L-05				5	60.0	14.0	220
		EBR-05GR/D/L-10				10	38.3	6.7	110
		EBR-05GR/D/L-20				20	11.7	1.7	55
		EBR-08GE-05	□56	直接安装	82	5	80.0	55.0	965
		EBR-08GE-10				10	70.0	23.3	482
		EBR-08GE-20				20	35.0	10.0	241
		EBR-08GR/D/L-05		折回安装		5	80.0	55.0	965
		EBR-08GR/D/L-10				10	70.0	20.0	482
		EBR-08GR/D/L-20				20	35.0	8.3	241





行程（mm）和最快速度（mm/s）																记载页码
50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
200 mm/s																52
400																
200																56
350																
90					85											62
300					210											
500					420											
700																
90					85											66
250					210											
400																
600																
125																72
300																
500																
125																76
250																
400																

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-04※E

马达直接安装型

□35　步进马达

型号表示方法

EBR - 04 M E - 00 - 06 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

04	本体宽度44mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

06	6mm
12	12mm

Ⓕ 行程

0050 ～ 0400	50mm（每50mm）400mm

Ⓖ 刹车 ※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆 ※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-04M（适用控制器ECR）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～400	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	33.3（33.3）	18.3（18.3）
	垂直	10（9.1）	5（4.5）
动作速度范围　※3※4	mm/s	7～350（250）	15～600（500）
最大按压力	N	131	69
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～30
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
马达电源电压		DC24V±10% 或 DC48V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	7	
	夹持力　N	126	63

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-04G（适用控制器ECG）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～400	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	40.0	12.5
	垂直	10.0	2.9
动作速度范围　※2	mm/s	7～200	15～400
最大按压力	N	155	77
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
马达电源电压		DC24V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	6.1	
	夹持力　N	140	70

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-04M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程				
		50～200	250	300	350	400
6	DC48V	350	300	250	250	250
	DC24V	250	250	250	250	250
12	DC48V	600	600	490	490	490
	DC24V	500	500	490	490	490

【EBR-04G（适用控制器ECG）】

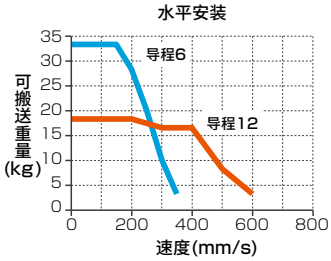
(mm/s)

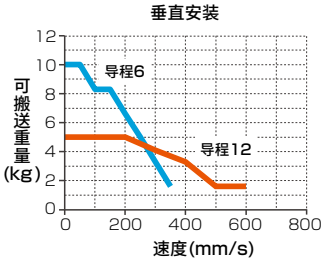
导程	电源电压	行程
		50～400
6	DC24V	200
12	DC24V	400

速度与可搬送重量

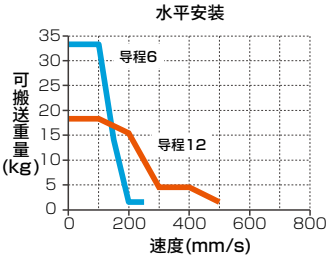
【EBR-04M（适用控制器ECR）】

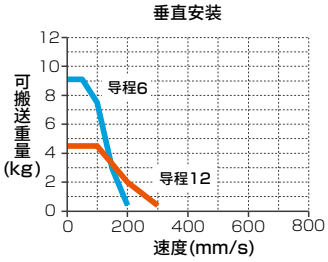
・DC48V时





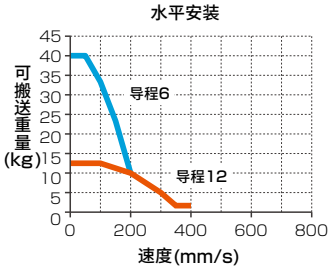
・DC24V时

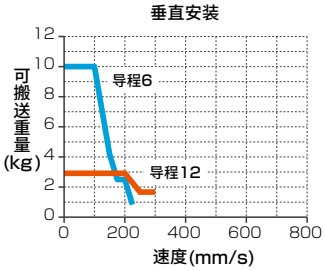




【EBR-04G（适用控制器ECG）】

・DC24V时





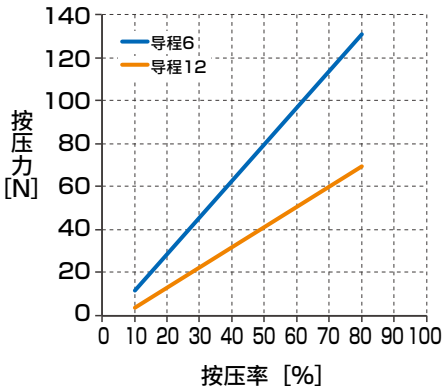
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

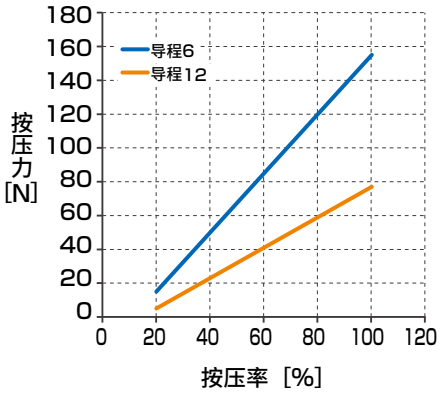
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-04M（适用控制器ECR）】



【EBR-04G（适用控制器ECG）】

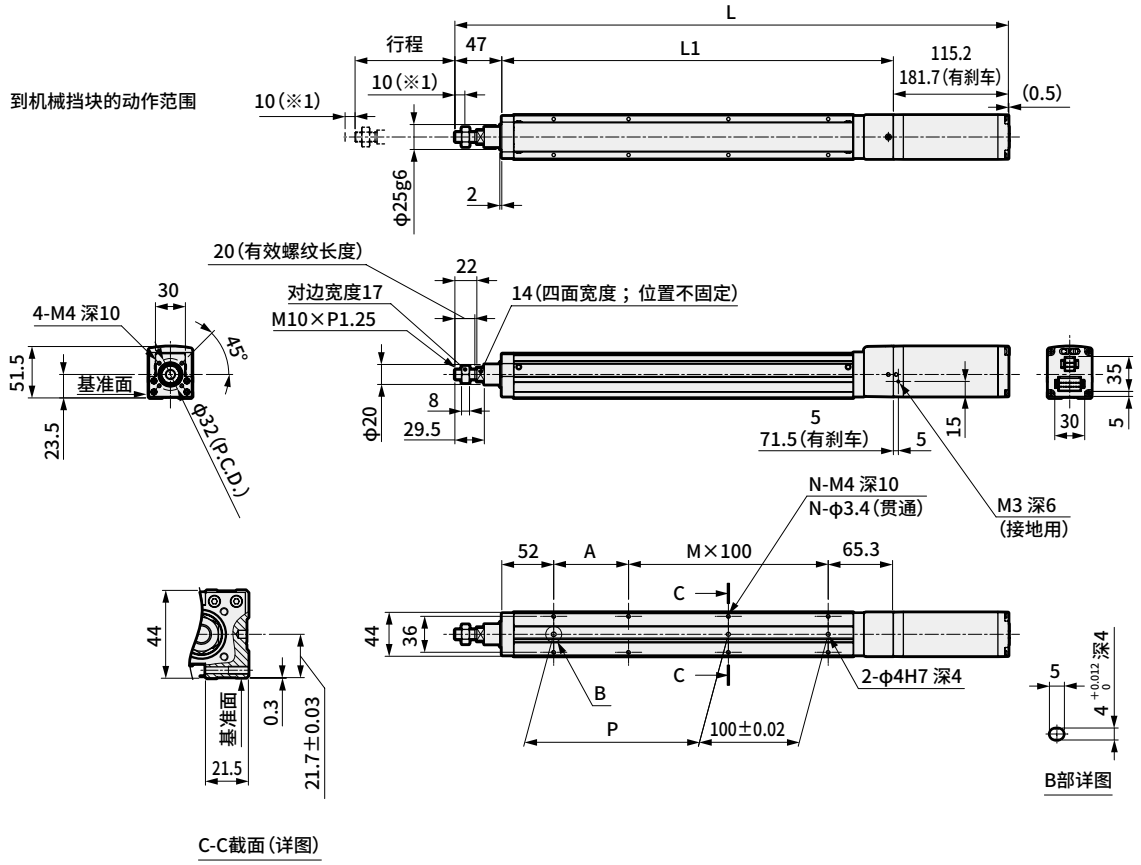


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达直接安装

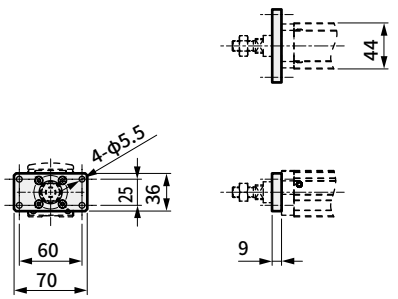
● EBR-04※E

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L	无刹车	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5
	有刹车	471	521	571	621	671	721	771	821
L1		242.3	292.3	342.3	392.3	442.3	492.3	542.3	592.3
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7
	有刹车	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2

■EBR-04※E-FA



备注

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-04※※

马达折回安装型

□35　步进马达

型号表示方法

EBR - 04 M R - 00 - 06 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

04	本体宽度44mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向 ※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

06	6mm
12	12mm

Ⓕ 行程 ※2

0050 ～ 0400	50mm（每50mm）400mm

Ⓖ 刹车 ※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆 ※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250㎜）”～“0400（400㎜）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-04M（适用控制器ECR）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～400	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	33.3（33.3）	18.3（18.3）
	垂直	9.1（9.1）	5（4.5）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	7～350（200）	15～600（400）
最大按压力	N	131	69
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～30
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
马达电源电压		DC24V±10%或DC48V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	7	
	夹持力　N	126	63

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-04G（适用控制器ECG）】

马达		□35　步进马达	
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器	
驱动方式		滚珠丝杆　φ10	
行程	mm	50～400	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	40.0	12.5
	垂直	8.3	2.9
动作速度范围 ※2	mm/s	7～200	15～350
最大按压力	N	155	77
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
马达电源电压		DC24V±10%	
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%	
	功耗　W	6.1	
	夹持力　N	140	70

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-04M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程				
		50～200	250	300	350	400
6	DC48V	350	300	250	250	250
	DC24V	200	200	200	200	200
12	DC48V	600	600	490	490	490
	DC24V	400	400	400	400	400

【EBR-04G（适用控制器ECG）】

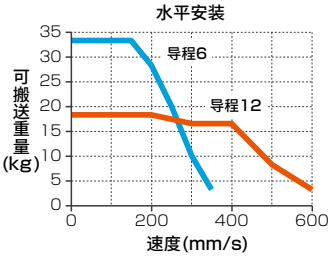
(mm/s)

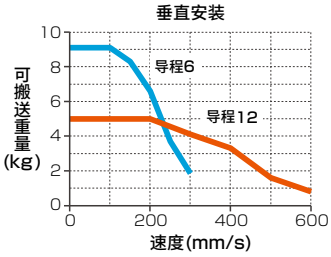
导程	电源电压	行程
		50～400
6	DC24V	200
12	DC24V	350

速度与可搬送重量

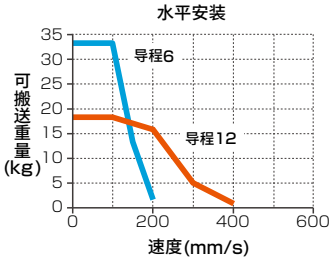
【EBR-04M（适用控制器ECR）】

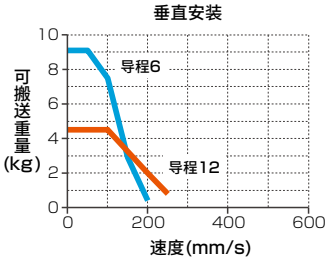
• DC48V时





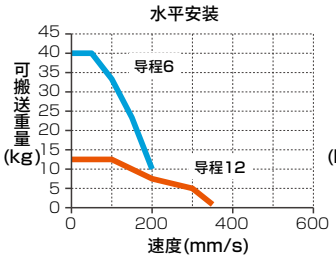
• DC24V时

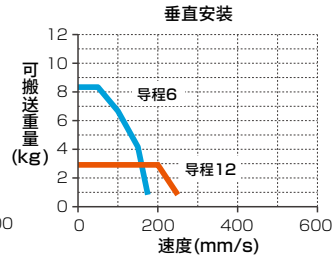




【EBR-04G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





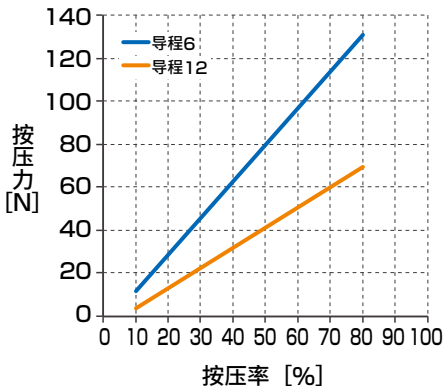
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

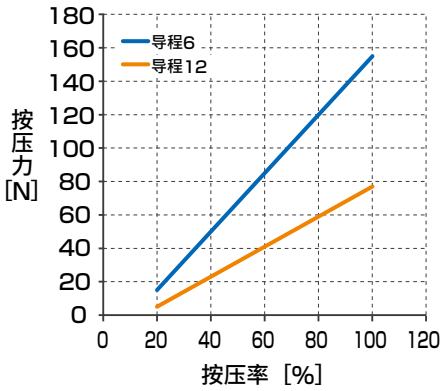
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-04M（适用控制器ECR）】



【EBR-04G（适用控制器ECG）】



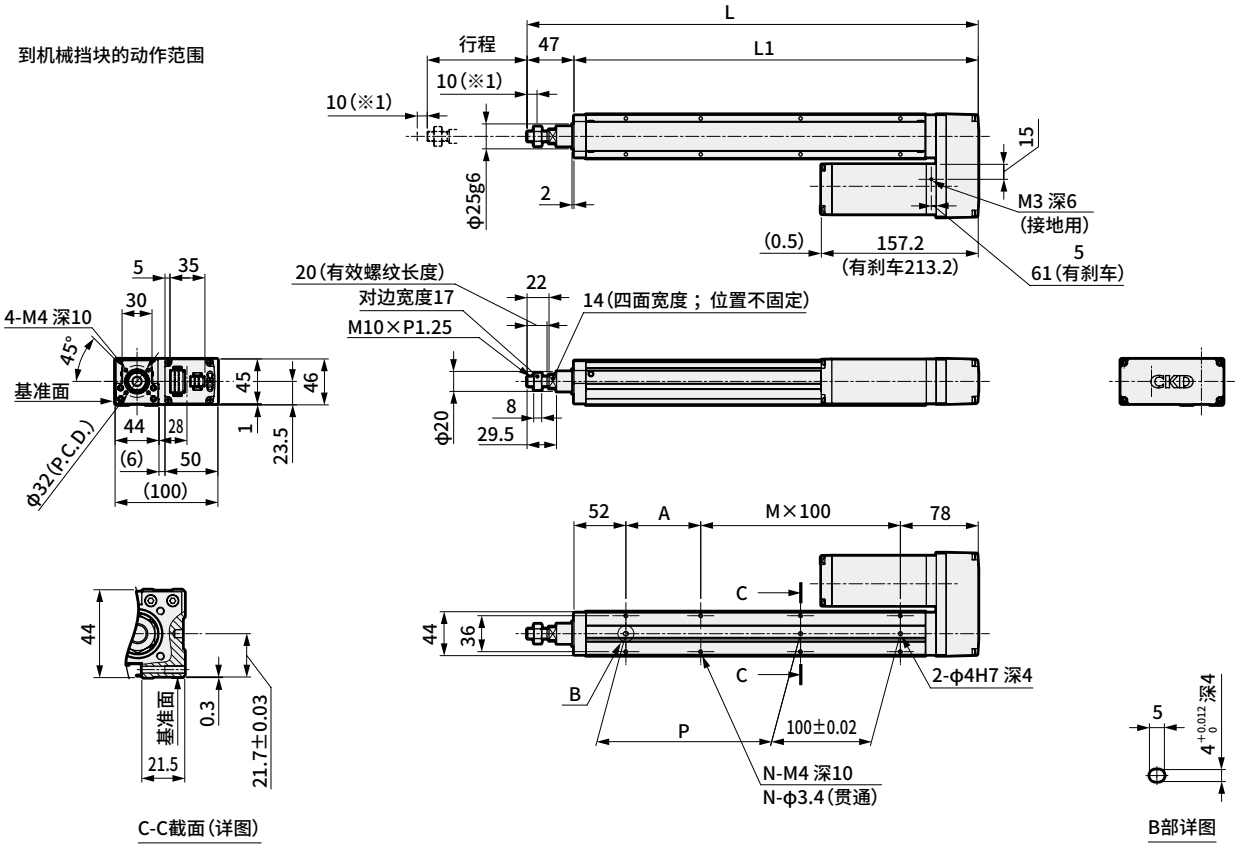
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-04※※

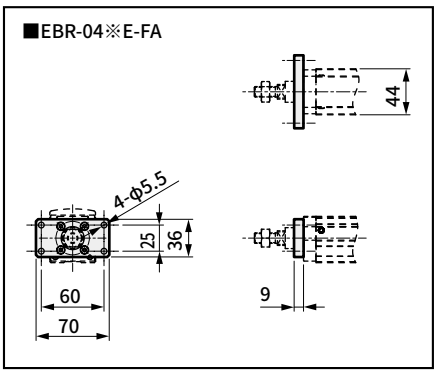
外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBR-04※R

※1　到机械挡块的动作范围



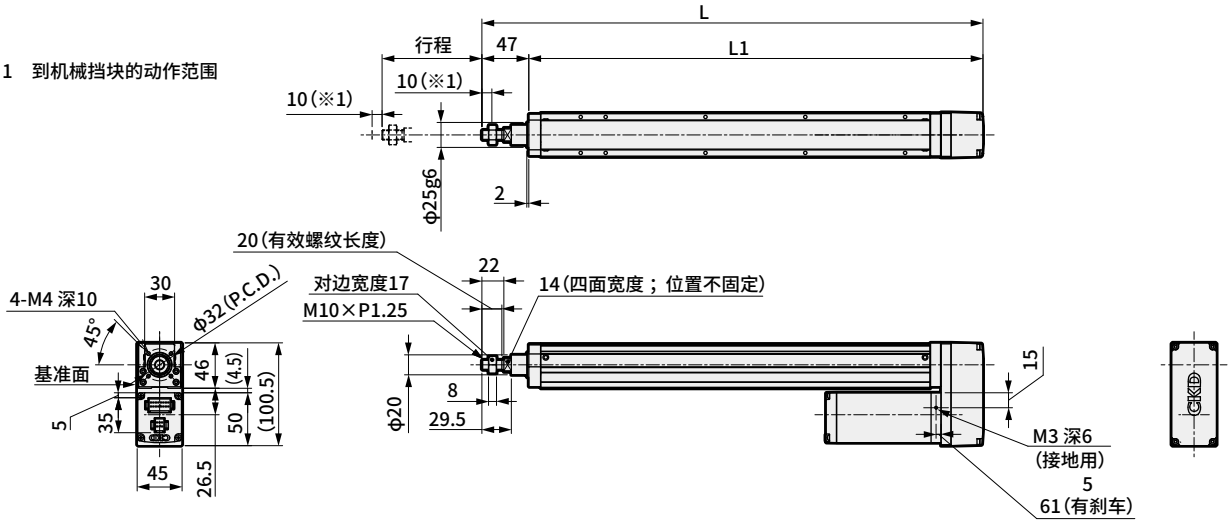
行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		302	352	402	452	502	552	602	652
L1		255	305	355	405	455	505	555	605
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量 (kg)	无斜车	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8
	有斜车	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3

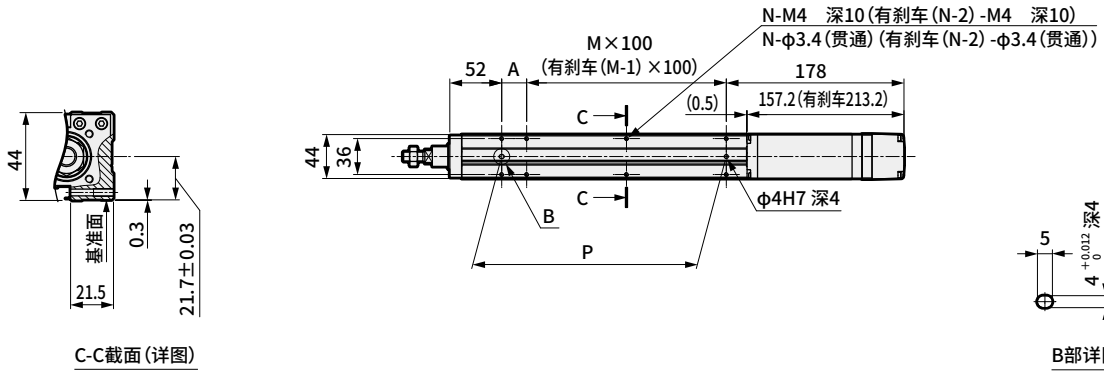


外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBR-04※D

※1　到机械挡块的动作范围





C-C截面(详图)　　B部详图

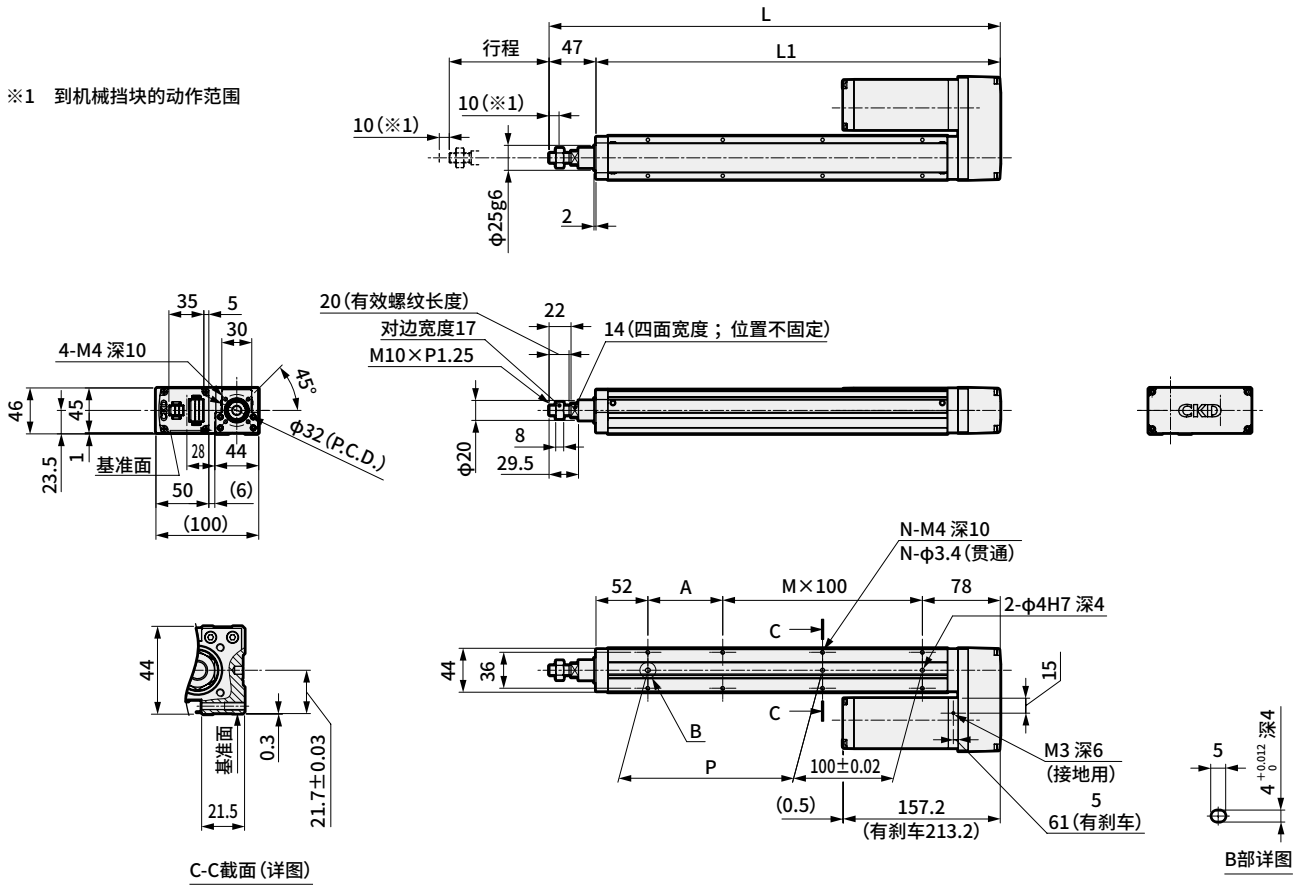
行程符号		0250	0300	0350	0400
行程(mm)		250	300	350	400
L		502	552	602	652
L1		455	505	555	605
A		25	75	25	75
M		2	2	3	3
N		8	8	10	10
P		225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	2.3	2.5	2.6	2.8
	有刹车	2.8	3.0	3.1	3.3

EBR-04※※

外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EBR-04※L

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		302	352	402	452	502	552	602	652
L1		255	305	355	405	455	505	555	605
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8
	有刹车	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3

备注

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-05※E

马达直接安装型

□42　步进马达

型号表示方法

EBR - 05 M E - 00 - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

05	本体宽度54mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

02	2mm
05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓕ 行程

0050 ～ 0400	50mm（每50mm）400mm

Ⓖ 刹车 ※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆 ※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-05M（适用控制器ECR）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～400			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	60（60）	50（50）	20（20）
	垂直	24（24）	16.6（15）	10（6.6）	4.1（4.1）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	2～130（80）	6～330（275）	12～600（500）	25～800（700）
最大按压力	N	397	193	94	33
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
马达电源电压		DC24V±10%或DC48V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗 W	7			
	夹持力 N	471	188	94	47

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-05G（适用控制器ECG）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～400			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	60.0	41.7	11.7
	垂直	23.3	14.0	7.0	2.9
动作速度范围 ※2	mm/s	2～90	6～300	12～500	25～700
最大按压力	N	550	220	110	55
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
马达电源电压		DC24V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗 W	6.1			
	夹持力 N	420	168	84	42

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-05M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC48V	130	85	85	85
	DC24V	80	80	80	80
5	DC48V	330	210	210	210
	DC24V	275	210	210	210
10	DC48V	600	420	420	420
	DC24V	500	420	420	420
20	DC48V	800	800	800	800
	DC24V	700	700	700	700

【EBR-05G（适用控制器ECG）】

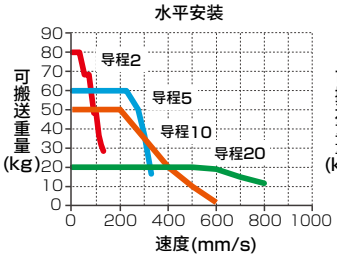
(mm/s)

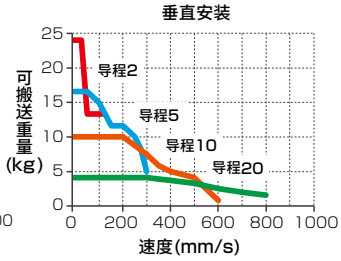
导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	300	210	210	210
10	DC24V	500	420	420	420
20	DC24V	700	700	700	700

速度与可搬送重量

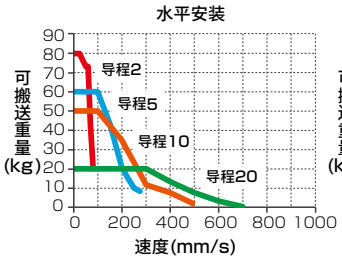
【EBR-05M（适用控制器ECR）】

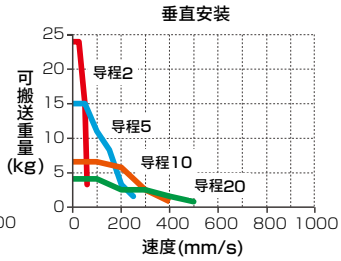
• DC48V时





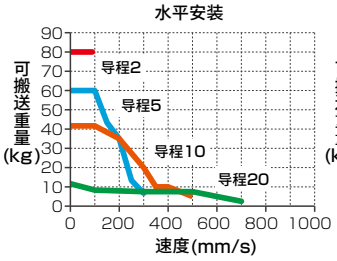
• DC24V时

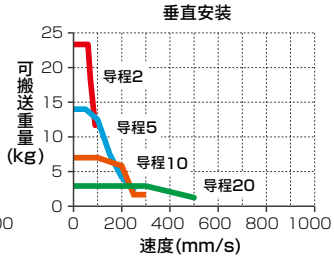




【EBR-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





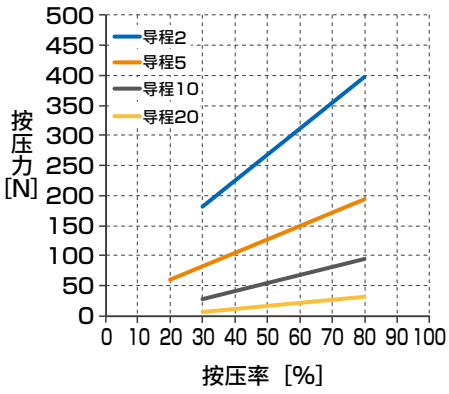
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

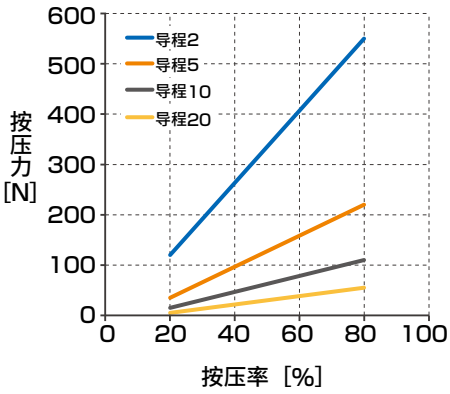
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-05M（适用控制器ECR）】



【EBR-05G（适用控制器ECG）】



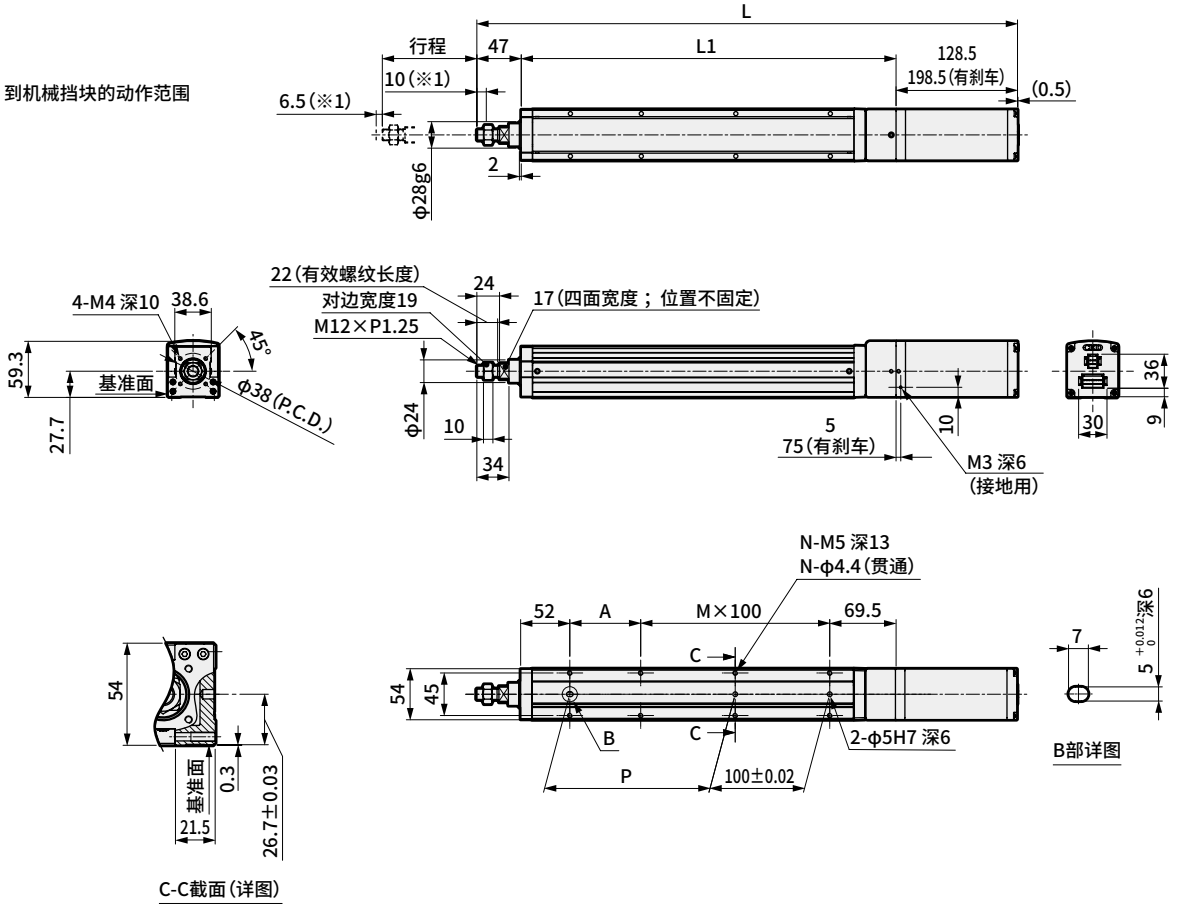
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-05※E

外形尺寸图

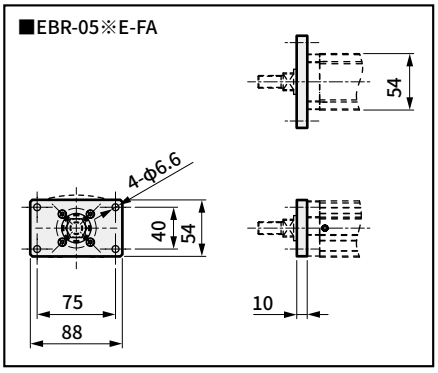
● EBR-05※E

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L	无刹车	422	472	522	572	622	672	722	772
	有刹车	492	542	592	642	692	742	792	842
L1		246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8
	有刹车	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6

■EBR-05※E-FA



备注

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-05※※

马达折回安装型

□42　步进马达

型号表示方法

EBR - 05 M R - 00 - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

05	本体宽度54mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向 ※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

02	2mm
05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓕ 行程 ※2

0050 ～ 0400	50mm（每50mm）400mm

Ⓖ 刹车 ※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆 ※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250mm）”～“0400（400mm）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-05M（适用控制器ECR）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～400			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	60（60）	36.6（36.6）	18.3（18.3）
	垂直	24（24）	16.6（15）	8.3（6.6）	4.1（4.1）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	2～120（80）	6～330（250）	12～500（400）	25～800（700）
最大按压力	N	397	193	94	33
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
马达电源电压		DC24V±10%或DC48V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗　W	7			
	夹持力　N	471	188	94	47

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-05G（适用控制器ECG）】

马达		□42　步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器			
驱动方式		滚珠丝杆　φ12			
行程	mm	50～400			
导程	mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	60.0	38.3	11.7
	垂直	23.3	14.0	6.7	1.7
动作速度范围 ※2	mm/s	2～90	6～250	12～400	25～600
最大按压力	N	550	220	110	55
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
马达电源电压		DC24V±10%			
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%			
	功耗　W	6.1			
	夹持力　N	420	168	84	42

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-05M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC48V	120	85	85	85
	DC24V	80	80	80	80
5	DC48V	330	210	210	210
	DC24V	250	210	210	210
10	DC48V	500	420	420	420
	DC24V	400	400	400	400
20	DC48V	800	800	800	800
	DC24V	700	700	700	700

【EBR-05G（适用控制器ECG）】

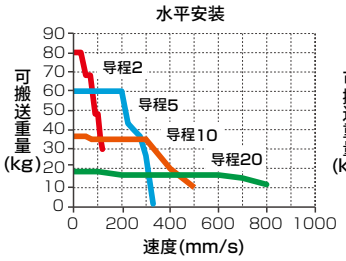
(mm/s)

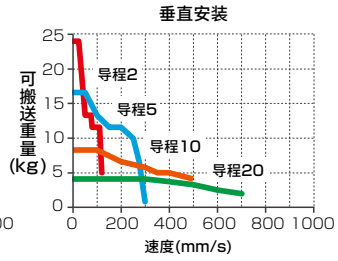
导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	250	210	210	210
10	DC24V	400	400	400	400
20	DC24V	600	600	600	600

速度与可搬送重量

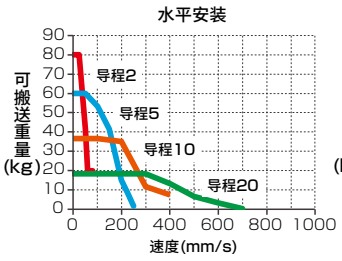
【EBR-05M（适用控制器ECR）】

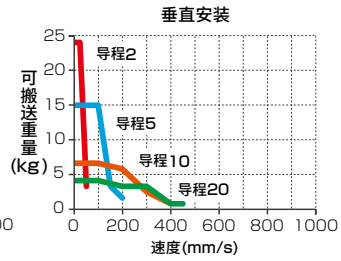
• DC48V时





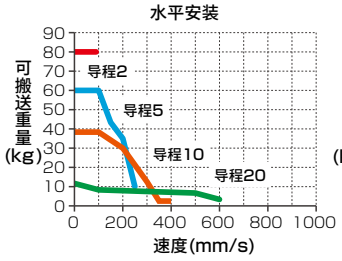
• DC24V时

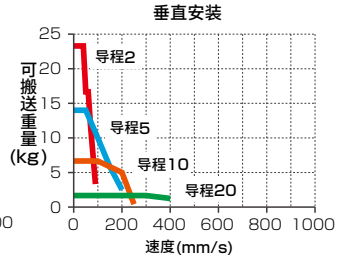




【EBR-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





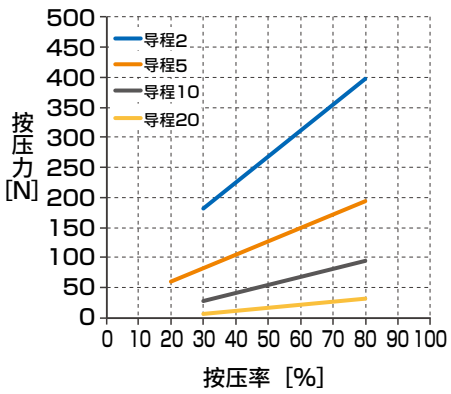
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

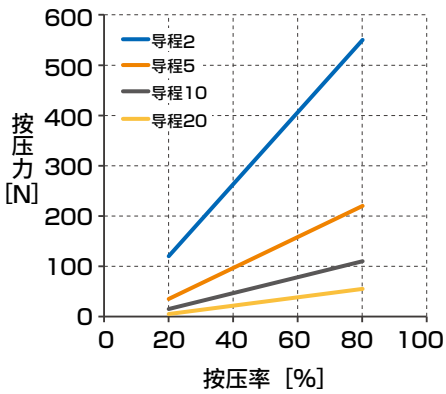
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-05M（适用控制器ECR）】



【EBR-05G（适用控制器ECG）】

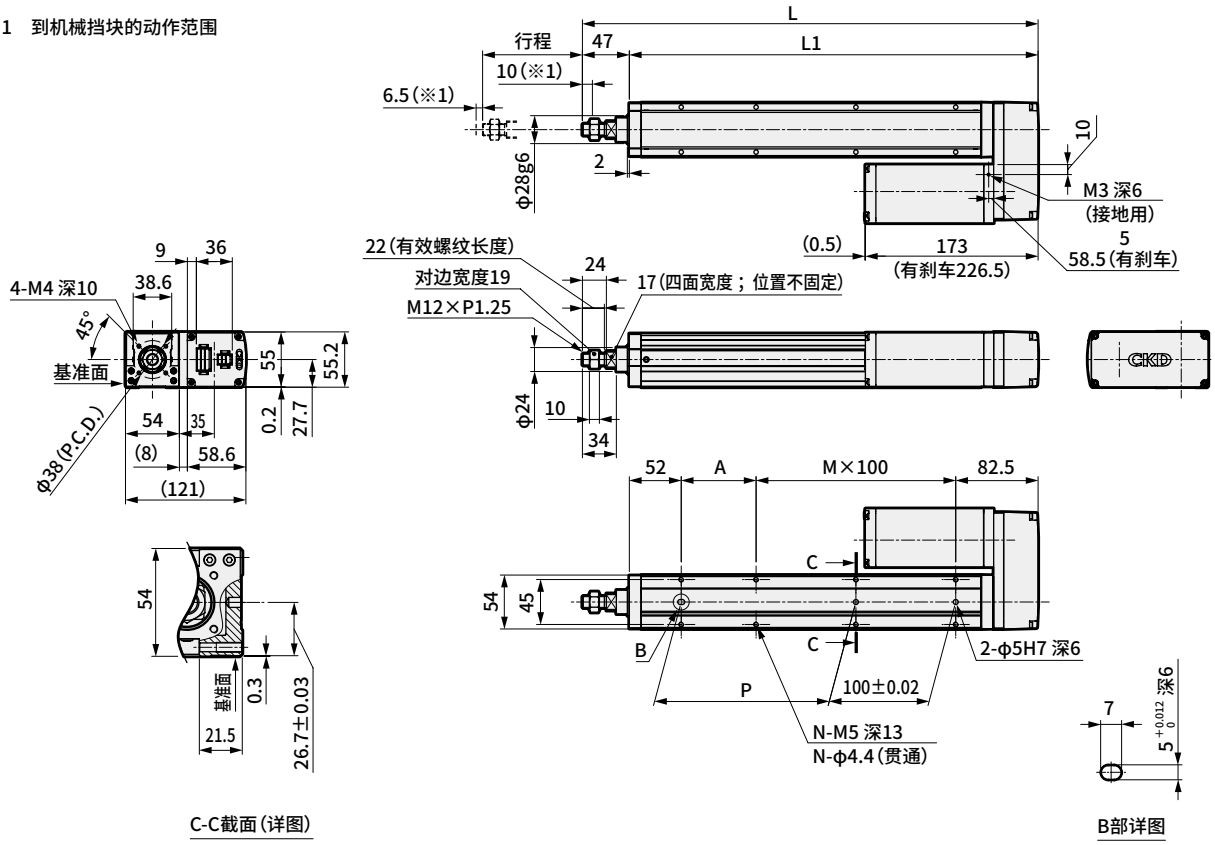


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBR-05※R

※1　到机械挡块的动作范围

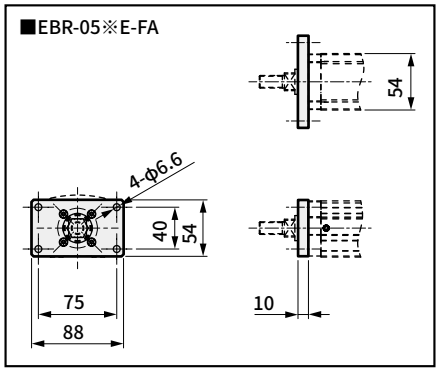


C-C截面(详图)

B部详图

行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5
L1		259.5	309.5	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	2.4	2.5	2.6	2.8	3.1	3.2	3.2	3.5
	有刹车	3.5	3.6	3.7	3.9	4.2	4.3	4.3	4.6

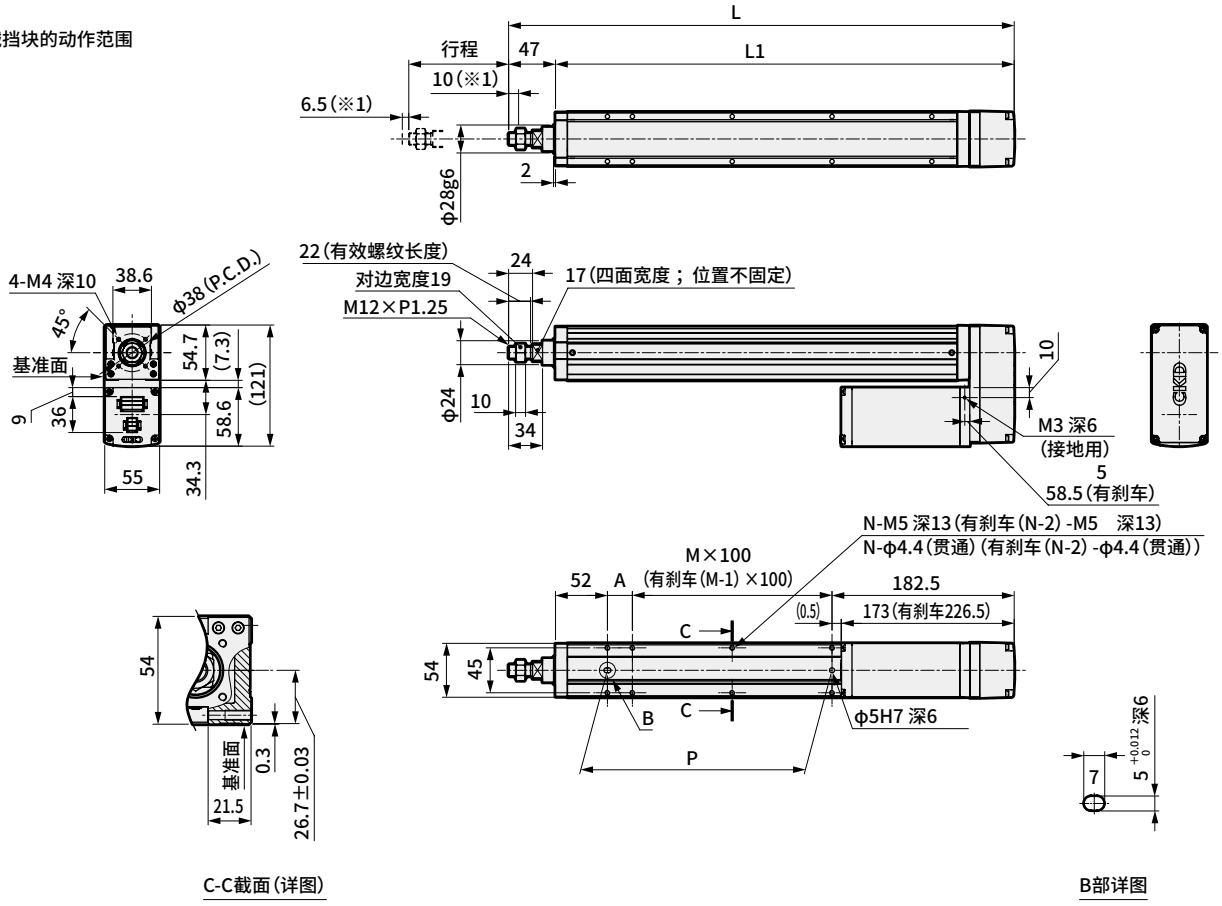
■EBR-05※E-FA



外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBR-05※D

※1　到机械挡块的动作范围



C-C截面(详图)

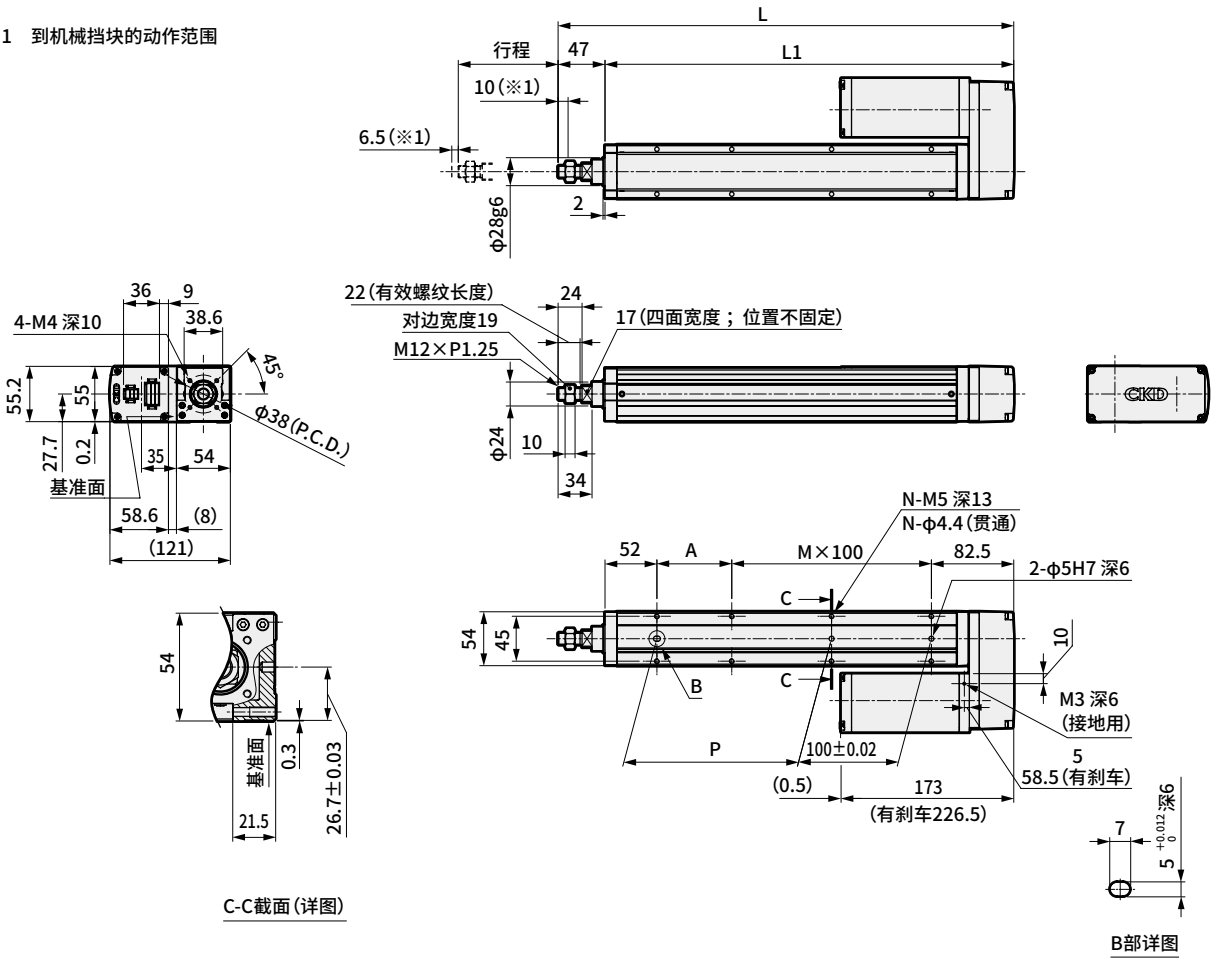
B部详图

行程符号		0250	0300	0350	0400
行程(mm)		250	300	350	400
L		506.5	556.5	606.5	656.5
L1		459.5	509.5	559.5	609.5
A		25	75	25	75
M		2	2	3	3
N		8	8	10	10
P		225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	3.1	3.2	3.2	3.5
	有刹车	4.2	4.3	4.3	4.6

外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EBR-05※L

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5
L1		259.5	309.5	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	2.4	2.5	2.6	2.8	3.1	3.2	3.2	3.5
	有刹车	3.5	3.6	3.7	3.9	4.2	4.3	4.3	4.6

备注

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-08※E

马达直接安装型

□56　步进马达

型号表示方法

EBR - 08 M E - 00 - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

08	本体宽度82mm

Ⓑ 适用控制器 ※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向

E	直接安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓕ 行程

0050 ～ 0700	50mm（每50mm）700mm

Ⓖ 刹车 ※2

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器 ※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆 ※3

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　垂直使用时请选择“有”。
※3　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-08M（适用控制器ECR）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～700		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	70（70）	35（23.3）
	垂直	38.3（35）	18.3（15）	11.6（10）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	6～225（150）	12～450（300）	25～900（500）
最大按压力	N	1050	468	213
按压动作速度范围	mm/s	5～30	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
马达电源电压		DC24V±10%或DC48V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗　W	8		
	夹持力　N	754	377	188

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-08G（适用控制器ECG）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～700		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	70.0	35.0
	垂直	55.0	23.3	10.0
动作速度范围 ※2	mm/s	6～125	12～300	25～500
最大按压力	N	965	482	241
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
马达电源电压		DC24V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗　W	7.2		
	夹持力　N	768	384	192

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-08M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程										
		50～200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
5	DC48V	225	225	225	200	200	200	200	200	200	200	200
	DC24V	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150
10	DC48V	450	450	450	400	400	400	400	400	400	400	400
	DC24V	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
20	DC48V	900	600	600	600	600	600	600	600	600	600	600
	DC24V	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500

【EBR-08G（适用控制器ECG）】

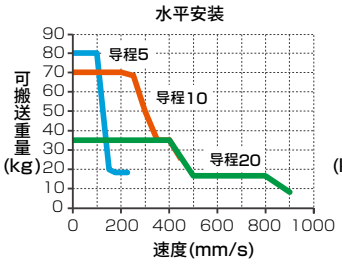
(mm/s)

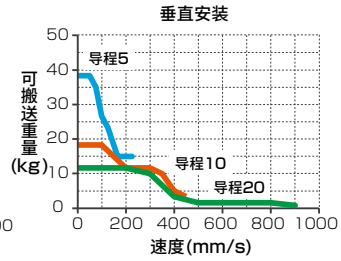
导程	电源电压	行程
		50～700
5	DC24V	125
10	DC24V	300
20	DC24V	500

速度与可搬送重量

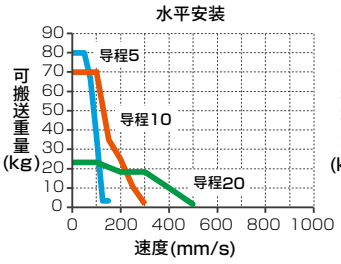
【EBR-08M（适用控制器ECR）】

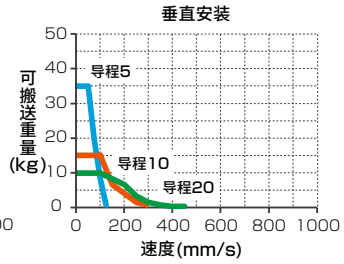
• DC48V时





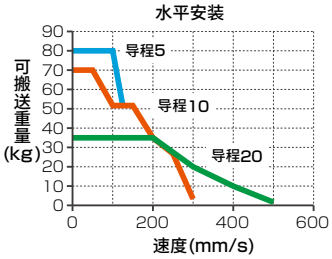
• DC24V时

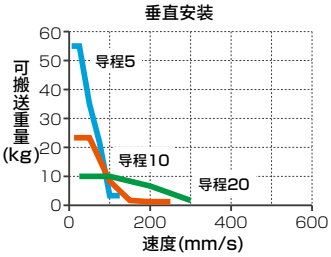




【EBR-08G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





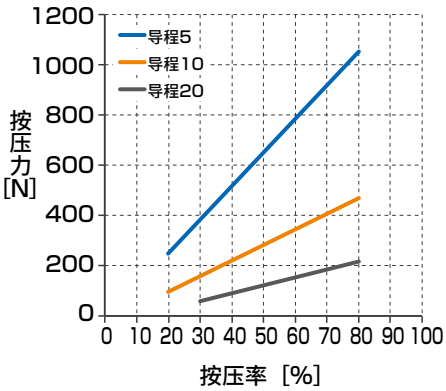
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

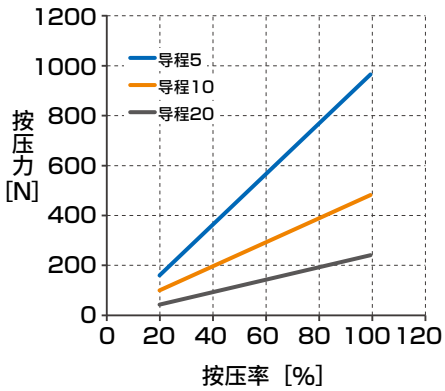
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-08M（适用控制器ECR）】



【EBR-08G（适用控制器ECG）】



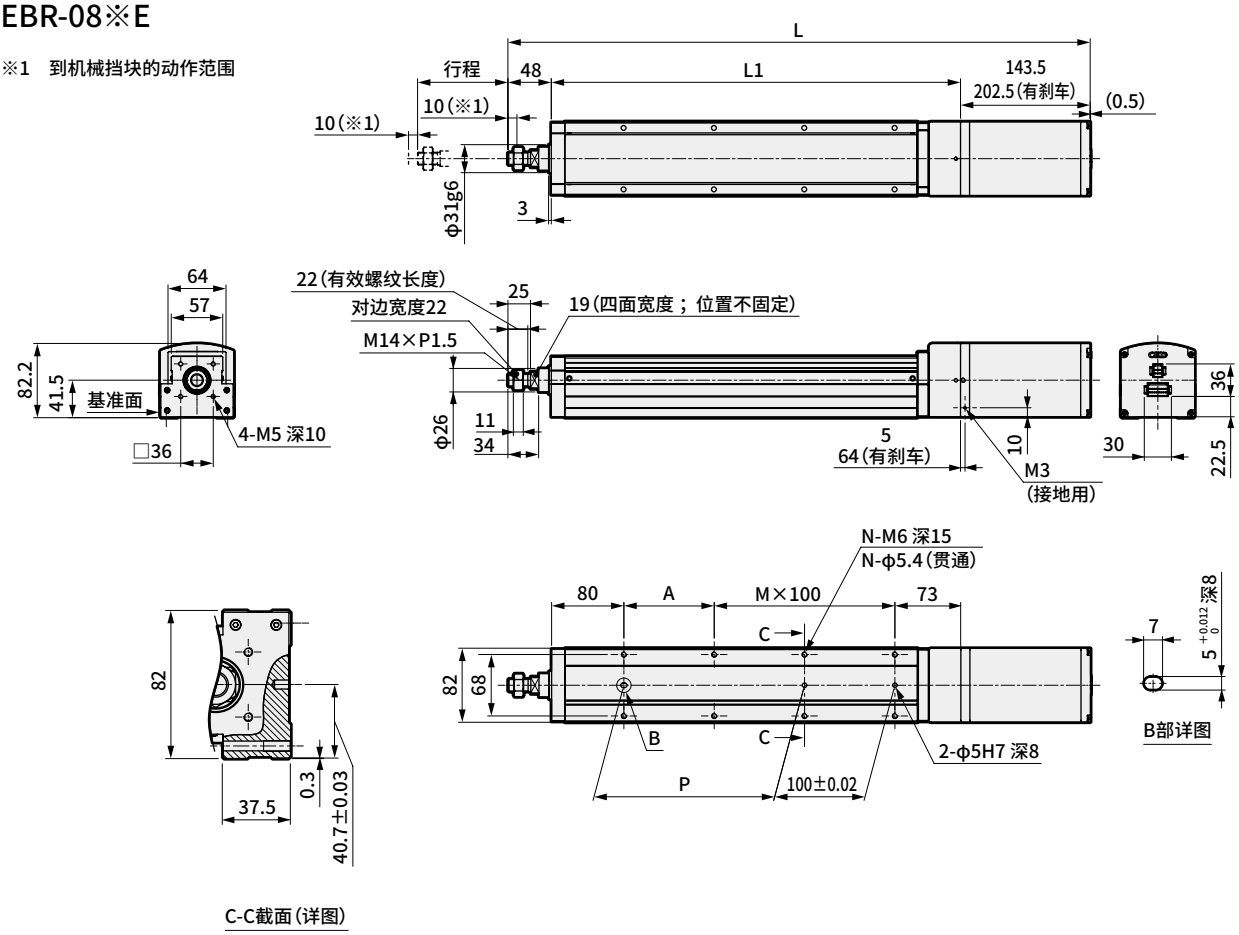
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

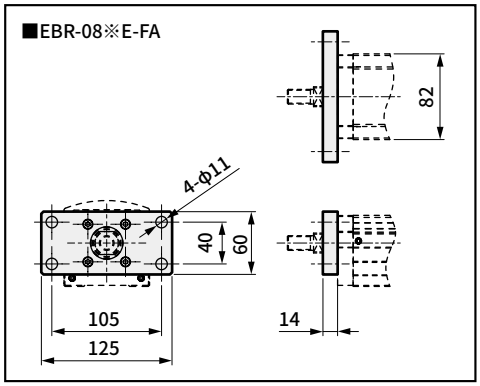
EBR-08※E

外形尺寸图

● EBR-08※E

※1　到机械挡块的动作范围





行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	无刹车	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5
	有刹车	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5
L1		303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
重量(kg)	无刹车	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	9.9	10.3	10.7	11.0
	有刹车	7.5	7.9	8.3	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	12.0	12.3

备注

电动执行器　导向内置式活塞杆型

EBR-08※※

马达折回安装型

□56　步进马达

型号表示方法

EBR - 08 M R - 00 - 05 0300 N A N - C S03

Ⓐ Ⓑ Ⓒ Ⓓ Ⓔ Ⓕ Ⓖ Ⓗ Ⓘ

Ⓐ 本体尺寸

08	本体宽度82mm

Ⓑ 适用控制器　※1

M	ECR
G	ECG

Ⓒ 马达安装方向　※2

R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

Ⓓ 安装方式

00	基本型
FA	前端法兰型

Ⓔ 导程

05	5mm
10	10mm
20	20mm

Ⓕ 行程　※2

0050 ～ 0700	50mm（每50mm）700mm

Ⓖ 刹车　※3

N	无刹车
B	有刹车

Ⓗ 编码器　※1

A	无电池绝对编码器（ECR用）
B	无电池绝对编码器（ECG用）
C	增量编码器（ECG用）

Ⓘ 中继电缆　※4

N00	无
S01	固定电缆　1m
S03	固定电缆　3m
S05	固定电缆　5m
S10	固定电缆　10m
R01	可动电缆　1m
R03	可动电缆　3m
R05	可动电缆　5m
R10	可动电缆　10m

※1　控制器请在第93页或105页中选择。
　　控制器选择了ECR时，编码器可选择“A”；选择了ECG时，编码器可从“B”或“C”中选择。
※2　马达安装方向选择了“D”时，行程从“0250（250㎜）”～“0700（700㎜）”中选择。
※3　垂直使用时请选择“有”。
※4　ECR用中继电缆的外形尺寸图请参阅第103页，ECG用的请参阅第116页。

EAR对象品（EAR99组装品）

规格

【EBR-08M（适用控制器ECR）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～700		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1※2	kg 水平	80（80）	70（70）	35（23.3）
	垂直	38.3（35）	18.3（15）	8.3（8.3）
动作速度范围 ※3※4	mm/s	6～225（100）	12～450（300）	25～700（500）
最大按压力	N	1050	468	213
按压动作速度范围	mm/s	5～30	5～30	5～30
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
马达电源电压		DC24V±10%或DC48V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗　W	8		
	夹持力　N	754	377	188

※1　（　）内为DC24V时的值。
※2　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第88页。
※3　（　）内为DC24V时的最快速度值。
※4　部分条件下最快速度可能会降低。

【EBR-08G（适用控制器ECG）】

马达		□56　步进马达		
编码器种类		无电池绝对编码器 增量编码器		
驱动方式		滚珠丝杆　φ16		
行程	mm	50～700		
导程	mm	5	10	20
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	80.0	70.0	35.0
	垂直	55.0	20.0	8.3
动作速度范围 ※2	mm/s	6～125	12～250	25～400
最大按压力	N	965	482	241
按压动作速度范围	mm/s	5～20	5～20	5～20
重复精度	mm	±0.01		
空转	mm	0.1以下		
马达电源电压		DC24V±10%		
刹车	型式、电源电压	无励磁动作型、DC24V±10%		
	功耗　W	7.2		
	夹持力　N	768	384	192

※1　可搬送重量因加减速度及速度而异。
　　详情请参阅第90页。
※2　部分条件下最快速度可能会降低。

【通用规格】

绝缘电阻	10MΩ、DC500V
耐电压	AC500V　1分钟
使用环境温度、湿度　※	0～40°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
保存环境温度、湿度	−10～50°C（不得冻结） 35～80%RH（不得结露）
环境	无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘
防护等级	IP40

※　EBR-※※G的使用温度为10°C~40°C。

行程与最快速度

【EBR-08M（适用控制器ECR）】

(mm/s)

导程	电源电压	行程										
		50～200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
5	DC48V	225	225	225	200	200	200	200	200	200	200	200
	DC24V	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
10	DC48V	450	450	450	400	400	400	400	400	400	400	400
	DC24V	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
20	DC48V	700	600	600	600	600	600	600	600	600	600	600
	DC24V	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500

【EBR-08G（适用控制器ECG）】

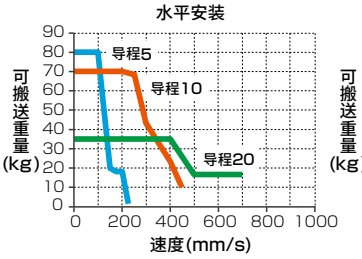
(mm/s)

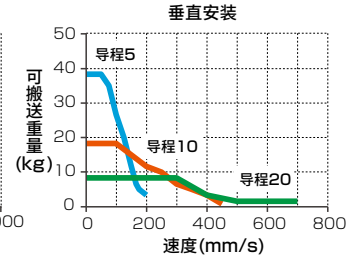
导程	电源电压	行程
		50～700
5	DC24V	125
10	DC24V	250
20	DC24V	400

速度与可搬送重量

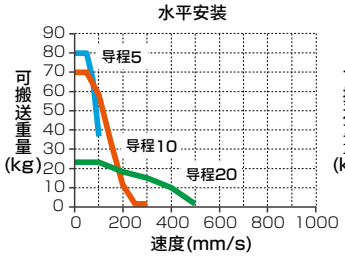
【EBR-08M（适用控制器ECR）】

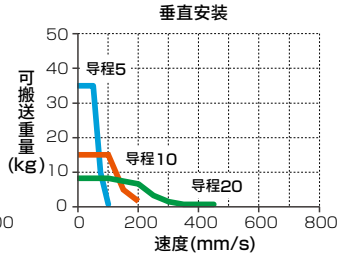
・DC48V时





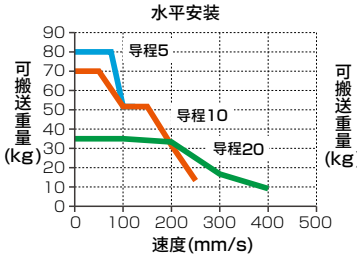
・DC24V时

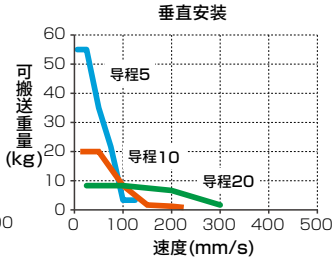




【EBR-08G（适用控制器ECG）】

・DC24V时





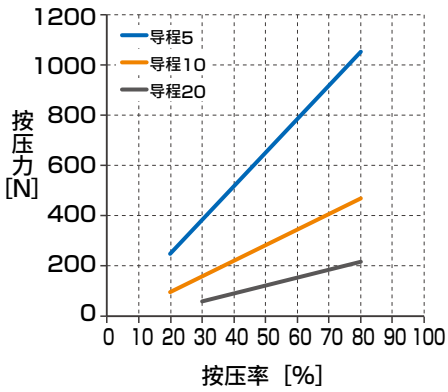
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

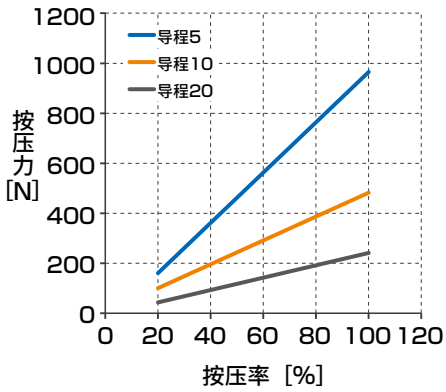
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-08M（适用控制器ECR）】



【EBR-08G（适用控制器ECG）】



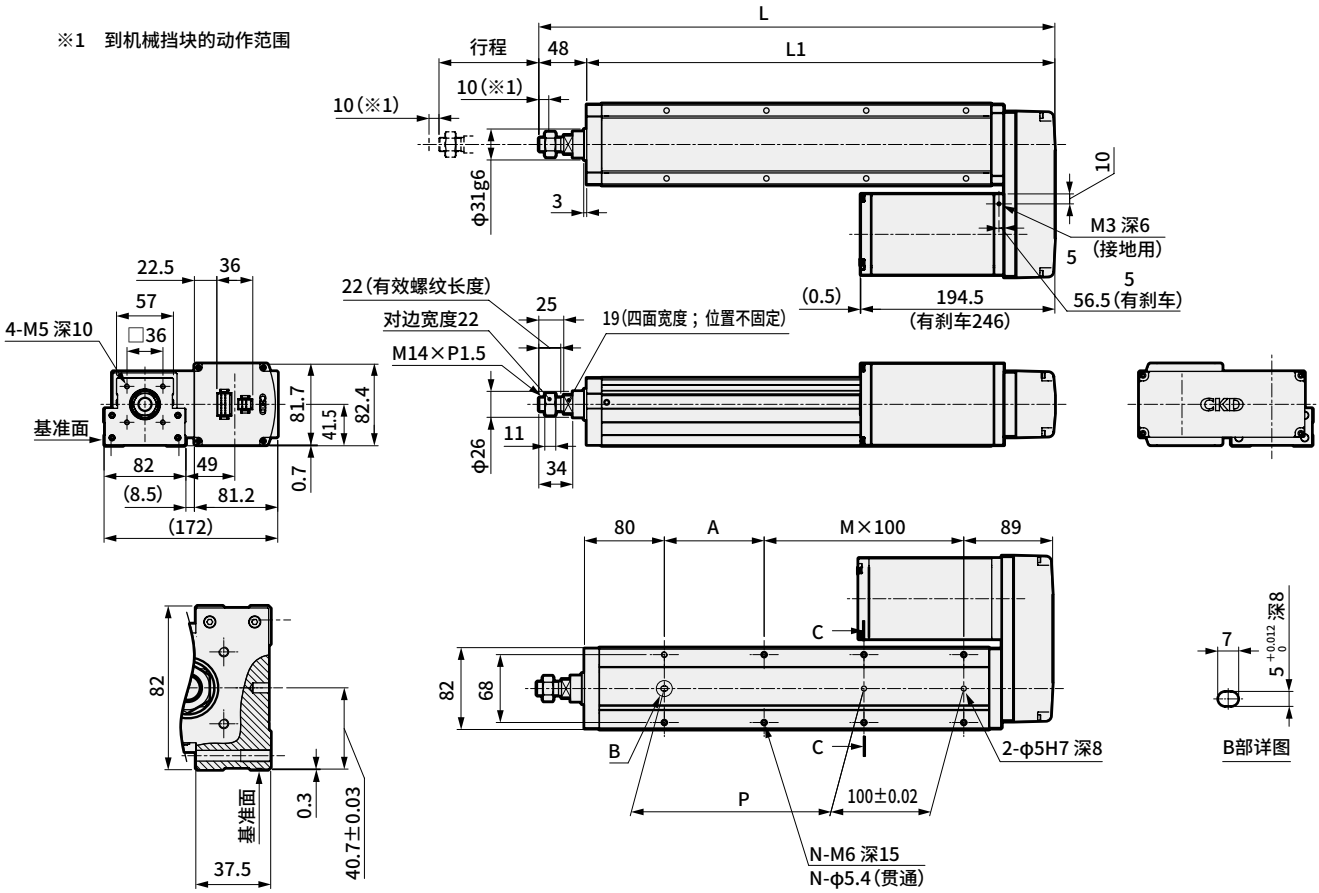
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

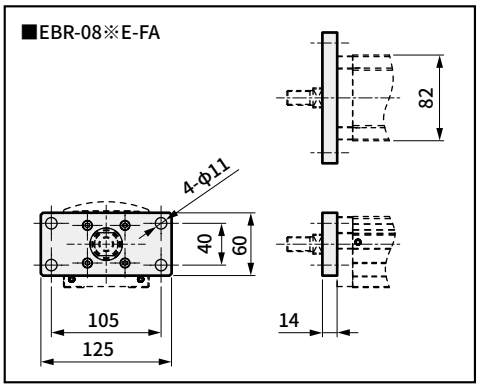
EBR-08※※

外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBR-08※R

※1　到机械挡块的动作范围



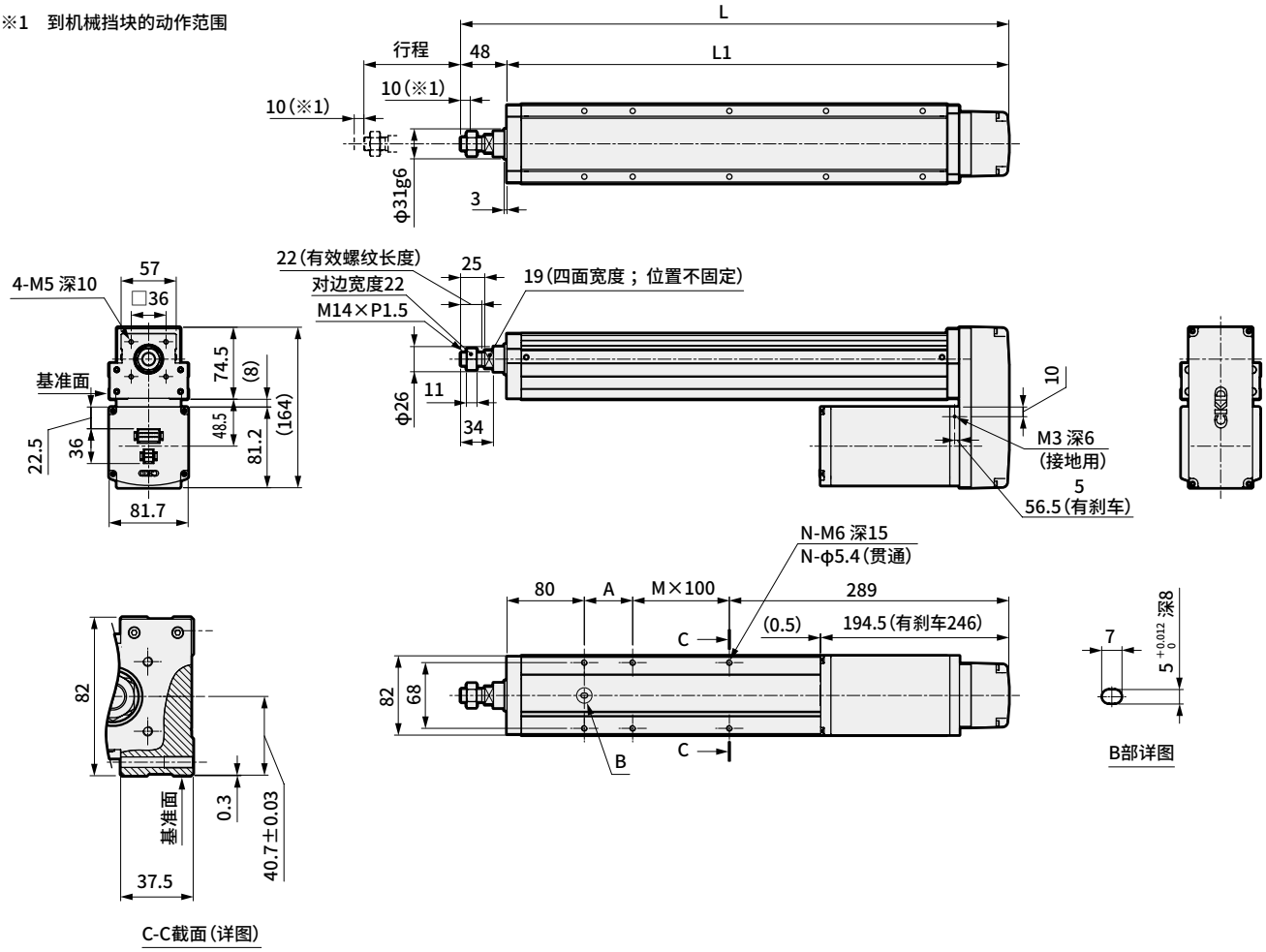


行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
重量 (kg)	无刹车	5.9	6.3	6.7	7.0	7.3	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.4	9.7	10.1	10.4
	有刹车	7.2	7.6	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.7	11.0	11.4	11.7

外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBR-08※D

※1　到机械挡块的动作范围



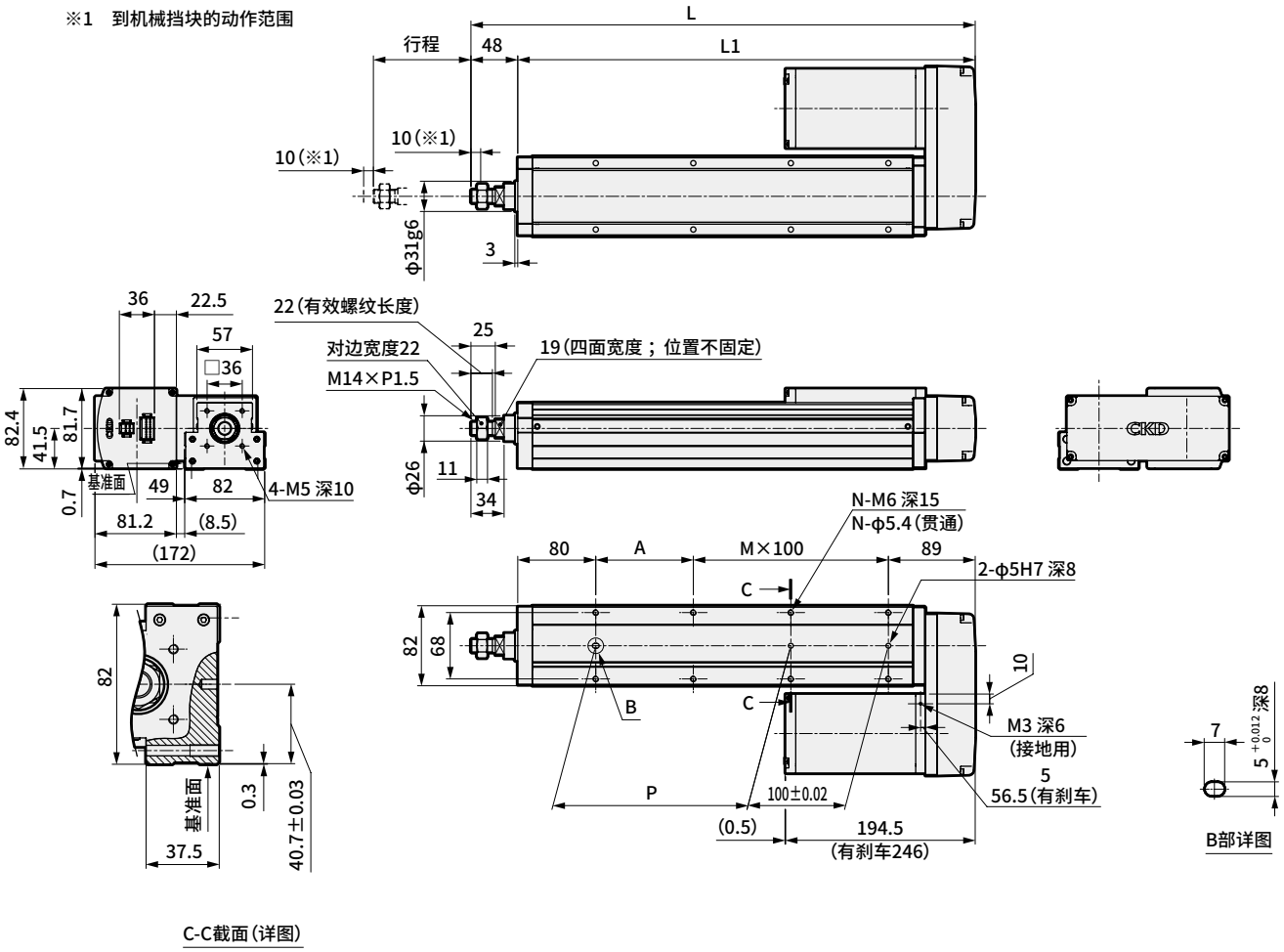
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
重量(kg)	无刹车	7.3	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.4	9.7	10.1	10.4
	有刹车	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.7	11.0	11.4	11.7

EBR-08※※

外形尺寸图　马达左侧折回安装

● EBR-08※L

※1　到机械挡块的动作范围



行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
重量 (kg)	无刹车	5.9	6.3	6.7	7.0	7.3	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.4	9.7	10.1	10.4
	有刹车	7.2	7.6	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.7	11.0	11.4	11.7

备注

选型

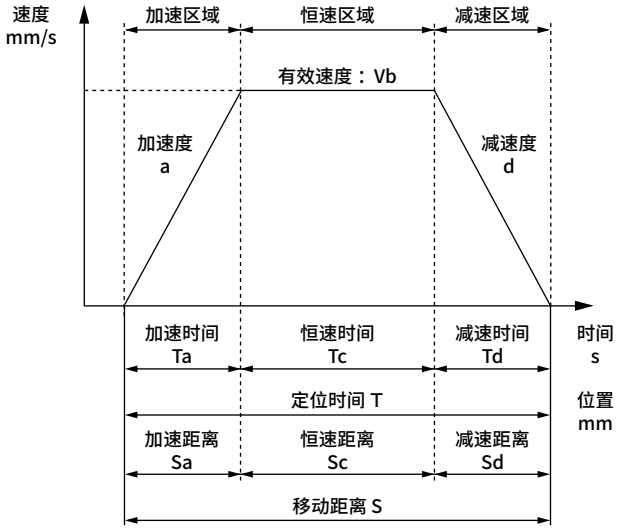
STEP1 可搬送重量的确认

可搬送重量因安装方式、导程、搬送速度、加减速度和电源电压而异。
参照体系表(48～51页)、各机种的规格表及各速度、加减速度可搬送重量表，选择尺寸和导程。

STEP2 定位时间的确认

按照下述示例计算所选产品的定位时间，确认是否符合需要的节拍。

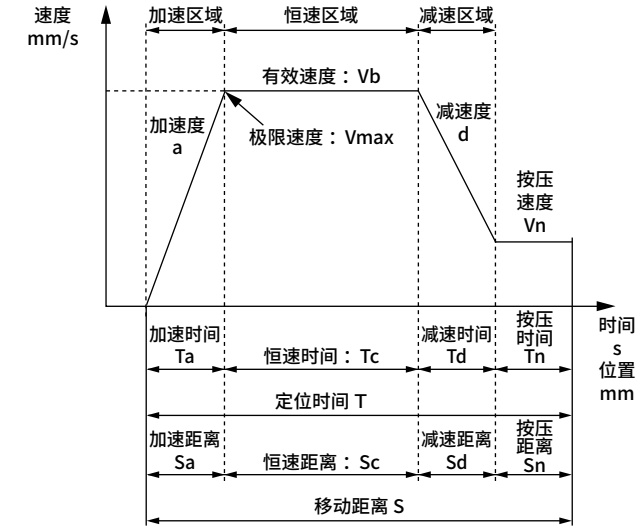
一般搬送动作的定位时间



	内 容	符号	单位	备 注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s^2	
	设定减速度	d	mm/s^2	
	移动距离	S	mm	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2\times a\times d\times S/(a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	=Vb/a
	减速时间	Td	s	=Vb/d
	恒速时间	Tc	s	=Sc/Vb
	加速距离	Sa	mm	$=(a\times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	$=(d\times Td^2)/2$
	恒速距离	Sc	mm	=S-(Sa+Sd)
	定位时间	T	s	=Ta+Tc+Td

※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形(达不到设定速度)。此时，有效速度(Vb)请选择设定速度(V)和极限速度(Vmax)中的较小值。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第88～91页。
※ 整定时间因使用条件而异，可能需要约0.2s。
※ 1G≈9.8m/s^2。

按压动作的定位时间



	内 容	符号	单位	备 注
设定值	设定速度	V	mm/s	
	设定加速度	a	mm/s^2	
	设定减速度	d	mm/s^2	
	移动距离	S	mm	
	按压速度	Vn	mm/s	
	按压距离	Sn	mm	
计算值	极限速度	Vmax	mm/s	$=\{2\times a\times d\times(S-Sn+Vn^2/2/d)/(a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax中较小的一方
	加速时间	Ta	s	=Vb/a
	减速时间	Td	s	=(Vb-Vn)/d
	恒速时间	Tc	s	=Sc/Vb
	按压时间	Tn	s	=Sn/Vn
	加速距离	Sa	mm	$=(a\times Ta^2)/2$
	减速距离	Sd	mm	=((Vb+Vn)×Td)/2
	恒速距离	Sc	mm	=S-(Sa+Sd+Sn)
	定位时间	T	s	=Ta+Tc+Td+Tn

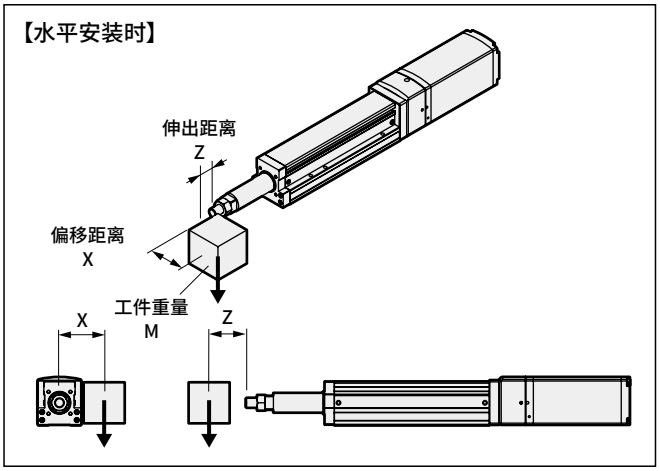
※ 请勿在超出规格的速度下使用。
※ 按压速度因产品而异。
※ 对于某些加减速度和行程，可能无法形成梯形速度波形(达不到设定速度)。此时，有效速度(Vb)请选择设定速度(V)和极限速度(Vmax)中的较小值。
※ 加速度、减速度因产品、使用条件而异。详情请参阅第88～91页。
※ 整定时间因使用条件而异，可能需要约0.2s。
※ 1G≈9.8m/s^2。

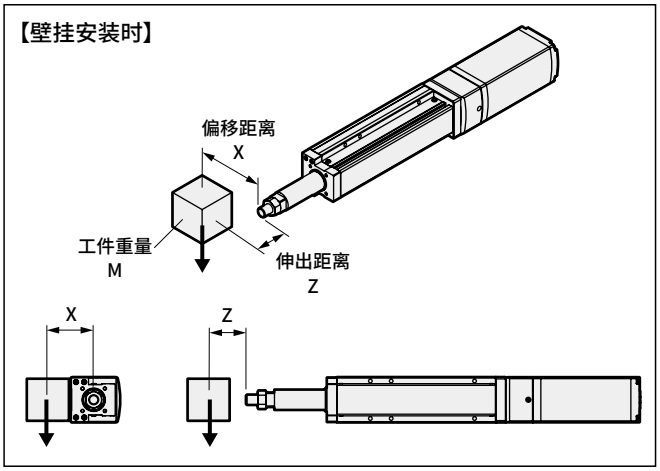
STEP3 允许负载重量的确认(导向内置式活塞杆型 EBR系列)

请确认动作时的负载重量在允许负载重量(84～85页)的范围内。
超过允许负载重量时，请加大尺寸，或同时使用外置导向。

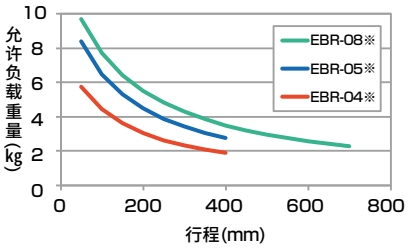
允许负载重量※参考值

【水平・壁挂安装时】

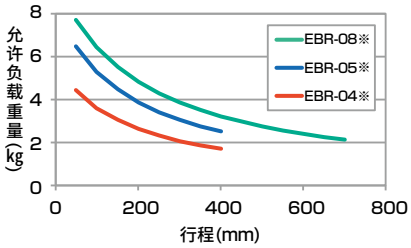




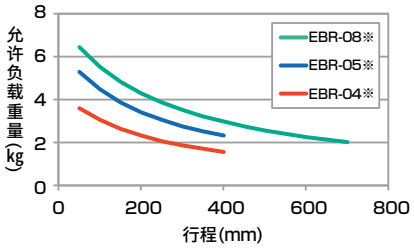
【偏移(X)0/伸出距离(Z)0mm】



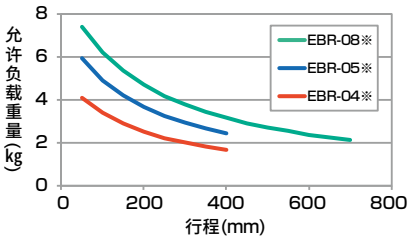
【偏移(X)0/伸出距离(Z)50mm】



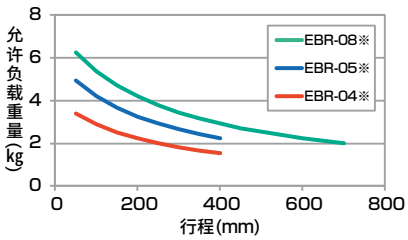
【偏移(X)0/伸出距离(Z)100mm】



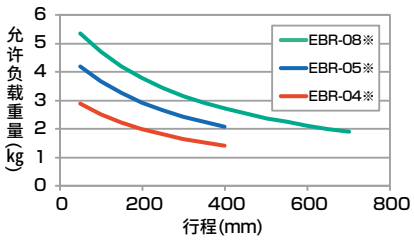
【偏移(X)100mm/伸出距离(Z)0mm】



【偏移(X)100/伸出距离(Z)50mm】



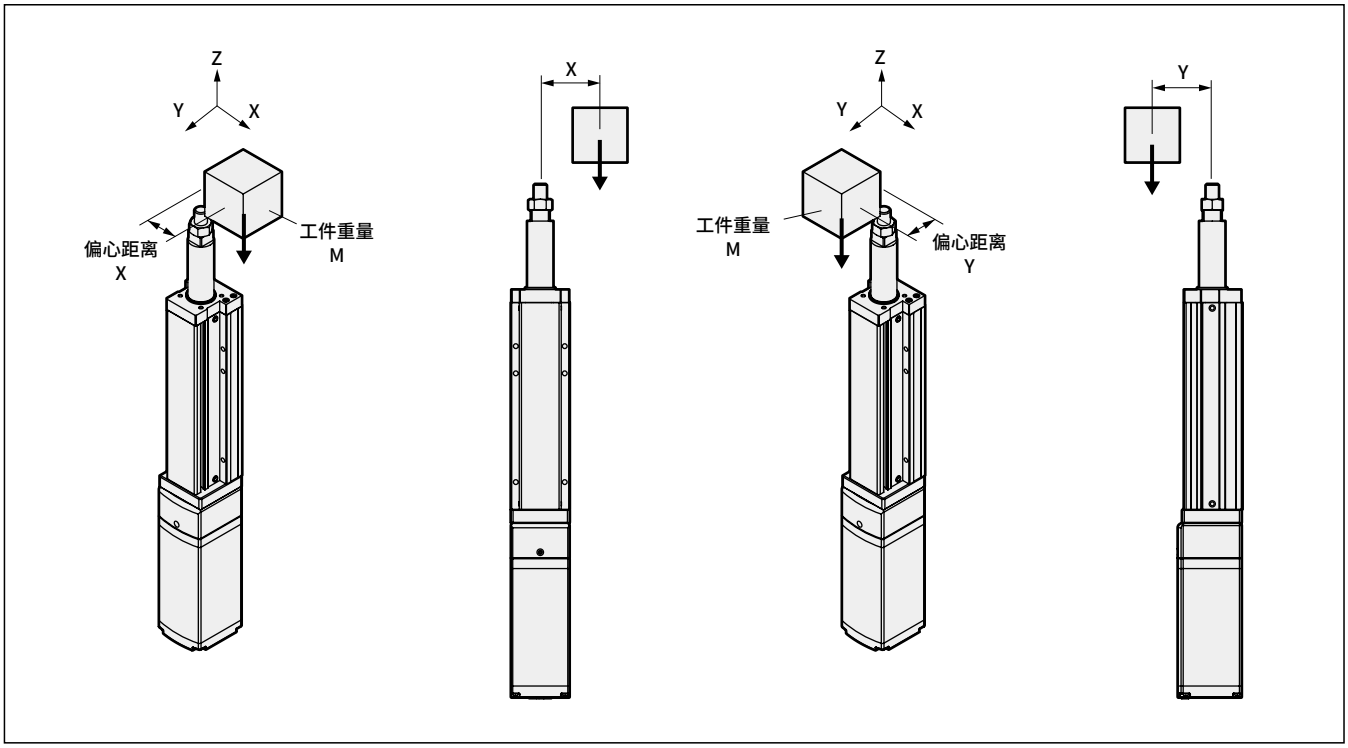
【偏移(X)100/伸出距离(Z)100mm】

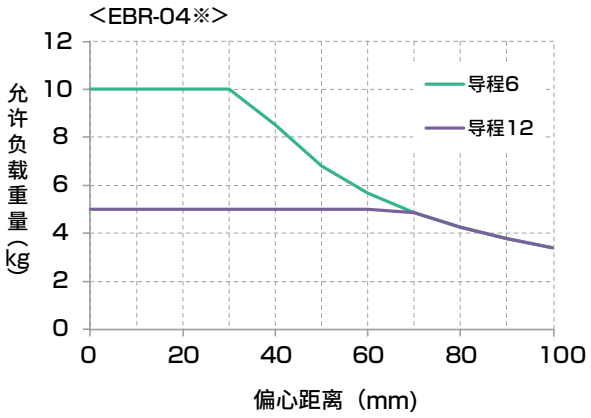


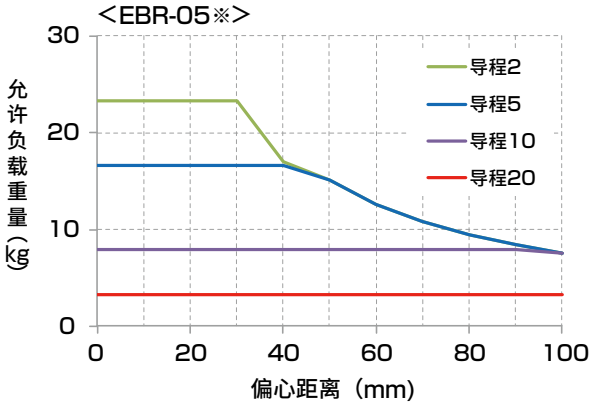
※ 执行器的移动寿命为5,000km时的值。(加减速度0.5G、速度300mm/s)
导程＝2mm时，移动寿命为1,000km时的值。

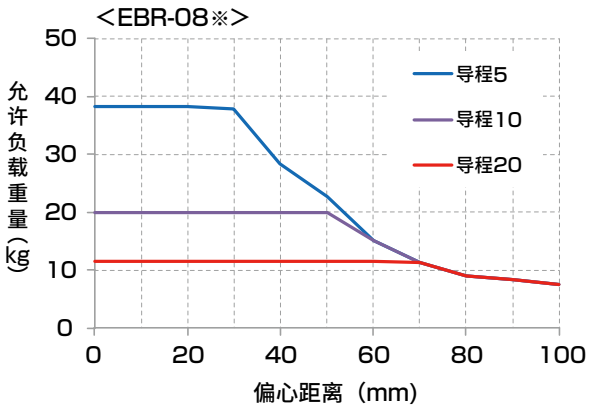
允许负载重量※参考值

【垂直安装时】



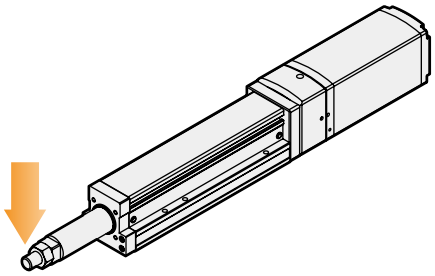




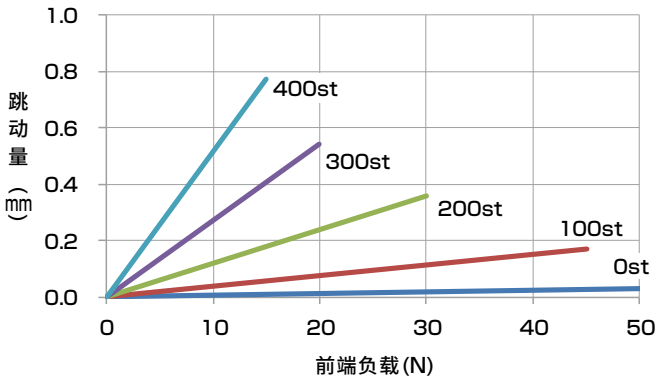


※ 加减速度0.5G

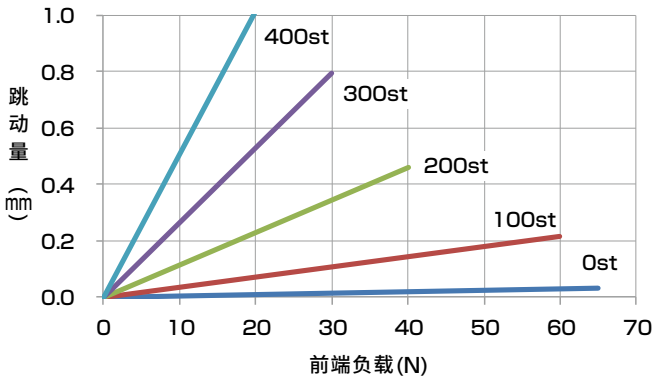
活塞杆端跳动量※参考值



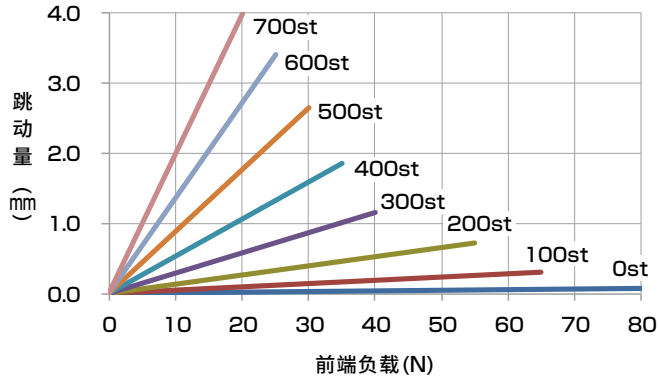
【EBR-04※】



【EBR-05※】



【EBR-08※】



备注

各速度、加减速度可搬送重量表

DC48V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【水平安装时】

■EBR-04M

导程6 (kg)

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	28.3
50	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	33.3	28.3
100	33.3	33.3	28.3	28.3	33.3	33.3	28.3	28.3
150	33.3	28.3	18.3	16.6	33.3	28.3	18.3	15.0
200	28.3	10.0	8.3	6.6	28.3	10.0	8.3	6.6
250	20.0	8.3	8.3	6.6	20.0	8.3	8.3	6.6
300	10.0	3.3			10.0	3.3		
350	3.3				3.3			

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	18.3	18.3	13.3	10.0	18.3	11.6	11.6	10.0
100	18.3	18.3	13.3	10.0	18.3	11.6	11.6	10.0
200	18.3	15.8	11.6	8.3	18.3	11.6	11.6	8.3
300	16.6	13.3	9.1	8.3	16.6	11.6	9.1	6.6
400	16.6	9.1	8.3	6.6	16.6	11.6	8.3	5.0
500	8.3	8.3	5.0	5.0	8.3	6.6	3.3	3.3
600	3.3	3.3	3.3	3.3	3.3	1.6	1.6	

■EBR-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	80.0	80.0	80.0	80.0
30	80.0	80.0	80.0	80.0
50	68.3	68.3	68.3	68.3
70	68.3	60.0	68.3	60.0
90	48.3	23.3	48.3	23.3
100	48.3	13.3	48.3	21.6
110	36.6		36.6	
120	31.6		30.0	
130	28.3			

■EBR-05M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0
50	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0
100	60.0	55.0	55.0	55.0	60.0	53.3	50.0	43.3
150	60.0	40.0	38.3	38.3	60.0	36.6	26.6	23.3
200	60.0	38.3	35.0	21.6	60.0	31.6	16.6	13.3
225	60.0	35.0	18.3	10.0	43.3	30.0	10.0	3.3
250	55.0	33.3	18.3	10.0	40.0	20.0	10.0	3.3
275	50.0	21.6	11.6	1.6	36.6	18.3	6.6	
300	36.6	18.3	8.3	1.6	26.6	8.3	3.3	
330	16.6	6.6	1.6		1.6	1.6		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	50.0	38.3	38.3	35.0	36.6	36.6	33.3	26.6
50	50.0	38.3	38.3	35.0	36.6	36.6	33.3	26.6
75	50.0	38.3	31.6	23.3	35.0	35.0	31.6	23.3
100	50.0	35.0	28.3	21.6	35.0	35.0	28.3	21.6
200	50.0	33.3	23.3	20.0	35.0	20.0	15.0	15.0
300	35.0	23.3	21.6	18.3	35.0	20.0	15.0	10.0
400	20.0	18.3	12.5	11.6	20.0	16.6	11.6	5.0
500	10.0	10.0	10.0	5.0	10.0	10.0	8.3	1.6
600	1.6	1.6	1.6	1.6				

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	20.0	18.3	18.3	15.0	18.3	11.6	10.0	8.3
100	20.0	18.3	18.3	15.0	18.3	11.6	10.0	8.3
200	20.0	18.3	13.3	13.3	16.6	11.6	10.0	8.3
300	20.0	18.3	11.6	11.6	16.6	11.6	10.0	8.3
400	20.0	18.3	10.0	10.0	16.6	11.6	10.0	8.3
500	20.0	16.6	10.0	8.3	16.6	11.6	10.0	5.8
600	19.1	13.3	10.0	5.8	16.6	11.6	8.3	1.6
700	15.0	10.0	6.6	3.3	15.0	10.0	6.6	1.6
800	11.6	6.6	1.6	1.6	11.6	6.6	1.6	0.8

■EBR-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0	80.0
75	80.0	80.0	80.0	51.6	80.0	80.0	80.0	51.6
100	80.0	80.0	80.0	20.0	80.0	68.3	68.3	20.0
125	50.0	31.6	23.3	20.0	50.0	26.6	18.3	6.6
150	20.0	20	8.3	3.3	20.0	15.0		
175	18.3	8.3			18.3			
200	18.3				18.3			
225	18.3				1.6			

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	70.0	70.0	70.0	68.3	70.0	70.0	70.0	60.0
100	70.0	70.0	70.0	68.3	70.0	70.0	70.0	60.0
150	70.0	70.0	70.0	50.0	70.0	70.0	61.6	46.6
200	70.0	43.3	31.6	23.3	70.0	40.0	26.6	23.3
250	68.3	31.6	21.6	10.0	68.3	23.3	18.3	10.0
300	50.0	28.3	18.3	10.0	43.3	18.3	11.6	
350	35.0	25.0	15.0	1.6	33.3	15.0	8.3	
400	35.0	21.6	11.6		23.3	11.6	3.3	
450	25.0	18.3	6.6		10.0			

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5	0.7	1.0
0	35.0	35.0	28.3	26.6	35.0	23.3	23.3	23.3
100	35.0	35.0	28.3	26.6	35.0	23.3	23.3	23.3
200	35.0	35.0	26.6	26.6	35.0	23.3	23.3	23.3
300	35.0	35.0	23.3	16.6	35.0	23.3	18.3	16.6
400	35.0	26.6	20.0	11.6	35.0	23.3	18.3	11.6
500	16.6	16.6	13.3	5.0	16.6	16.6	11.6	5.0
600	16.6	16.6	10.0	3.3	16.6	13.3	8.3	1.6
700	16.6	13.3	8.3	3.3	16.6	11.6	5.0	0.8
800	16.6	10.0	8.3	1.6				
900	8.3	8.3	5.0					

【垂直安装时】

■EBR-04M

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	10.0	8.3	9.1	8.3
50	10.0	8.3	9.1	8.3
100	8.3	8.3	9.1	8.3
150	8.3	6.6	8.3	5.8
200	6.6	5.0	6.6	4.1
250	5.0	3.3	3.7	2.0
300	3.3	1.6	2.0	0.8
350	1.6			

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	5.0	4.1	5.0	4.1
100	5.0	4.1	5.0	4.1
200	5.0	4.1	5.0	4.1
300	4.1	3.3	4.1	3.3
400	3.3	3.3	3.3	3.3
500	1.6	2.5	1.6	1.6
600	1.6	0.8	0.8	0.4

■EBR-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	24.0	23.3	24.0	23.3
25	24.0	23.3	24.0	23.3
50	23.3	23.3	23.3	23.3
60	18.3	18.3	18.3	18.3
70	15.0	15.0	15.0	15.0
75	13.3	8.3	13.3	8.3
80	13.3	8.3	11.6	8.3
90	13.3	0.8	11.6	0.8
100	13.3		11.6	
110	13.3		11.6	
120	13.3		5.0	

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	16.6	16.6	16.6	16.6
50	16.6	16.6	16.6	16.6
100	15.0	13.3	13.3	13.3
150	11.6	11.6	11.6	11.6
200	11.6	8.3	11.6	8.3
250	10.0	6.6	10.0	5.0
275	8.3	3.3	6.6	0.8
300	5.0	3.3	0.8	0.8

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	10.0	7.9	8.3	7.9
100	10.0	7.9	8.3	7.9
200	10.0	7.5	6.6	7.5
300	7.5	5.4	5.8	5.4
350	5.8	3.7	5.0	3.7
400	5.0	3.7	5.0	3.7
500	4.1	2.5	4.1	2.5
600	0.8	0.4		

■EBR-05M

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	4.1	3.3	4.1	3.3
100	4.1	3.3	4.1	3.3
200	4.1	3.3	4.1	3.3
300	4.1	2.5	4.1	2.5
400	3.7	2.5	3.7	2.5
500	3.3	1.6	3.3	1.6
600	2.5	1.6	2.5	1.6
700	2.0	1.6	2.0	1.6
800	1.6	0.8		

■EBR-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	38.3	38.3	38.3	38.3
50	38.3	38.3	38.3	38.3
75	35.0	35.0	35.0	35.0
100	26.6	26.6	26.6	26.6
125	23.3	26.6	20.0	20.0
150	18.3	21.6	11.6	11.6
165	15.0	16.6	6.6	5.0
175	15.0	16.6	5.0	5.0
200	15.0	16.6	3.3	3.3
225	15.0	11.6		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	18.3	20.0	18.3	18.3
100	18.3	20.0	18.3	18.3
150	15.0	15.0	15.0	15.0
200	11.6	11.6	11.6	11.6
250	11.6	11.6	10.0	8.3
300	11.6	11.6	6.6	5.0
350	10.0	10.0	5.0	3.3
400	5.0	5.0	3.3	1.6
450	3.3	3.3	0.8	0.8

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	11.6	11.6	8.3	8.3
100	11.6	11.6	8.3	8.3
200	11.6	10.0	8.3	8.3
300	10.0	8.3	8.3	8.3
400	3.3	2.5	3.3	2.5
500	1.6	1.6	1.6	1.6
600	1.6	1.6	1.6	1.6
700	1.6	1.6	1.6	1.6
800	1.6	1.6		
900	0.8	0.8		

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

※DC24V时，水平安装的最快加减速度为0.7G，垂直安装为0.3G。
详情请进行咨询。

【水平安装时】

■EBR-04M

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	33.3	26.6	33.3	26.6
50	33.3	26.6	33.3	26.6
100	33.3	15.8	33.3	15.8
150	14.1	1.6	13.3	1.6
200	1.6		1.6	
250	1.6			

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	18.3	6.6	18.3	6.6
100	18.3	6.6	18.3	6.6
200	15.4	6.6	15.8	6.6
300	4.5	1.6	5.0	1.6
400	4.5	0.8	0.8	
500	1.6			

■EBR-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.5	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.5
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	73.3	46.6	41.6	41.6
60	73.3	10.0	20.0	10.0
70	43.3		20.0	
80	20.0		20.0	

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	60.0	60.0	60.0	60.0
50	60.0	60.0	60.0	60.0
100	60.0	20.0	53.3	20.0
150	43.3	5.0	41.6	5.0
200	20.8		15.0	
225	15.0		8.3	
250	10.0		1.6	
275	8.3			

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	50.0	26.6	36.6	26.6
50	50.0	26.6	36.6	26.6
100	50.0	16.6	36.6	8.3
200	35.0	11.6	35.0	5.0
300	11.6	3.3	11.6	3.3
400	7.5	1.6	7.5	
500	1.6			

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	20.0	18.3	18.3	10.0
50	20.0	18.3	18.3	10.0
100	20.0	15.8	18.3	10.0
200	20.0	13.3	18.3	10.0
300	20.0	10.0	18.3	10.0
400	13.3	5.0	13.3	5.0
500	7.5	1.6	6.6	1.6
600	3.3		3.3	
700	0.4		0.4	

■EBR-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0
75	66.6	66.6	66.6	21.6
100	36.6	3.3	36.6	
125	3.3			
150	3.3			

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	70.0	70.0	70.0	70.0
50	70.0	70.0	70.0	70.0
100	70.0	33.3	58.3	33.3
150	35.0	5.0	33.3	5.0
200	25.0		11.6	
250	10.8		1.6	
300	1.6		1.6	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	0.7
0	23.3	23.3	23.3	18.3
100	23.3	23.3	23.3	18.3
200	18.3	16.6	18.3	8.3
300	18.3	10.0	15.0	5.0
400	10.0	5.0	10.0	1.6
500	1.6	1.6	1.6	

【垂直安装时】

■EBR-04M

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	9.1	9.1
50	9.1	9.1
100	7.5	7.5
150	2.9	2.9
200	0.4	0.4

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	4.5	4.5
100	4.5	4.5
200	2.0	2.0
250	0.4	0.8
300	0.4	

■EBR-05M

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	24.0	24.0
25	24.0	24.0
50	15.0	3.3
60	3.3	

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	15.0	15.0
50	15.0	15.0
100	11.0	15.0
150	8.3	3.3
200	3.3	1.6
250	1.6	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	6.6	6.6
100	6.6	6.6
200	5.8	5.8
300	2.5	2.5
400	0.8	0.8

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	4.1	4.1
100	4.1	4.1
200	2.5	3.3
300	2.5	3.3
400	1.6	0.8
450	0.8	0.8
500	0.8	

■EBR-08M

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	35.0	35.0
25	35.0	35.0
50	35.0	35.0
75	20.0	10.0
100	8.3	0.8
125	0.8	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	15.0	15.0
50	15.0	15.0
100	15.0	15.0
150	6.6	5.0
200	4.1	1.6
250	1.6	
300	0.8	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	10.0	8.3
100	10.0	8.3
200	6.6	6.6
250	3.3	3.3
300	1.6	1.6
350	0.8	0.8
400	0.4	0.8
450	0.4	0.8

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【水平安装时】

■EBR-04G

(kg)

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	40.0	40.0	40.0	35.0
50	40.0	40.0	40.0	35.0
100	33.3	25.8	33.3	25.8
150	23.3	17.5	23.3	17.5
200	10.0	8.3	10.0	8.3

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	12.5	6.7	12.5	6.7
100	12.5	6.7	12.5	6.7
200	10.0	6.7	7.5	5.0
300	5.0	2.5	5.0	2.5
350	1.7	1.3	0.8	0.8
400	1.7	1.3		

■EBR-05G

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0
70	80.0	80.0	80.0	80.0
80	80.0	80.0	80.0	80.0
90	80.0	80.0	80.0	80.0

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	60.0	60.0	60.0	60.0
50	60.0	60.0	60.0	60.0
100	60.0	53.3	60.0	43.3
150	43.3	35.0	43.3	26.7
200	35.0	20.0	35.0	18.3
250	13.3	8.3	10.0	7.5
275	10.0	6.7		
300	6.7	6.7		

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	41.7	20.0	38.3	20.0
100	41.7	20.0	38.3	20.0
200	35.0	20.0	30.0	14.2
300	20.0	8.3	12.5	6.7
350	10.0	5.0	2.5	0.8
400	10.0	5.0	2.5	
500	5.0	1.7		

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	11.7	11.7	11.7	5.8
100	8.3	8.3	8.3	5.8
300	7.5	5.8	7.5	5.8
500	7.5	3.3	6.7	3.3
600	5.0	1.7	3.3	1.7
700	2.5	0.8		

■EBR-08G

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	80.0	80.0	80.0	80.0
25	80.0	80.0	80.0	80.0
50	80.0	80.0	80.0	80.0
75	80.0	80.0	80.0	80.0
100	80.0	51.7	51.7	43.3
125	51.7	43.3	51.7	43.3

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	70.0	70.0	70.0	70.0
50	70.0	70.0	70.0	70.0
100	51.7	35.0	51.7	35.0
150	51.7	26.7	51.7	26.7
200	35.0	26.7	31.7	18.3
250	26.7	3.3	13.3	3.3
300	3.3			

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	直接安装 加减速度(G) 0.7	折回安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.7
0	35.0	26.7	35.0	21.7
100	35.0	26.7	35.0	21.7
200	35.0	18.3	33.3	18.3
300	20.0	10.0	16.7	9.2
400	10.0	1.7	9.2	1.7
500	1.7			

各速度、加减速度可搬送重量表

DC24V

下表记载了加减速度下的最大可搬送重量和可动作的最快速度。
请确认符合动作条件的机种。

【垂直安装时】

■EBR-04G

导程6

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	10.0	8.3
50	10.0	8.3
100	10.0	6.7
150	4.2	4.2
175	2.5	0.8
200	2.5	
225	0.8	

导程12

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	2.9	2.9
100	2.9	2.9
200	2.9	2.9
250	1.7	0.8
300	1.7	

■EBR-05G

导程2

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	23.3	23.3
20	23.3	23.3
25	23.3	23.3
40	23.3	23.3
50	23.3	16.7
60	23.3	16.7
70	18.3	11.7
90	11.7	3.3

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	14.0	14.0
50	14.0	14.0
100	12.5	10.0
150	7.5	5.8
200	4.2	2.5
250	2.5	

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	7.0	6.7
100	7.0	6.7
200	5.8	5.0
250	1.7	0.4
300	1.7	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
0	2.9	1.7
100	2.9	1.7
300	2.9	1.7
400	2.1	1.3
500	1.3	

■EBR-08G

导程5

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
6	55.0	55.0
25	55.0	55.0
50	35.0	35.0
75	21.7	21.7
100	3.3	3.3
125	3.3	3.3

导程10

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
12	23.3	20.0
50	23.3	20.0
100	8.3	8.3
150	1.7	1.7
200	1.3	1.3
225	1.3	0.8
250	1.3	

导程20

速度 (mm/s)	直接安装 加减速度(G) 0.3	折回安装 加减速度(G) 0.3
25	10.0	8.3
100	10.0	8.3
200	6.7	6.7
300	1.7	1.7

维护部件

■维护部件（马达单元）

※ 仅限ECR时更换马达单元，ECG除外。

	型号	适用机种	
无刹车	EBS-04ME-MOTORUNIT-N	EBR-04ME	无刹车
无刹车	EBS-04MR-MOTORUNIT-N	EBR-04MR/D/L	无刹车
无刹车	EBS-05ME-MOTORUNIT-N	EBR-05ME	无刹车
无刹车	EBS-05MR-MOTORUNIT-N	EBR-05MR/D/L	无刹车
无刹车	EBS-08ME-MOTORUNIT-N	EBR-08ME	无刹车
无刹车	EBS-08MR-MOTORUNIT-N	EBR-08MR/D/L	无刹车
有刹车	EBS-04ME-MOTORUNIT-B	EBR-04ME	有刹车
有刹车	EBS-04MR-MOTORUNIT-B	EBR-04MR/D/L	有刹车
有刹车	EBS-05ME-MOTORUNIT-B	EBR-05ME	有刹车
有刹车	EBS-05MR-MOTORUNIT-B	EBR-05MR/D/L	有刹车
有刹车	EBS-08ME-MOTORUNIT-B	EBR-08ME	有刹车
有刹车	EBS-08MR-MOTORUNIT-B	EBR-08MR/D/L	有刹车

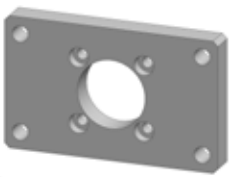
■维护部件/马达安装方向：右、下、左折回安装用（正时皮带）

型号	适用机种
EBS-04MR-BELT	EBR-04※R/D/L
EBS-05MR-BELT	EBR-05※R/D/L
EBS-08MR-BELT	EBR-08※R/D/L

■维护部件（润滑油加注嘴）

型号	适用机种
EBS-NOZZLE	全部机种

■维护部件（法兰）

型号 	适用机种
EBR-04-FA	EBR-04※
EBR-05-FA	EBR-05※
EBR-08-FA	EBR-08※

ECR

控制器

CONTENTS

产品简介	卷头
● 规格、型号表示、外形尺寸图、系统构成	94
・并行I/O（PIO）	96
・IO-Link	100
・CC-Link	101
・EtherCAT	102
・电缆	103
・相关部件	104
⚠使用注意事项	118

控制器

ECR Series

EBS-M、EBR-M、FLSH、FLCR、FGRC用控制器

型号表示方法

ECR-MNNN3B - NP A 02

Ⓐ Ⓑ Ⓒ

Ⓐ 接口规格	
NP	并行I/O（NPN、PNP通用）
LK	IO-Link
CL	CC-Link
EC	EtherCAT

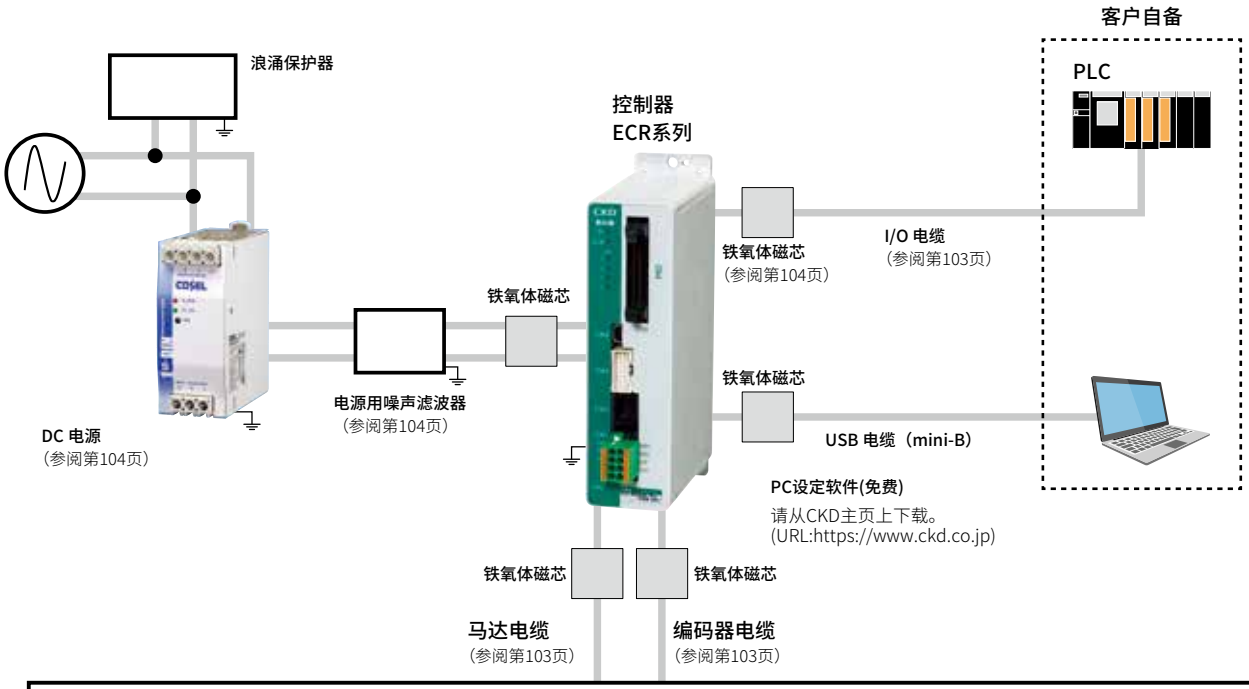
Ⓑ 安装方式	
A	标准安装
D	DIN导轨安装

Ⓒ IO电缆长度 ※1	
00	无
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m

※1　接口规格未选择“并行I/O”时，请选择“无”。

EAR对象品（EAR99组装品）

系统构成



可连接执行器

EBS-M系列
（第1页）

EBR-M系列
（第47页）

FLSH系列
（样本编号：CC-1444C）

FLCR系列
（样本编号：CC-1444C）

FGRC系列
（样本编号：CC-1444C）

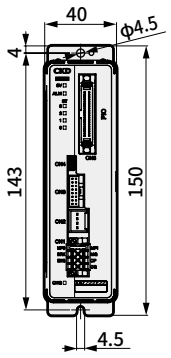
※　关于噪声滤波器、浪涌保护器、铁氧体磁芯的安装、配线方法，请参阅使用说明书。

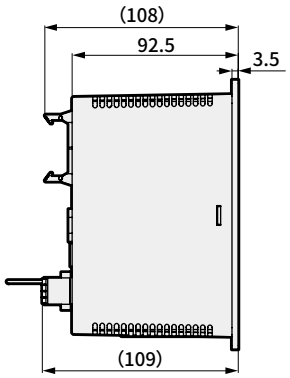
一般规格

项 目		内 容						
适用执行器		EBS-M/EBR-M			FLSH/FLCR/FGRC			
适用马达功率		□35	□42	□56	□20	□25	□25L	□35
设定工具		PC设定软件　(S-Tools) 连接电缆：USB电缆(mini-B)						
外部接口	并行I/O规格	DC24V±10%、输入输出最多各16点、电缆长度　最长10m						
	现场网络规格	IO-Link、CC-Link、EtherCAT						
指示灯		伺服ON/OFF确认用LED、报警状态确认用LED 状态确认用LED、通信状态确认用LED(根据各接口规格)						
电源电压	控制电源	DC24V±10% 或 DC48V±10%						
	动力电源	DC24V±10% 或 DC48V±10%						
消耗电流	控制电源	0.6A以下						
	动力电源	2.8A以下	3.7A以下	6.1A以下	1.1A以下	2.1A以下	3.2A以下	3.0A以下
马达部瞬间最大电流		4.0A以下	5.2A以下	8.6A以下	1.5A以下	3.0A以下	4.5A以下	4.2A以下
刹车消耗电流		0.4A以下						
绝缘电阻		DC500V时10MΩ以上						
耐电压		AC500V　1分钟						
使用环境温度		0～40°C　不得冻结						
使用环境湿度		35～80%RH　不得结露						
保存环境温度		−10～50°C　不得冻结						
保存环境湿度		35～80%RH　不得结露						
使用环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘						
防护等级		IP20						
重量		约400g(标准安装) 约430g(DIN导轨安装)						

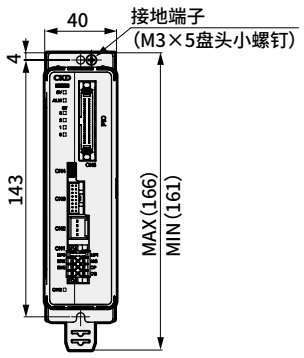
外形尺寸图

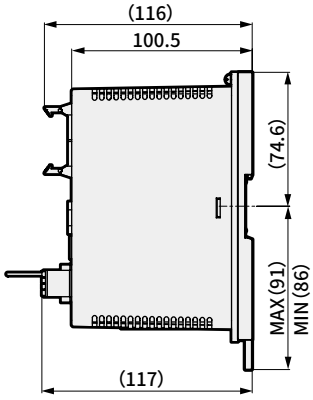
● 标准安装(ECR-MNNN3B-□A□)





● DIN导轨安装(ECR-MNNN3B-□D□)



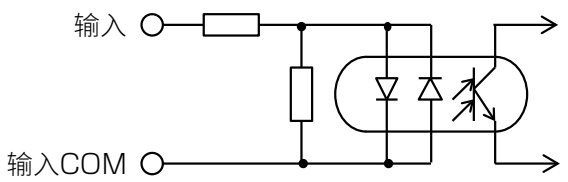


并行I/O（PIO）输入输出回路

输入规格

项 目	ECR-MNNN3B-NP□□
输入点数	16点
输入电压	DC24V±10%
输入电流	3.7mA/点
ON电压	19V以上
OFF电流	0.2mA以下

输入回路

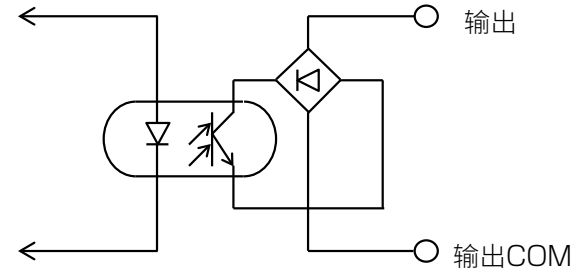


输入无极性。
（输入COM的＋、－均可使用）

输出规格

项 目	ECR-MNNN3B-NP□□
输出点数	16点
负载电压	DC24V±10%
负载电流	20mA以下/点
内部电压降	3V以下
泄漏电流	0.1mA以下
输出短路保护回路	有
连接负载	PLC等

输出回路



输出无极性。
（输出COM的＋、－均可使用）

并行I/O（PIO）动作模式

控制器有以下9种动作模式。
请使用PC设定软件设定符合用途的动作模式。初始设定为“64点模式”。

动作模式	定位点数	概 要
64点模式	64点	・移动中输出 ・区域输出：2点 ・点区域输出：1点
128点模式	128点	・移动中输出 ・选择输出：2点（点区域、区域1、区域2、移动中）
256点模式	256点	・选择输出：2点（点区域、区域1、区域2、移动中）
512点模式	512点	・选择输出：1点（点区域、区域1、区域2、移动中）
示教64点模式	64点	・JOG（INCH）移动开始输入 ・选择输出：2点（点区域、区域1、区域2、移动中） ・移动中输出
简易7点模式	7点	・移动中输出 ・区域输出：2点
电磁阀模式 2位双电控型	2点	・开关输出：2点 ・移动中输出 ・点区域输出：1点 ・区域输出：2点
电磁阀模式 3位双电控型	2点	・开关输出：2点 ・移动中输出 ・点区域输出：1点 ・区域输出：2点
电磁阀模式 单电控型	2点	・开关输出：2点 ・移动中输出 ・点区域输出：1点 ・区域输出：2点

并行I/O（PIO）信号简称一览表

输入信号

简称	名称	简称	名称
PST	点移动开始	JIM	JOG/INCH（－）移动开始
PSB※	点编号选择Bit※	JIP	JOG/INCH（＋）移动开始
OST	原点复位开始	INCH	INCH选择
SVON	伺服ON	P※ST	点编号※移动开始
ALMRST	报警复位	V1ST	电磁阀移动指令1
STOP	停止	V2ST	电磁阀移动指令2
PAUSE	暂停	VST	电磁阀移动指令
WRST	写入开始		
TEACH	示教选择		

输出信号

简称	名称	简称	名称
PEND	点移动完成	ALM	报警
PCB※	点编号确认Bit※	WARN	警告
ACB※	报警确认Bit※	READY	运行准备完成
PZONE	点区域	WREND	写入完成
MOVE	移动中	TEACHS	示教状态
ZONE1	区域1	P※END	点编号※移动完成
ZONE2	区域2	SW1	开关1
OEND	原点复位完成	SW2	开关2
SONS	伺服ON状态		

并行I/O（PIO）动作模式和信号分配

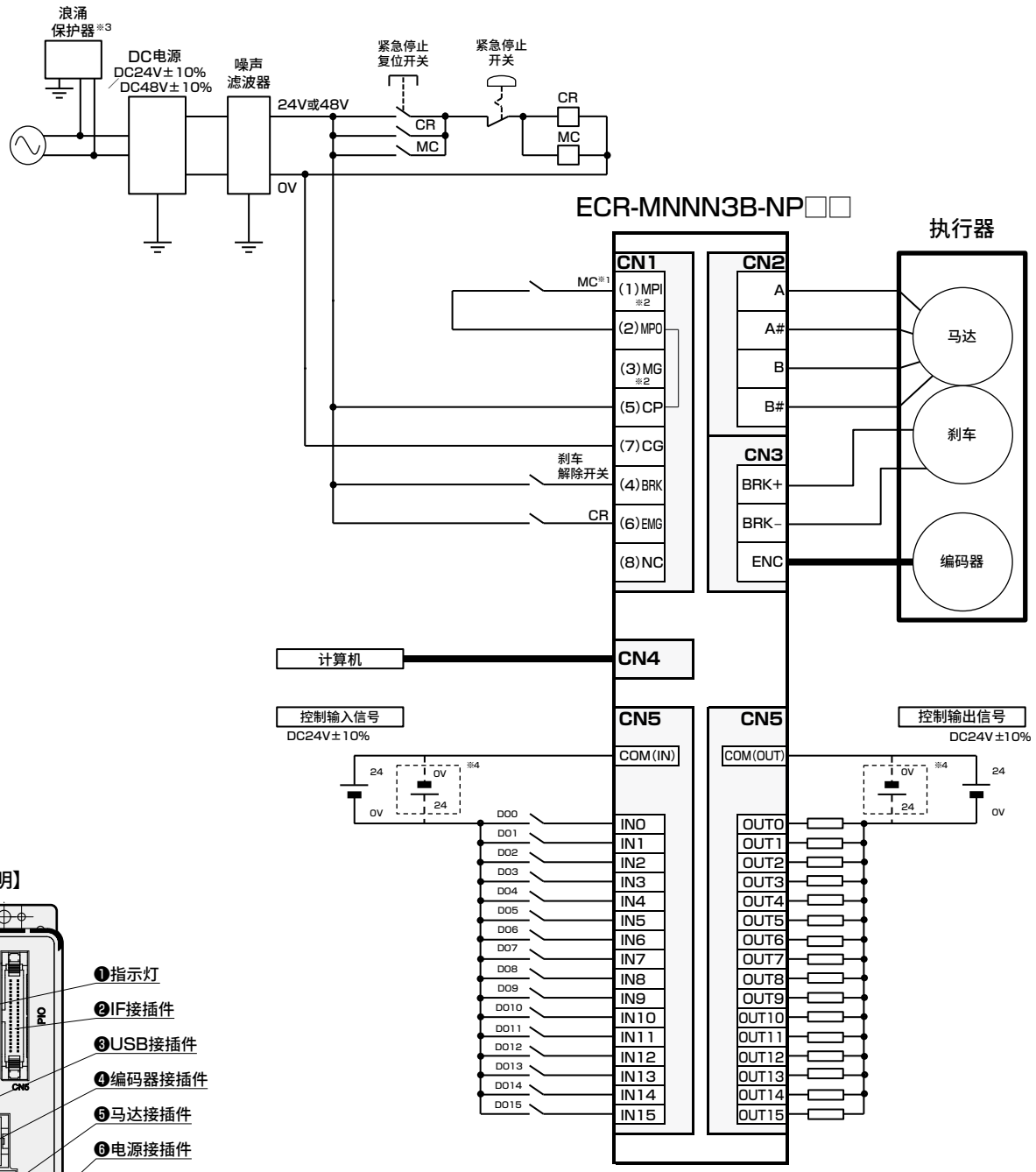
基于动作模式的信号分配如下图所示。

动作模式		64点模式	128点模式	256点模式	512点模式	示教64点模式	简易7点模式	电磁阀模式 2位双电控型	电磁阀模式 3位双电控型	电磁阀模式 单电控型
定位点数		64	128	256	512	64	7	2	2	2
输入	IN0	PSB0	PSB0	PSB0	PSB0	PSB0	P1ST	V1ST	V1ST	—
	IN1	PSB1	PSB1	PSB1	PSB1	PSB1	P2ST	V2ST	V2ST	VST
	IN2	PSB2	PSB2	PSB2	PSB2	PSB2	P3ST	—	—	—
	IN3	PSB3	PSB3	PSB3	PSB3	PSB3	P4ST	—	—	—
	IN4	PSB4	PSB4	PSB4	PSB4	PSB4	P5ST	—	—	—
	IN5	PSB5	PSB5	PSB5	PSB5	PSB5	P6ST	—	—	—
	IN6	—	PSB6	PSB6	PSB6	TEACH	P7ST	—	—	—
	IN7	—	—	PSB7	PSB7	JIM	—	—	—	—
	IN8	—	—	—	PSB8	JIP	—	—	—	—
	IN9	—	—	—	—	INCH	—	—	—	—
	IN10	PST	PST	PST	PST	PST/ WRST	—	—	—	—
	IN11	OST	OST	OST	OST	OST	OST	OST	OST	OST
	IN12	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON
	IN13	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST
	IN14	STOP#	STOP#	STOP#	STOP#	STOP#	STOP#	—	—	—
	IN15	PAUSE#	PAUSE#	PAUSE#	PAUSE#	PAUSE#	PAUSE#	—	—	—
输出	OUT0	PCB0/ ACB0	PCB0/ ACB0	PCB0/ ACB0	PCB0/ ACB0	PCB0/ ACB0	P1END	P1END	P1END	P1END
	OUT1	PCB1/ ACB1	PCB1/ ACB1	PCB1/ ACB1	PCB1/ ACB1	PCB1/ ACB1	P2END	P2END	P2END	P2END
	OUT2	PCB2/ ACB2	PCB2/ ACB2	PCB2/ ACB2	PCB2/ ACB2	PCB2/ ACB2	P3END	—	—	—
	OUT3	PCB3/ ACB3	PCB3/ ACB3	PCB3/ ACB3	PCB3/ ACB3	PCB3/ ACB3	P4END	—	—	—
	OUT4	PCB4	PCB4	PCB4	PCB4	PCB4	P5END	SW1	SW1	SW1
	OUT5	PCB5	PCB5	PCB5	PCB5	PCB5	P6END	SW2	SW2	SW2
	OUT6	PZONE	PCB6	PCB6	PCB6	TEACHS	P7END	—	—	—
	OUT7	MOVE	MOVE	PCB7	PCB7	MOVE	MOVE	MOVE	MOVE	MOVE
	OUT8	ZONE1	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	PCB8	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	ZONE1	ZONE1	ZONE1	ZONE1
	OUT9	ZONE2	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE	ZONE2	ZONE2	ZONE2	ZONE2
	OUT10	PEND	PEND	PEND	PEND	PEND/ WREND	PZONE	PZONE	PZONE	PZONE
	OUT11	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND
	OUT12	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS
	OUT13	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#
	OUT14	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#	WARN#
	OUT15	READY	READY	READY	READY	READY	READY	READY	READY	READY

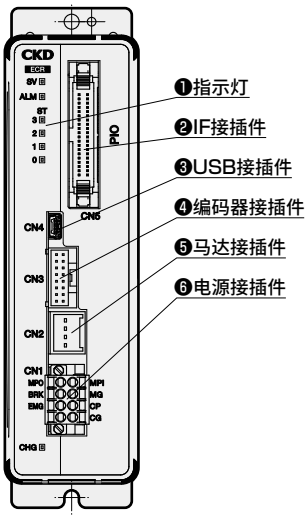
※ #为负逻辑的信号。

并行I/O连接图（ECR-MNNN3B-NP※※）

【PIO型】



【面板说明】



※1　为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
　　请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
　　（出厂时使用跳线连接。）
※2　使用MPI及MG端子，可将马达电源与控制电源分离。
※3　需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。
※4　也可反转极性进行使用。

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/4-STF-3,5	菲尼克斯电气

现场网络的动作模式说明

动作模式	概要
PIO模式 (PIO)	可使用点动动作，与并行I/O规格一样可通过动作模式(PIO)变更输入输出的信号分配。但是，无法通过PLC选择直接动作，从而设定直接动作时的运行条件。 此外，无法进行参数的读写，也无法使用监控功能。 具体项目请参阅下表。
简易直接模式 (SDP)	通过切换直接移动选择，可实现512点的点动动作和从PLC任意设定目标位置，选择并使用要驱动的直接动作。 还可进行参数的读写，并且能使用监控功能。 具体项目请参阅下表。
全直接模式 (FDP)	通过切换直接移动选择，可实现512点的点动动作和从PLC任意设定运行条件，选择并使用要驱动的直接动作。 还可进行参数的读写，并且能使用监控功能。 具体项目请参阅下表。

动作模式		PIO	SDP	FDP
参数的读取/写入		不可	可	可
直接移动选择※1		不可选择	1	1
定位点数		512	无限制	无限制
直接移动项目※2	目标位置	—	○	○
	定位宽度	—	—	○
	速度	—	—	○
	加速度	—	—	○
	减速度	—	—	○
	按压率	—	—	○
	按压距离	—	—	○
	按压速度	—	—	○
	位置指定方法	—	—	○
	动作方法	—	—	○
	停止方法	—	—	○
	加减速方法	—	—	○
监控项目※3	位置	—	○	○
	速度	—	△	▲
	电流	—	△	▲
	报警	—	△	▲

※1：直接移动选择为0时，以点数据中设定的值进行动作。因此定位点数最多为512点。
※2：○表示以从PLC设定的值动作的项目。—为以点数据中设定的值进行动作。
※3：○表示可使用所有网络随时进行监控的项目。—表示无法监控的项目。
使用IO-Link、CC-Link时仅可从△中选择1项进行监控，使用EtherCAT时可同时监控△表示的所有项目。
使用IO-Link时仅可从▲中选择1项进行监控，使用CC-Link、EtherCAT时可同时监控▲表示的所有项目。

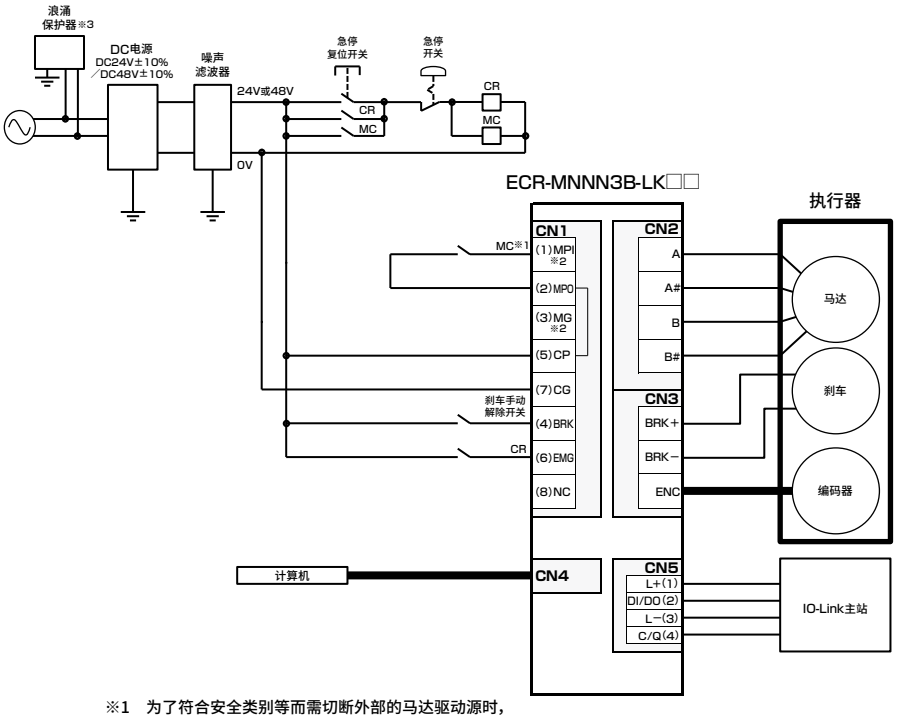
IO-Link规格和连接图（ECR-MNNN3B-LK※※）

【通信规格】

项 目	规 格
通信协议版本	V1.1
传输速度	COM3（230.4kbps）
端口	Class A
进程数据长度（输入）PD（in）数据长度	PIO模式：2字节
	简易直接模式：9字节
	全直接模式：9字节
进程数据长度（输出）PD（out）数据长度	PIO模式：2字节
	简易直接模式：7字节
	全直接模式：22字节
最小循环时间	PIO模式：1ms
	简易直接模式：2ms
	全直接模式：2.5ms
监控功能	位置、速度、电流、报警

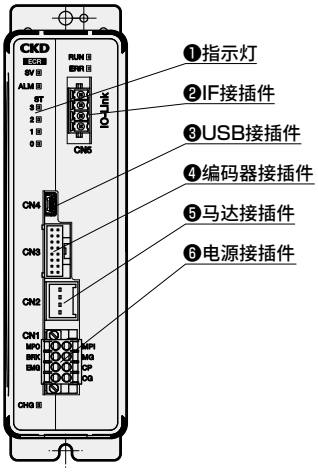
※ 可监控的项目因模式而异。
详情请参阅第99页。

【IO-Link型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。（出厂时使用跳线连接。）
※2 使用MPI及MG端子，可将马达电源与控制电源分离。
※3 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

【面板说明】



来自主站的循环数据

PD (out)	bit	全直接模式 信号名称
0	7	暂停#
	6	停止#
	5	报警复位
	4	伺服ON
	3	原点复位开始
	2	点移动开始
	1	—
	0	点编号选择Bit8
1	7～0	点编号选择Bit7～0
2	7	—
	6	—
	5～4	旋转方向
	3～1	监控编号
	0	直接移动选择
3～6	7～0	位置
7～8	7～0	定位宽度
9～10	7～0	速度
11	7～0	加速度
12	7～0	减速度
13	7～0	按压率
14	7～0	按压速度
15～18	7～0	按压距离
19～20	7～0	增益倍率
21	7	位置指定方法
	6～5	动作方法
	4～3	加减速方法
	2～0	停止方法

来自控制器的循环数据

PD (in)	bit	全直接模式 信号名称
0	7	运行准备完成
	6	警告#
	5	报警#
	4	伺服ON状态
	3	原点复位完成
	2	点移动完成
	1	—
	0	点编号确认Bit8
1	7～0	点编号确认Bit7～0
2	7～5	—
	4	区域2
	3	区域1
	2	移动中
	1	点区域
	0	直接移动状态
3～6	7～0	位置（监控值）
7～8	7～0	监控值

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。
※ #表示负逻辑的信号。

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/4-STF-3,5	菲尼克斯电气
IO-Link接插件	FMC1,5/4-ST-3,5-RF	菲尼克斯电气

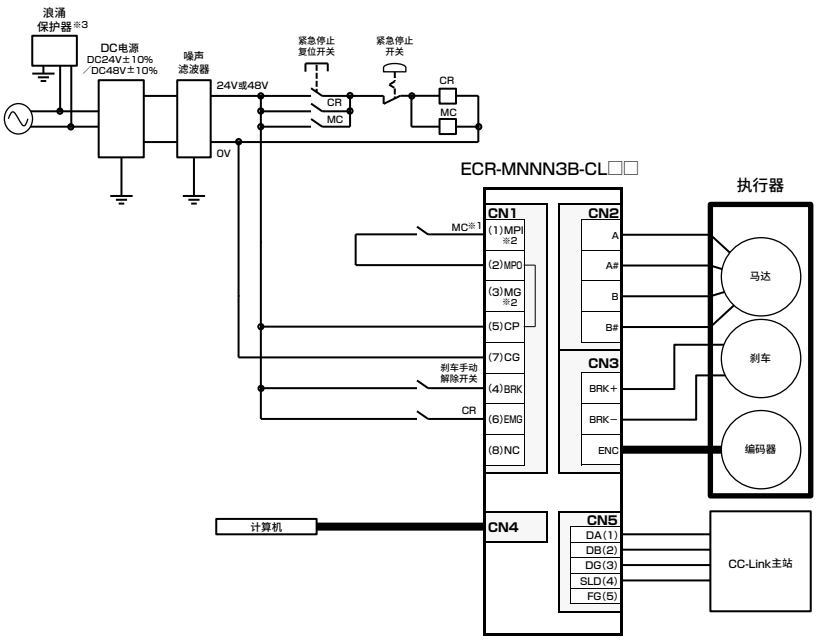
CC-Link规格和连接图(ECR-MNNN3B-CL※※)

【通信规格】

项 目	规 格
CC-Link版本	Ver. 1.10
站类型	远程设备站
远程站号	1～64(根据参数设定进行设定)
动作模式和占有站数	PIO模式(占有1站)
	简易直接模式(占有2站)
	全直接模式(占有4站)
远程输入输出点数	PIO模式：各32点
	简易直接模式：各64点
	全直接模式：各128点
远程寄存器输入输出	PIO模式：各4字
	简易直接模式：各8字
	全直接模式：各16字
通讯速度	10M／5M／2.5M／625k／156kbps(根据参数设定选择)
连接电缆	支持CC-Link Ver. 1.10的电缆(带屏蔽的3芯双绞电缆)
连接台数	仅连接远程设备站时最多42台
监控功能	位置、速度、电流、报警

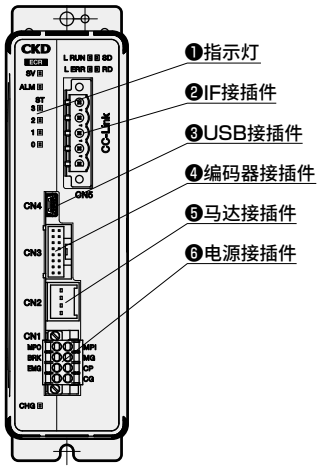
※ 可监控的项目因模式而异。
详情请参阅第99页。

【CC-Link型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。(出厂时使用跳线连接。)
※2 使用MPI及MG端子，可将马达电源与控制电源分离。
※3 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

【面板说明】



来自主站的循环数据

设备No.	全直接模式 信号名称
RYn0 ～ RYnF	PIO输入信号(根据并行I/O信号分配)
RY(n+1)0 ～ RY(n+1)3	—
RY(n+1)4	数据请求
RY(n+1)5	数据R/W选择
RY(n+1)6 ～ RY(n+1)B	—
RY(n+1)C	监控请求
RY(n+1)D	—
RY(n+1)E	
RY(n+1)F	直接移动选择
RY(n+2)0 ～ RY(n+7)9	—
RY(n+7)A	错误复位请求标记
RY(n+7)B ～ RY(n+7)F	—

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。

来自控制器的循环数据

设备No.	全直接模式 信号名称
RXn0 ～ RXnF	PIO输出信号(根据并行I/O信号分配)
RX(n+1)0 ～ RX(n+1)3	数据响应
RX(n+1)4	数据完成
RX(n+1)5	数据写入状态
RX(n+1)6	—
RX(n+1)7	
RX(n+1)8 ～ RX(n+1)B	监控响应
RX(n+1)C	监控完成
RX(n+1)D	—
RX(n+1)E	
RX(n+1)F	直接移动状态
RX(n+2)0	点区域
RX(n+2)1	移动中
RX(n+2)2	区域1
RX(n+2)3	区域2
RX(n+2)4 ～ RX(n+7)9	—
RX(n+7)A	错误状态标记
RX(n+7)B	远程Ready标记
RX(n+7)C ～ RX(n+7)F	—

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/4-STF-3,5	菲尼克斯电气
CC-Link接插件	MSTB2,5/5-STF-5,08ABGYAU	菲尼克斯电气

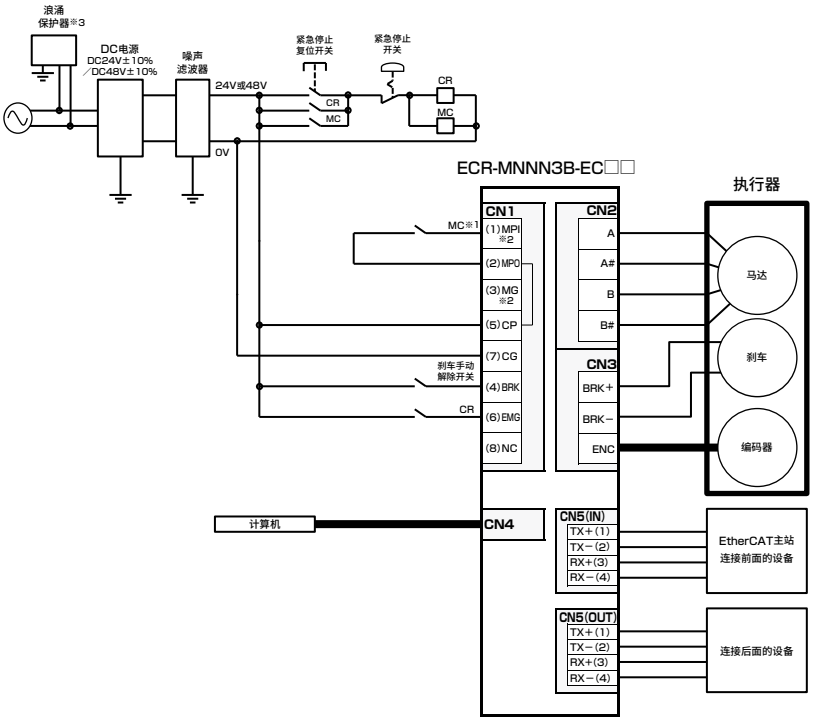
EtherCAT规格和连接图（ECR-MNNN3B-EC※※）

【通信规格】

项 目	规 格
通讯速度	100Mbps （快速以太网、全双工）
进程数据	可变PDO映射
最大PDO数据长度	RxPDO：64byte/ TxPDO：64byte
站别名	0～65535 （用参数进行设置）
连接电缆	支持EtherCAT的电缆 （推荐使用CAT5e以上的双绞电缆 （与铝带编织的双层屏蔽））
节点地址	主站自动分配
监控功能	位置、速度、电流、报警

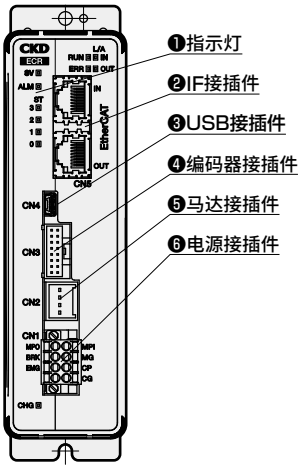
※ 可监控的项目因模式而异。
详情请参阅第99页。

【EtherCAT型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
（出厂时使用跳线连接。）
※2 使用MPI及MG端子，可将马达电源与控制电源分离。
※3 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

【面板说明】



来自主站的进程数据

Index	Sub Index	bit	全直接模式 信号名称
0x2001	0x01	0～15	PIO输入信号 （根据并行I/O信号分配）
		16～31	—
	0x02	0～3	—
		4	数据请求
		5	数据R/W选择
		6～11	—
		12	监控请求
		13	—
		14	—
		15	直接移动选择
		16～31	—

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。

来自控制器的进程数据

Index	Sub Index	bit	全直接模式 信号名称
0x2005	0x01	0～15	PIO输出信号 （根据并行I/O信号分配）
		16～31	—
	0x02	0～3	数据响应
		4	数据完成
		5	数据写入状态
		6	—
		7	—
		8～11	监控响应
		12	监控完成
		13	—
		14	—
		15	直接移动状态
		16	点区域
		17	移动中
		18	区域1
		19	区域2
		20～31	—

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/4-STF-3,5	菲尼克斯电气

中继电缆

● 马达电缆(固定/可动)

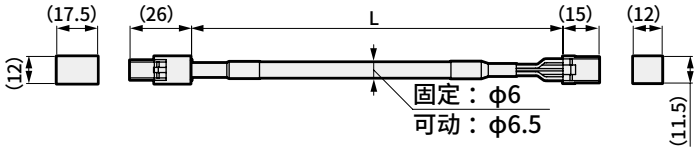
※ 执行器型号也可选择

EA-CBLM1 - S 01

Ⓐ Ⓑ

Ⓐ 电流种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

Ⓑ 电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m



● 编码器电缆(固定/可动)

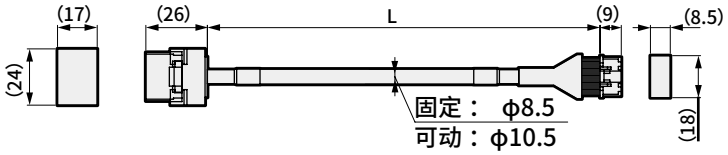
※ 执行器型号也可选择

EA-CBLE1 - S 01

Ⓐ Ⓑ

Ⓐ 电流种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

Ⓑ 电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m



I/O电缆

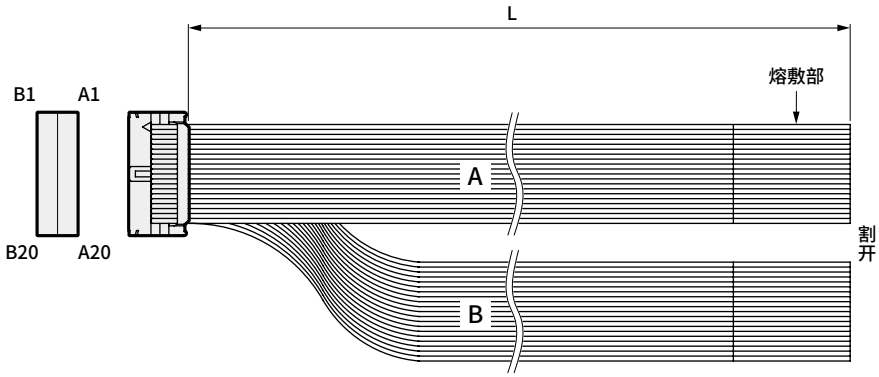
● I/O电缆

※ 并行I/O规格的控制器型号也可选择

EA-CBLNP1 - 02

Ⓐ

Ⓐ 电缆长度	
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m



相关部件型号表

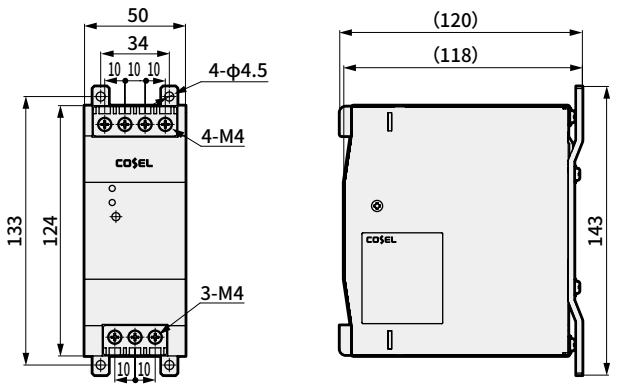
●DC电源

项目 \ 型号			EA-PWR-KHNA240F-24-N2(螺钉安装) EA-PWR-KHNA240F-24(DIN导轨安装)	EA-PWR-KHNA480F-48-N2(螺钉安装) EA-PWR-KHNA480F-48(DIN导轨安装)
厂商			科索	
厂商型号	螺钉安装		KHNA240F-24-N2	KHNA480F-48-N2
	DIN导轨安装		KHNA240F-24	KHNA480F-48
输入电压			AC85～264V 1ϕ or DC88～370V	AC85～264V 1ϕ or DC88～350V
输出	功率		240W	480W
	电压・电流		24V10A	48V 10A
	电压可变范围		22.5～28.5V	45.0～55.2V
附带功能	过电流保护		峰值电流的101% min时动作	
	过电压保护		30.0～36.0V	57.6～67.2V
	远程控制器		可	
	远程传感		—	
	其他		DC_OK显示、ALARM显示	
使用温湿度			−25～+70°C, 20～90%RH(不得结露),−40°C可启动 ※	
适用标准	安全标准	AC输入	AC输入：UL60950-1, C-UL(CSA60950-1), EN60950-1	
			通过UL508、ANSI / ISA12.12.01、ATEX认证、符合电气用品安全法 ※	
		DC输入	UL60950-1, C-UL(CSA60950-1), EN60950-1	
	噪音端子电压		符合FCC-B、VCCI-B、CISPR22-B、EN55011-B、EN55022-B标准	
	高谐波电流		符合IEC61000-3-2(A类)标准 ※	
结构	外形尺寸(W×H×D)		50×124×117mm	70×124×117mm
	重量		900g max	1,200g max
	冷却方法		自然空冷	

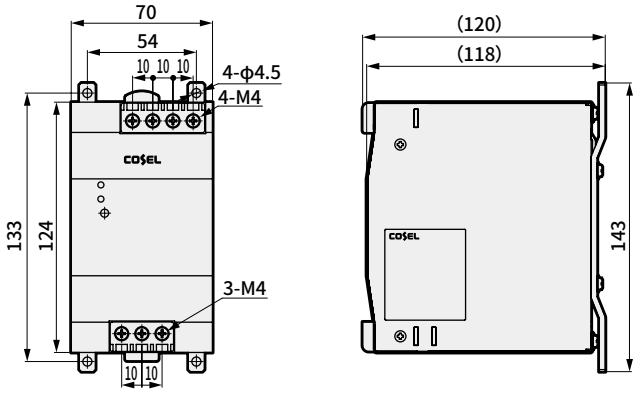
※ 详情请参阅厂商主页。
※ 厂商型号通过了CE标志、ROHS认证。

各部分名称和外形尺寸图

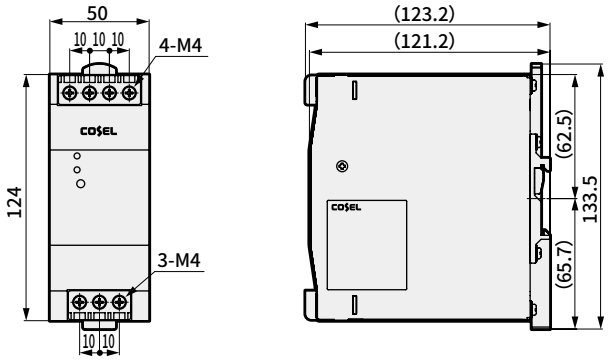
● EA-PWR-KHNA240F-24-N2(24V用螺钉安装)



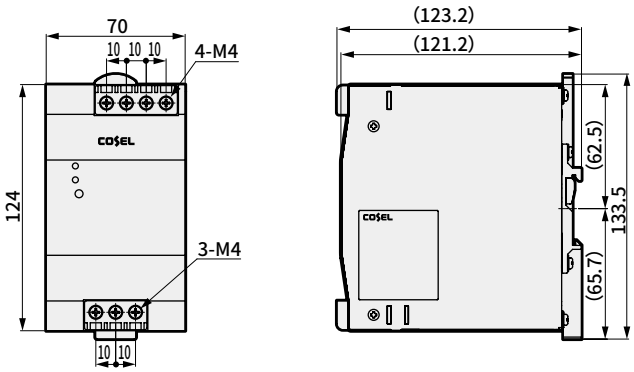
● EA-PWR-KHNA480F-48-N2(48V用螺钉安装)



● EA-PWR-KHNA240F-24(24V用DIN导轨安装)



● EA-PWR-KHNA480F-48(48V用DIN导轨安装)



● 其他部件

产品名称	型号
电源用噪声滤波器(单相・15A)	AX-NSF-NF2015A-OD
铁氧体磁芯组件(7个装)	EA-NSF-FC01-SET

※ 关于使用的铁氧体磁芯，请参阅使用说明书。

ECG-A

控制器

CONTENTS

产品简介	卷头
● 规格、型号表示、外形尺寸图、系统构成	106
・并行I/O（PIO）	108
・IO-Link	112
・CC-Link	113
・EtherCAT	114
・EtherNet/IP	115
・电缆	116
・相关部件	117
⚠使用注意事项	118

控制器

ECG-A Series

EBS-G、EBR-G用控制器

型号表示方法

ECG-ANNN30 - NP A 02

Ⓐ Ⓑ Ⓒ

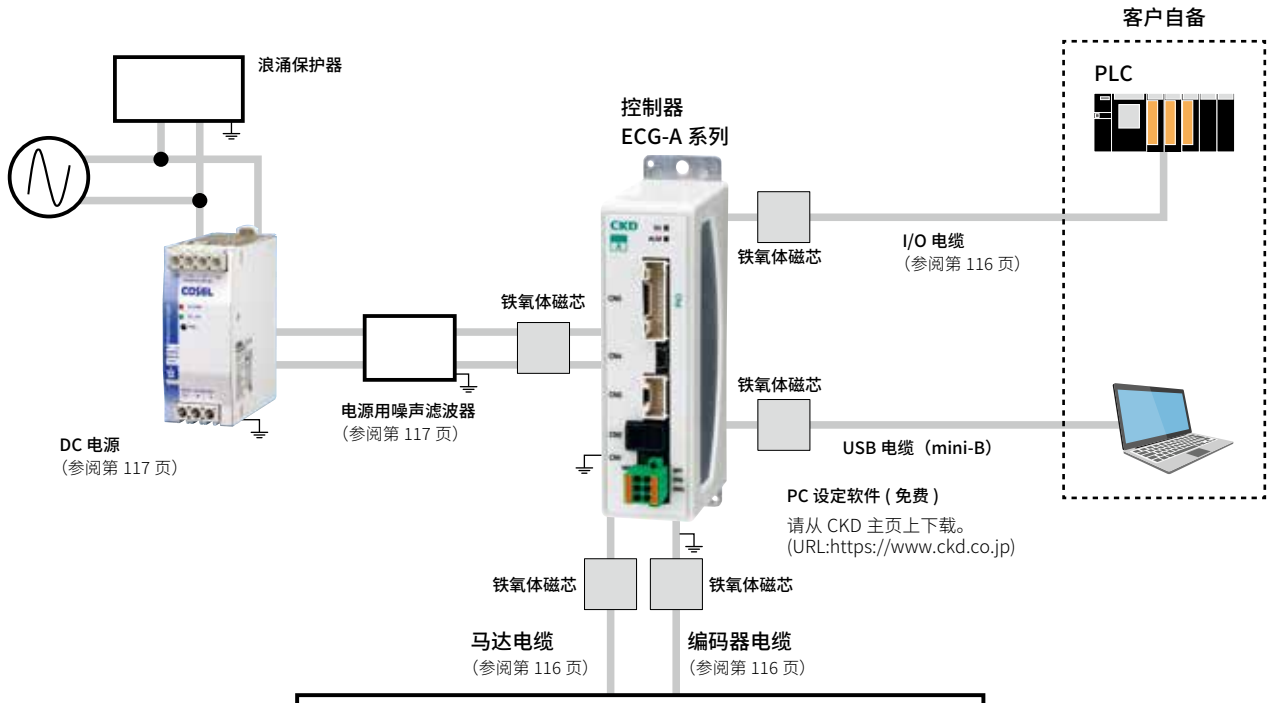
Ⓐ 接口规格	
NP	并行I/O（NPN、PNP通用）
LK	IO-Link
CL	CC-Link
EC	EtherCAT
EN	EtherNet/IP

Ⓑ 安装方式	
A	标准安装
D	DIN导轨安装

Ⓒ IO电缆长度 ※1	
00	无
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m

※1　接口规格未选择“并行I/O”时，请选择“无”。

系统构成



可连接执行器

EBS-G 系列
（第 1 页）

EBR-G 系列
（第 47 页）

※　关于噪声滤波器、浪涌保护器、铁氧体磁芯的安装、配线方法，请参阅使用说明书。

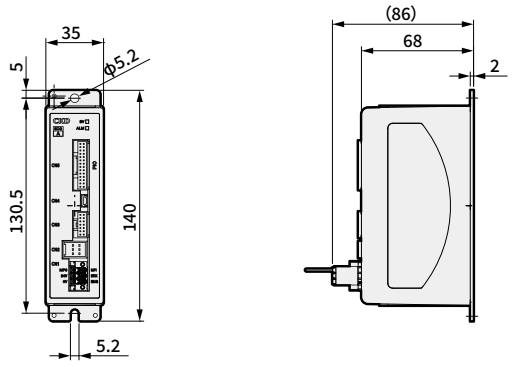
一般规格

项目		内容		
适用执行器		EBS-G/EBR-G		
适用马达功率		□35	□42	□56
设定工具		PC设定软件　(S-Tools) 连接电缆：USB电缆(mini-B)		
外部接口	并行I/O规格	DC24V±10%、输入输出最多各13点、电缆长度　最长10m		
	现场网络规格	IO-Link、CC-Link、EtherCAT、EtherNet/IP		
指示灯		SV指示灯、报警指示灯 通信状态确认用指示灯(根据各接口规格)		
电源电压	控制电源	DC24V±10%		
	动力电源	DC24V±10%		
消耗电流	控制电源	0.4A以下		
	动力电源	1.7A以下	1.9A以下	2.8A以下
马达部瞬间最大电流		2.4A以下	2.7A以下	4.0A以下
刹车消耗电流		0.4A以下		
绝缘电阻		DC500V时10MΩ以上		
耐电压		AC500V　1分钟		
使用环境温度		0～40°C　不得冻结		
使用环境湿度		35～80%RH　不得结露		
保存环境温度		−10～50°C　不得冻结		
保存环境湿度		35～80%RH　不得结露		
使用环境		无腐蚀性气体、爆炸性气体、粉尘		
防护等级		IP20		
重量	并行I/O规格	约180g(标准安装)、约210g(DIN导轨安装)		
	现场网络规格	约310g(标准安装)、约340g(DIN导轨安装)		

外形尺寸图

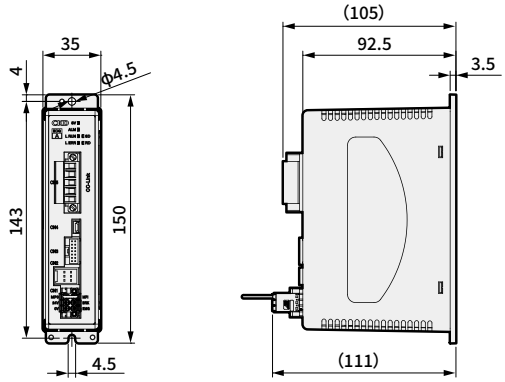
● 标准安装

ECG-ANNN30-NPA□□(并行I/O规格)



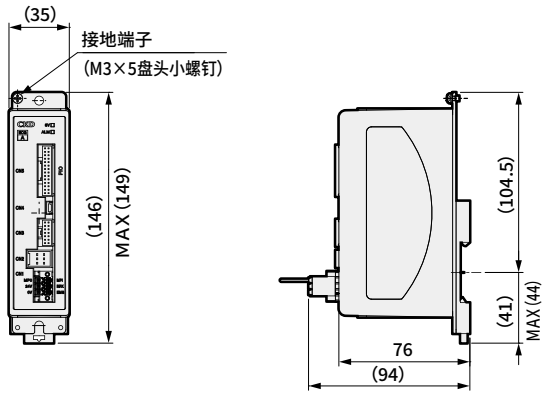
ECG-ANNN30-□□A□□(其他)

※本图为CC-Link规格的外形尺寸图。其他接口规格除了连接器部分以外，外形尺寸图相同。



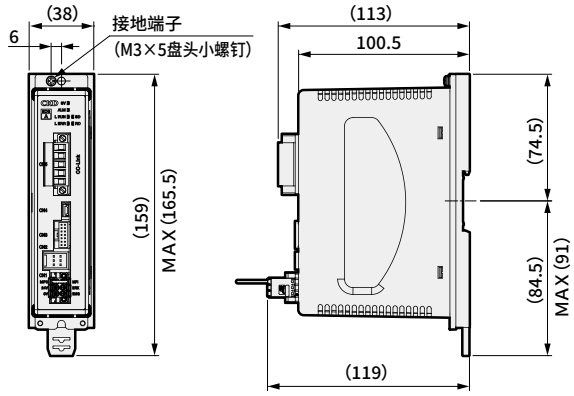
● DIN导轨安装

ECG-ANNN30-NPD□□(并行I/O规格)



ECG-ANNN30-□□D□□(其他)

※本图为CC-Link规格的外形尺寸图。其他接口规格除了连接器部分以外，外形尺寸图相同。

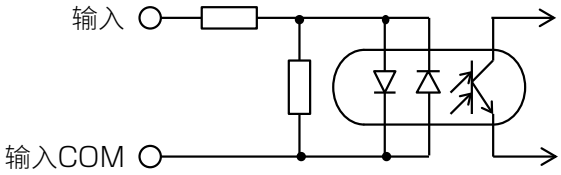


并行I/O（PIO）输入输出回路

输入规格

项 目	ECG-ANNN30-NP□□
输入点数	13点
输入电压	DC24V±10%
输入电流	4mA/点
ON时输入电压	19V以上
OFF时输入电流	0.2mA以下

输入回路

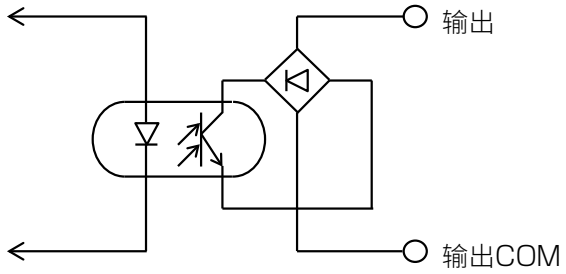


输入无极性。
（输入COM的＋、－均可使用）

输出规格

项 目	ECG-ANNN30-NP□□
输出点数	13点
负载电压	DC24V±10%
负载电流	20mA以下/点
ON时内部电压降	3V以下
OFF时泄漏电流	0.1mA以下
输出短路保护回路	有
连接负载	PLC等

输出回路



输出无极性。
（输出COM的＋、－均可使用）

并行I/O（PIO）动作模式

控制器有以下5种动作模式。
请使用PC设定软件设定符合用途的动作模式。初始设定为“64点模式”。

动作模式	定位点数	概 要
64点模式	64点	・JOG移动开始输入 ・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，软件限位超出、软件限位超出（－）、软件限位超出（＋））
简易7点模式	7点	・JOG移动开始输入 ・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，软件限位超出、软件限位超出（－）、软件限位超出（＋））
电磁阀模式 2位双电控型	2点	・SW输出：2点 ・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，软件限位超出、软件限位超出（－）、软件限位超出（＋））
电磁阀模式 3位双电控型	2点	・SW输出：2点 ・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，软件限位超出、软件限位超出（－）、软件限位超出（＋））
电磁阀模式 单电控型	2点	・SW输出：2点 ・选择输出：2点（点区域，区域1，区域2，移动，警告，软件限位超出、软件限位超出（－）、软件限位超出（＋））

并行I/O（PIO）信号简称一览表

输入信号

简称	名称	简称	名称
PST	点移动开始	JOGM	JOG（－）移动开始
PSB※	点编号选择Bit※	JOGP	JOG（＋）移动开始
OST	原点复位开始	P※ST	点编号※移动开始
SVON	伺服ON	V1ST	电磁阀移动指令1
ALMRST	报警复位	V2ST	电磁阀移动指令2
STOP	停止	VST	电磁阀移动指令

输出信号

简称	名称	简称	名称
PEND	点移动完成	SONS	伺服ON状态
PCB※	点编号确认Bit※	ALM	报警
ACB※	报警确认Bit※	WARN	警告
PZONE	点区域	READY	运行准备完成
MOVE	移动中	P※END	点编号※移动完成
ZONE1	区域1	SW1	开关1
ZONE2	区域2	SW2	开关2
OEND	原点复位完成	SLMT	软件限位超出
SLMTM	软件限位超出（－）	SLMTP	软件限位超出（＋）

并行I/O（PIO）动作模式和信号分配

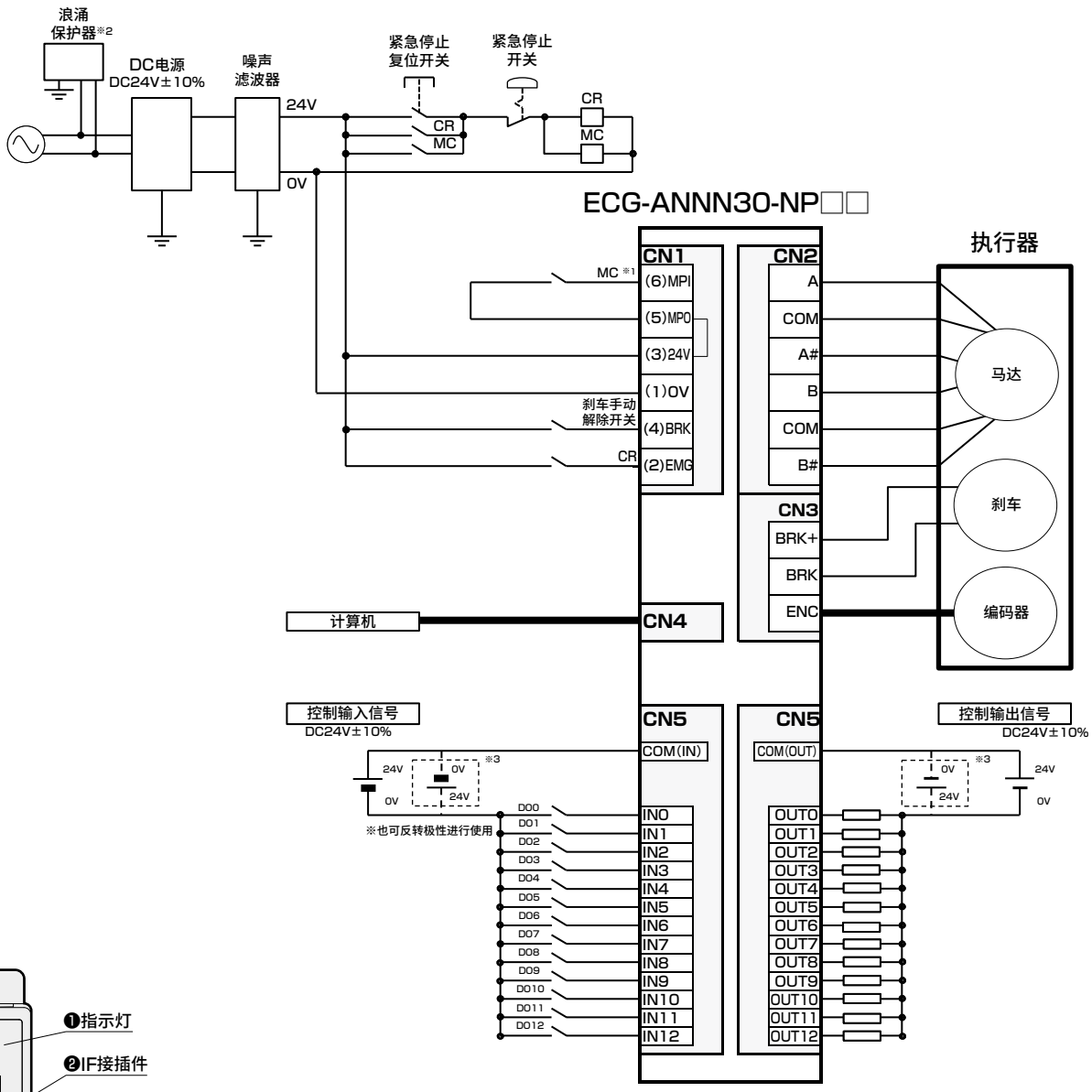
基于动作模式的信号分配如下图所示。

动作模式		64点模式	简易7点模式	电磁阀模式 2位双电控型	电磁阀模式 3位双电控型	电磁阀模式 单电控型
定位点数		64	7	2	2	2
输入	IN0	PSB0	P1ST	V1ST	V1ST	—
	IN1	PSB1	P2ST	V2ST	V2ST	VST
	IN2	PSB2	P3ST	—	—	—
	IN3	PSB3	P4ST	—	—	—
	IN4	PSB4	P5ST	—	—	—
	IN5	PSB5	P6ST	—	—	—
	IN6	PST	P7ST	—	—	—
	IN7	JOGM	JOGM	—	—	—
	IN8	JOGP	JOGP	—	—	—
	IN9	OST	OST	OST	OST	OST
	IN10	SVON	SVON	SVON	SVON	SVON
	IN11	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST	ALMRST
	IN12	STOP#	STOP#	—	—	—
输出	OUT0	PCB0/ ACB0	P1END	P1END	P1END	P1END
	OUT1	PCB1/ ACB1	P2END	P2END	P2END	P2END
	OUT2	PCB2/ ACB2	P3END	—	—	—
	OUT3	PCB3/ ACB3	P4END	—	—	—
	OUT4	PCB4	P5END	SW1	SW1	SW1
	OUT5	PCB5	P6END	SW2	SW2	SW2
	OUT6	PEND	P7END	—	—	—
	OUT7	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP
	OUT8	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP	PZONE/ ZONE1/ ZONE2/ MOVE/ WARN# SLMT/ SLMTM/ SLMTP
	OUT9	OEND	OEND	OEND	OEND	OEND
	OUT10	SONS	SONS	SONS	SONS	SONS
	OUT11	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#	ALM#
	OUT12	READY	READY	READY	READY	READY

※　#为负逻辑的信号。

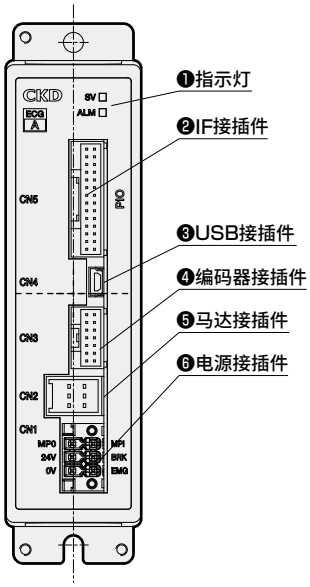
并行I/O连接图（ECG-ANNN30-NP※※）

【PIO型】



※1　为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
　　请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
　　（出厂时使用跳线连接。）
※2　需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。
※3　也可反转极性进行使用。

【面板说明】



● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/3-STF-3,5	菲尼克斯电气

现场网络的动作模式说明

动作模式	概要
PIO模式 (PIO)	可使用点动动作，与并行I/O规格一样可通过动作模式(PIO)变更输入输出的信号分配。但是，无法通过PLC选择直接动作，从而设定直接动作时的运行条件。 此外，可进行参数的读写，无法使用监控功能。 具体项目请参阅下表。
半简易直接模式 (HSDP)	仅CC-Link规格的控制器才可选择的模式。 通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定目标位置，选择并使用要驱动的直接动作。 还可有限制地使用监控功能。但是，不可进行参数的读写。 具体项目请参阅下表。
简易直接模式 (SDP)	通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定目标位置，选择并使用要驱动的直接动作。 还可进行参数的读写，并且能使用监控功能。 具体项目请参阅下表。
半直接模式 (HDP)	仅CC-Link规格的控制器才可选择的模式。 通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和有限制地从PLC任意设定运行条件，选择并使用要驱动的直接动作。 还可使用监控功能。但是，不可进行参数的读写。 具体项目请参阅下表。
全直接模式 (FDP)	通过切换直接移动选择，可实现64点的点动动作和从PLC任意设定运行条件，选择并使用要驱动的直接动作。 还可进行参数的读写，并且能使用监控功能。 具体项目请参阅下表。

动作模式		PIO	HSDP	SDP	HDP	FDP
参数的读取/写入		可	不可	可	不可	可
直接移动选择※1		不可选择	1	1	1	1
定位点数		64	无限制	无限制	无限制	无限制
直接移动项目※2	目标位置	—	○	○	○	○
	定位宽度	—	—	—	○	○
	速度	—	—	—	○	○
	加速度	—	—	—	●	○
	减速度	—	—	—	●	○
	按压率	—	—	—	○	○
	按压距离	—	—	—	○	○
	按压率	—	—	—	—	○
	位置指定方法	—	—	—	○	○
	动作方法	—	—	—	○	○
	停止方法	—	—	—	○	○
	加减速方法	—	—	—	○	○
监控项目※3	位置	—	○	○	○	○
	速度	—	○	▲	○	○
	电流	—	○	▲	○	○
	报警	—	—	▲	○	○

※1：直接移动选择为0时，以点数据中设定的值进行动作。因此定位点数最多为64点。
※2：○表示以从PLC设定的值动作的项目。—为以点数据中设定的值进行动作。
●表示以从PLC设定的值动作的项目，但仅可设定为相同的值。
※3：○表示可监控的项目。—表示无法监控的项目。仅可监控从▲中选择的1个项目。
▲用来选择监控值，显示可监控项目(CC-Link和IO-Link可监控1个数值，其他可同时监控3个数值。)

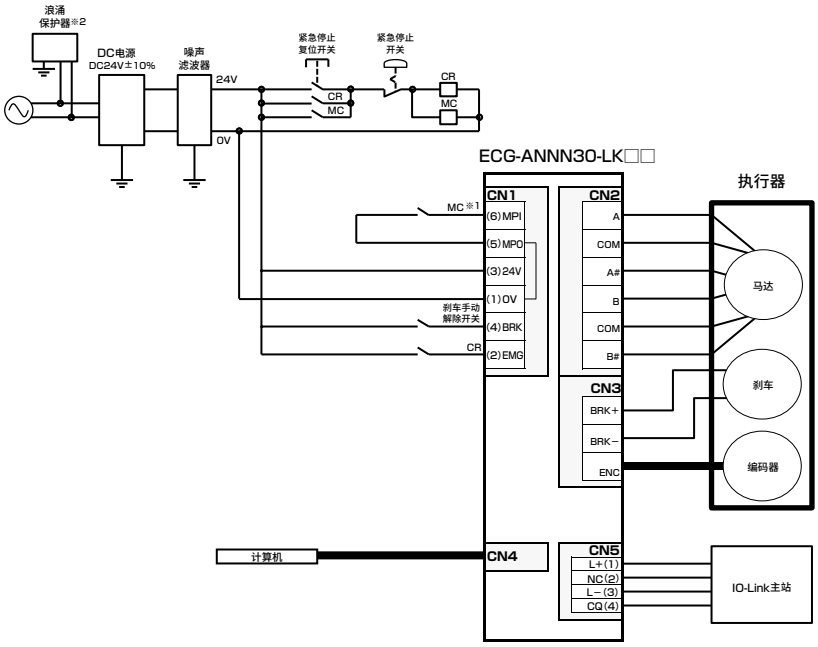
IO-Link规格和连接图（ECG-ANNN30-LK※※）

【通信规格】

项 目	规 格
通信协议 版本	V1.1
传输速度	COM3（230.4kbps）
端口	Class A
进程数据长度（输入）PD（in）数据长度	PIO模式：2字节
	简易直接模式：9字节
	全直接模式：12字节
进程数据长度（输出）PD（out）数据长度	PIO模式：2字节
	简易直接模式：7字节
	全直接模式：22字节
最小循环时间	PIO模式：1ms
	简易直接模式：1.5ms
	全直接模式：2.5ms
监控功能	位置、速度、电流、报警

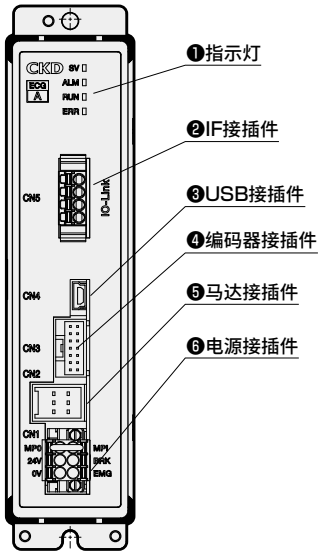
※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第111页。

【IO-Link型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
（出厂时使用跳线连接。）
※2 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

【面板说明】



来自主站的循环数据

PD (out)	bit	全直接模式 信号名称
0	7	暂停#
	6	停止#
	5	报警复位
	4	伺服ON
	3	原点复位开始
	2	点移动开始
	1	JOG/INCH（+）移动开始
	0	JOG/INCH（−）移动开始
1	7	INCH选择
	6	—
	5～0	点编号选择Bit5～0
2	7～4	—
	3～1	旋转方向（直接移动）
	0	直接移动选择
3～6	7～0	位置（直接移动）
7～8	7～0	定位宽度（直接移动）
9～10	7～0	速度（直接移动）
11	7～0	加速度（直接移动）
12	7～0	减速度（直接移动）
13	7～0	按压率（直接移动）
14	7～0	按压速度（直接移动）
15～18	7～0	按压距离（直接移动）
19～20	7～0	增益倍率（直接移动）
21	7	位置指定方法（直接移动）
	6～5	动作方法（直接移动）
	4～3	加减速方法（直接移动）
	2～0	停止方法（直接移动）

来自控制器的循环数据

PD (in)	bit	全直接模式 信号名称
0	7	运行准备完成
	6	警告#
	5	报警#
	4	伺服ON状态
	3	原点复位完成
	2	点移动完成
	1～0	—
1	7～6	—
	5～0	点编号确认Bit5～0
2	7	软件限位超出（+）
	6	软件限位超出（−）
	5	软件限位超出
	4	区域2
	3	区域1
	2	移动中
	1	点区域
	0	直接移动状态
3～6	7～0	位置（监控值）
7～8	7～0	速度（监控值）
9	7～0	电流（监控值）
10～11	7～0	报警（监控值）

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。
※ #表示负逻辑的信号。

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC 1,5/3-STF-3,5	菲尼克斯电气
IO-Link接插件	FMC1,5/4-ST-3,5-RF	菲尼克斯电气

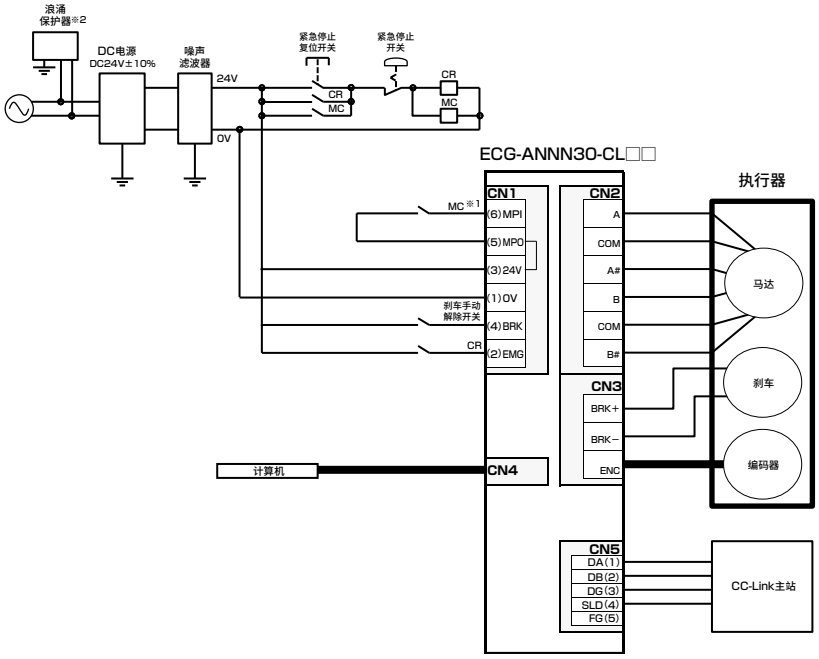
CC-Link规格和连接图(ECG-ANNN30-CL※※)

【通信规格】

项 目	规 格
CC-Link版本	Ver. 1.10
站类型	远程设备站
远程站号	1～64(根据参数设定进行设定)
动作模式和占有站数	PIO模式(占有1站)
	半简易直接模式(占有1站)
	简易直接模式(占有2站)
	半直接模式(占有2站)
	全直接模式(占有4站)
远程输入输出点数	32点×占有站数
远程寄存器输入输出	4字×占有站数
通讯速度	10M/5M/2.5M/625k/156kbps(根据参数设定选择)
连接电缆	支持CC-Link Ver. 1.10的电缆(带屏蔽的3芯双绞电缆)
连接台数	仅连接远程设备站时最多42台
监控功能	位置、速度、电流、报警

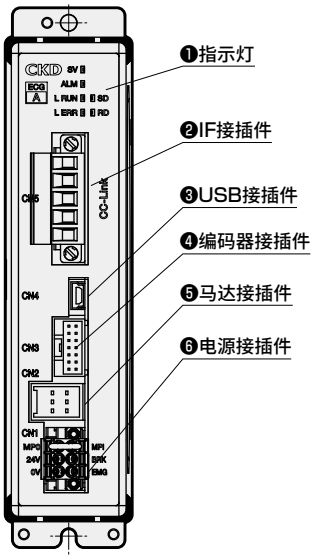
※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第111页。

【CC-Link型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。(出厂时使用跳线连接。)
※2 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

【面板说明】



来自主站的循环数据

设备No.	半简易直接模式 信号名称
RYn0	点编号选择Bit0
RYn1	点编号选择Bit1
RYn2	点编号选择Bit2
RYn3	点编号选择Bit3
RYn4	点编号选择Bit4
RYn5	点编号选择Bit5
RYn6	直接移动选择
RYn7	JOG/INCH(−)移动开始
RYn8	JOG/INCH(+)移动开始
RYn9	INCH选择
RYnA	点移动开始
RYnB	原点复位开始
RYnC	伺服ON
RYnD	报警复位
RYnE	停止#
RYnF	暂停#
RY(n+1)0 ～ RY(n+1)F	未使用

设备No.	半简易直接模式 信号名称
RWw0	位置(直接移动)
RWw1	
RWw2	—
RWw3	—

来自控制器的循环数据

设备No.	半简易直接模式 信号名称
RXn0	点编号确认Bit0
RXn1	点编号确认Bit1
RXn2	点编号确认Bit2
RXn3	点编号确认Bit3
RXn4	点编号确认Bit4
RXn5	点编号确认Bit5
RXn6	直接移动状态
RXn7	选择输出1
RXn8	选择输出2
RXn9	—
RXnA	点移动完成
RXnB	原点复位完成
RXnC	伺服ON状态
RXnD	报警#
RXnE	警告#
RXnF	运行准备完成
RX(n+1)0 ～ RX(n+1)F	未使用

设备No.	半简易直接模式 信号名称
RWr0	位置(监控值)
RWr1	
RWr2	速度(监控值)
RWr3	电流(监控值)

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。
※ # 表示负逻辑的信号。

● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC1,5/3-STF-3,5	菲尼克斯电气
CC-Link接插件	MSTB2,5/5-STF-5,08ABGYAU	菲尼克斯电气

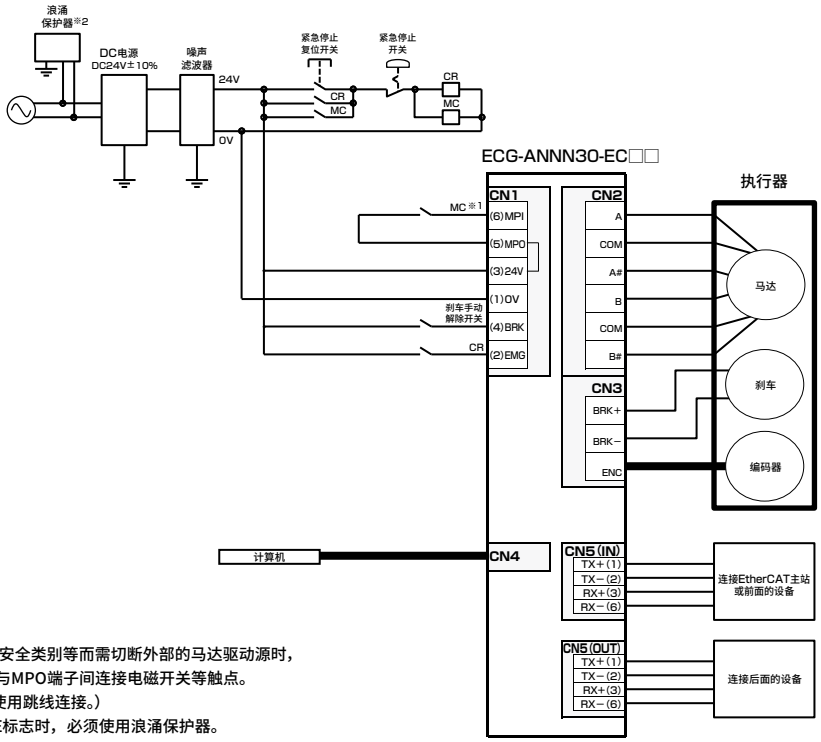
EtherCAT规格和连接图（ECG-ANNN30-EC※※）

【通信规格】

项 目	规 格
通讯速度	100Mbps （快速以太网、全双工）
进程数据	可变PDO映射
最大PDO 数据长度	RxPDO：64字节/ TxPDO：64字节
站别名	0～65535 （用参数进行设置）
连接电缆	支持EtherCAT的电缆 （推荐使用CAT5e以上的双绞电缆 （与铝带编织的双层屏蔽））
节点地址	主站自动分配
监控功能	位置、速度、电流、报警

※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第111页。

【EtherCAT型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
（出厂时使用跳线连接。）
※2 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

来自主站的循环数据

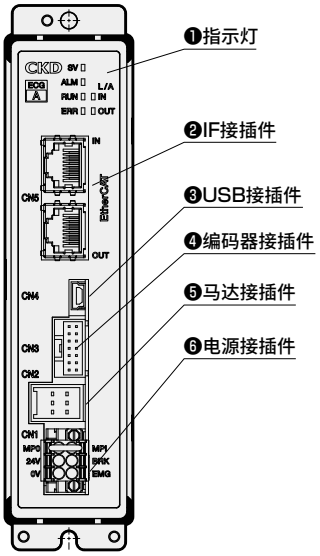
Index	Sub Index	bit	全直接模式 信号名称
0x2001	0x01	0～5	点编号选择Bit0～5
		6	—
		7	JOG/INCH（−）移动开始
		8	JOG/INCH（+）移动开始
		9	INCH选择
		10	点移动开始
		11	原点复位开始
		12	伺服ON
		13	报警复位
		14	停止#
		15	暂停#
		16～31	—
	0x02	0～3	—
		4	数据请求
		5	数据R/W选择
		6～11	—
		12	监控请求
		13～14	—
		15	直接移动选择
		16～31	—
0x2003	0x01	0～31	位置（直接移动）
	0x02	0～31	定位宽度（直接移动）
	0x03	0～31	速度（直接移动）
	0x04	0～31	加速度（直接移动）
	0x05	0～31	减速度（直接移动）
	0x06	0～31	按压率（直接移动）
	0x07	0～31	按压速度（直接移动）
	0x08	0～31	按压距离（直接移动）
	0x09	0～31	模式（直接移动）
	0x0A	0～31	增益倍率（直接移动）
	0x0B	0～31	写入数据
	0x0C	0～31	数据编号
	0x0D	0～31	监控编号1
	0x0E	0～31	监控编号2

来自控制器的循环数据

Index	Sub Index	bit	全直接模式 信号名称
0x2005	0x01	0～5	点编号确认Bit0～5
		6～9	—
		10	点移动完成
		11	原点复位完成
		12	伺服ON状态
		13	报警#
		14	警告#
		15	运行准备完成
		16～31	—
	0x02	0～3	数据响应
		4	数据完成
		5	数据写入状态
		6～7	—
		8～11	监控响应
		12	监控完成
		13～14	—
		15	直接移动状态
		16	点区域
		17	移动中
		18	区域1
		19	区域2
		20	软件限位超出
		21	软件限位超出（−）
		22	软件限位超出（+）
		23～31	—
0x2007	0x01	0～31	位置（监控值）
	0x02	0～31	速度（监控值）
	0x03	0～31	电流（监控值）
	0x04	0～31	—
	0x05	0～31	报警（监控值）
	0x06～0x0A	0～31	—
	0x0B	0～31	读取数据
	0x0C	0～31	数据（报警）
	0x0D	0～31	监控值1
	0x0E	0～31	监控值2

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。
※ #表示负逻辑的信号。

【面板说明】



● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC 1,5/3-STF-3,5	菲尼克斯电气

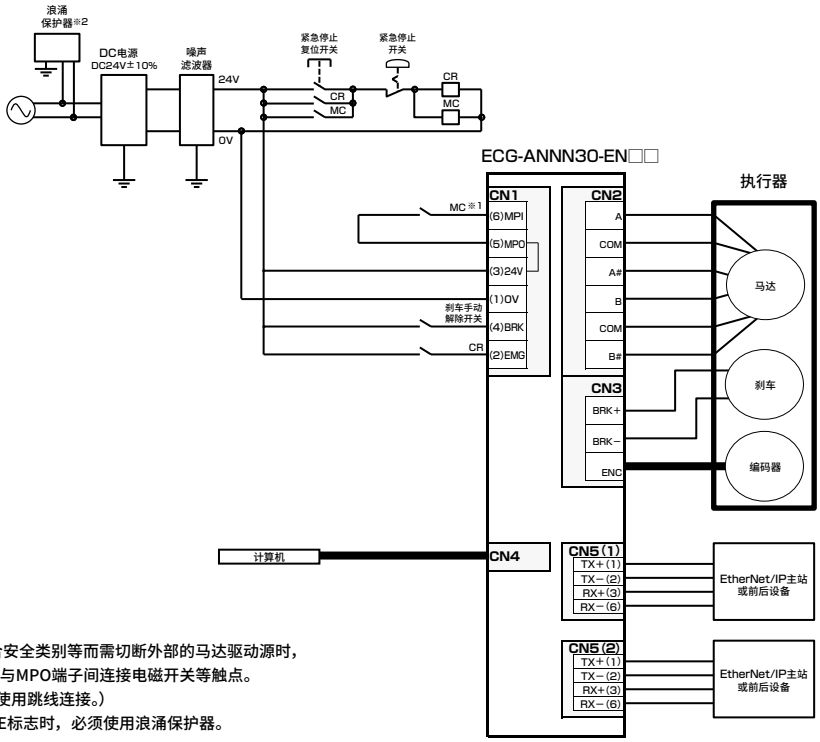
EtherNet/IP规格和连接图(ECG-ANNN30-EN※※)

【通信规格】

项 目	规 格
通信协议	EtherNet/IP
通讯速度	自动设定 (100Mbps/10Mbps、全双工/半双工)
占有字节数	输入：64字节/输出：64字节
IP地址	用参数进行设置 (0.0.0.0～255.255.255.255)通过DHCP服务器(任意地址)
RPI (分组间隔)	4ms～10000ms
连接电缆	支持EtherNet/IP的电缆 (推荐使用CAT5e以上的双绞电缆 (与铝带编织的双层屏蔽))
监控功能	位置、速度、电流、报警

※ 可监控的项目因动作模式而异。
详情请参阅第111页。

【EtherNet/IP型】



※1 为了符合安全类别等而需切断外部的马达驱动源时，
请在MPI与MPO端子间连接电磁开关等触点。
(出厂时使用跳线连接。)
※2 需对应CE标志时，必须使用浪涌保护器。

来自主站的循环数据

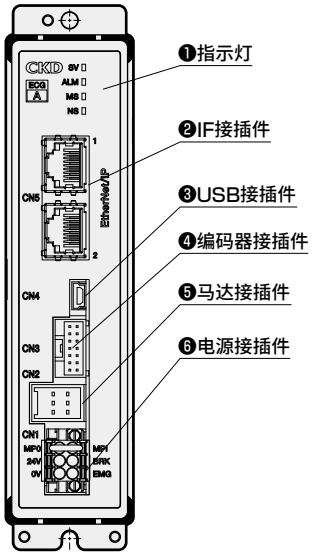
字节	bit	全直接模式 信号名称
0	0～5	点编号选择Bit0～5
	6	—
	7	JOG/INCH(−)移动开始
1	0	JOG/INCH(+)移动开始
	1	INCH选择
	2	点移动开始
	3	原点复位开始
	4	伺服ON
	5	报警复位
	6	停止#
	7	暂停#
2～3	0～7	—
4	0～3	—
	4	数据请求
	5	数据R/W选择
	6～7	—
5	0～3	—
	4	监控请求
	5～6	—
	7	直接移动选择
6～7	0～7	—
8～11	0～7	位置(直接移动)
12～15	0～7	定位宽度(直接移动)
16～19	0～7	速度(直接移动)
20～23	0～7	加速度(直接移动)
24～27	0～7	减速度(直接移动)
28～31	0～7	按压率(直接移动)
32～35	0～7	按压速度(直接移动)
36～39	0～7	按压距离(直接移动)
40～43	0～7	模式(直接移动)
44～47	0～7	增益倍率(直接移动)
48～51	0～7	写入数据
52～55	0～7	数据编号
56～59	0～7	监控编号1
60～63	0～7	监控编号2

来自控制器的循环数据

字节	bit	全直接模式 信号名称
0	0～5	点编号选择Bit0～5
	6～7	—
1	0～1	—
	2	点移动完成
	3	原点复位完成
	4	伺服ON状态
	5	报警#
	6	警告#
	7	运行准备完成
2～3	0～7	—
4	0～3	数据响应
	4	数据完成
	5	数据写入状态
	6～7	—
5	0～3	监控响应
	4	监控完成
	5～6	—
	7	直接移动状态
6	0	点区域
	1	移动中
	2	区域1
	3	区域2
	4	软件限位超出
	5	软件限位超出(−)
	6	软件限位超出(+)
	7	—
7	0～7	—
8～11	0～7	位置(监控值)
12～15	0～7	速度(监控值)
16～19	0～7	电流(监控值)
20～23	0～7	—
24～27	0～7	报警(监控值)
28～47	0～7	—
48～51	0～7	读取数据
52～55	0～7	数据(报警)
56～59	0～7	监控值1
60～63	0～7	监控值2

※ 使用其它动作模式时请参阅使用说明书。
※ #表示负逻辑的信号。

【面板说明】



● 附件

产品名称	厂商型号	厂商名称
电源接插件	DFMC 1,5/3-STF-3,5	菲尼克斯电气

中继电缆

● 马达电缆(固定/可动)

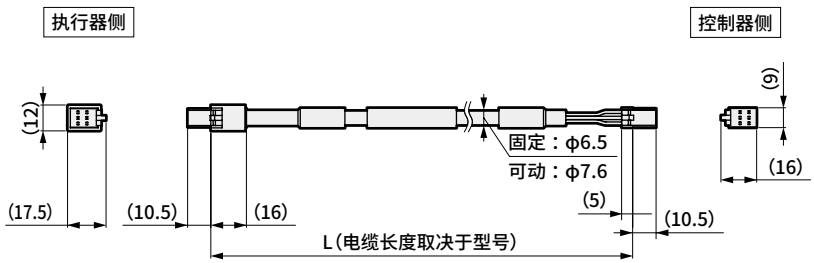
※ 执行器型号也可选择

EA-CBLM4 - S 01

Ⓐ Ⓑ

Ⓐ 电流种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

Ⓑ电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m



※ 请在全电缆弯曲半径51mm以上的状态下使用。

● 编码器电缆(固定/可动)

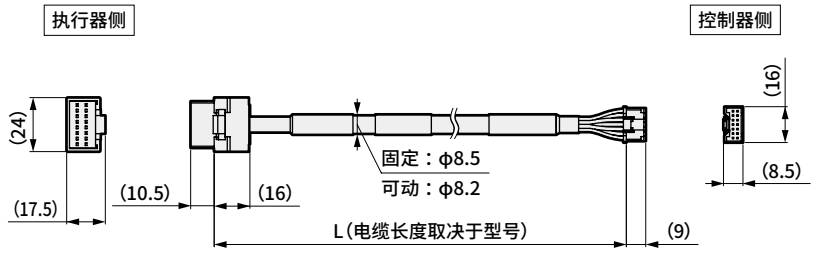
※ 执行器型号也可选择

EA-CBLE4 - S 01

Ⓐ Ⓑ

Ⓐ 电流种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

Ⓑ电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m



※ 请在全电缆弯曲半径51mm以上的状态下使用。

I/O电缆

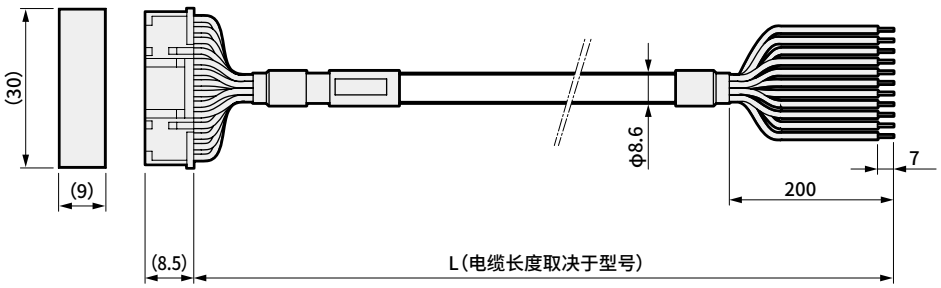
● I/O电缆

※ 并行I/O规格的控制器型号也可选择

EA-CBLNP2 - 02

Ⓐ

Ⓐ 电缆长度	
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m



相关部件型号表

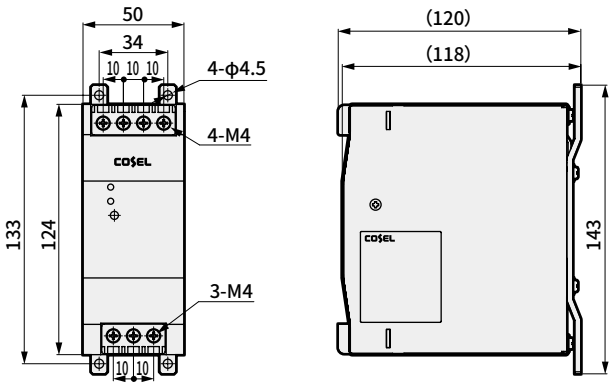
●DC电源

项目 \ 型号			EA-PWR-KHNA240F-24-N2（螺钉安装） EA-PWR-KHNA240F-24（DIN导轨安装）
厂商			科索
厂商型号	螺钉安装		KHNA240F-24-N2
	DIN导轨安装		KHNA240F-24
输入电压			AC85 ～ 264V 1ϕ or DC88 ～ 370V
输出	功率		240W
	电压・电流		24V10A
	电压可变范围		22.5～28.5V
附带功能	过电流保护		峰值电流的101% min时动作
	过电压保护		30.0～36.0V
	远程控制器		可
	远程传感		—
	其他		DC_OK显示、ALARM显示
使用温湿度			－25 ～ ＋70°C, 20～90%RH（不得结露）,－40°C可启动 ※
适用标准	安全标准	AC输入	AC输入： UL60950-1, C-UL（CSA60950-1）, EN60950-1
			通过UL508、ANSI / ISA12.12.01、ATEX认证、符合电气用品安全法 ※
		DC输入	UL60950-1, C-UL（CSA60950-1）, EN60950-1
	噪音端子电压		符合FCC-B、VCCI-B、CISPR22-B、EN55011-B、EN55022-B标准
	高谐波电流		符合IEC61000-3-2（A类）标准 ※
结构	外形尺寸（W×H×D）		50×124×117mm
	重量		900g max
	冷却方法		自然空冷

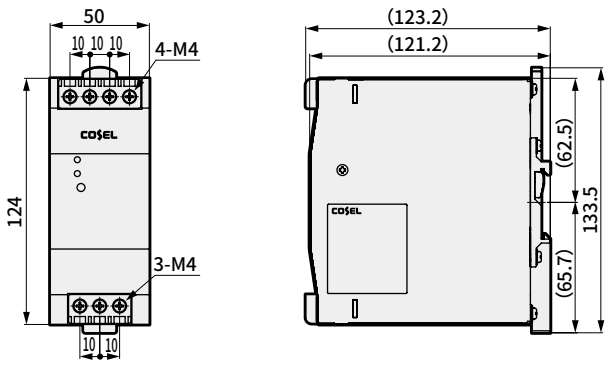
※ 详情请参阅厂商主页。
※ 厂商型号通过了CE标志、ROHS认证。

各部分名称和外形尺寸图

● EA-PWR-KHNA240F-24-N2（24V用螺钉安装）



● EA-PWR-KHNA240F-24（24V用DIN导轨安装）



● 其他部件

产品名称	型号
电源用噪声滤波器（单相・15A）	AX-NSF-NF2015A-OD

※ 关于使用的铁氧体磁芯，请参阅使用说明书。

为了安全地使用本产品

使用前请务必阅读。

使用本公司的电动执行器来设计并生产设备时，客户有义务检查并确认能保证设备的机械机构及通过对其进行电气控制而运转的整个系统的安全性，并在此基础上生产安全的设备。
为了安全地使用本公司的产品，产品的正确选择和使用、操作处理以及适当的维护保养管理都非常重要。
为了确保设备的安全性，请务必遵守警告、注意事项。
另外，请在检查并确认可保证设备安全性的基础上生产安全的设备。

警告

1 本产品是作为普通工业机械用部件而设计、生产的。
因此，必须由具有足够知识和经验的人员进行操作使用。

2 请在产品的规格范围内使用。

请勿在产品规定的范围外使用。此外，请绝对不要对产品进行改造或再加工。
另外，本产品的适用范围是作为普通工业机械用装置・部件使用，而在室外使用，以及在如下所示条件或环境的使用不属于其适用范围。
（但是，在使用前与我司进行了咨询并充分了解本公司产品规格要求时，则可以使用，但请提前采取必要的安全措施，在万一发生故障时也可避免危险。）
❶用于与核能・铁路・航空・船舶・车辆・医疗器械、饮料・食品等直接接触的设备或用途、以及娱乐设施・紧急动作（断、开等）电路・冲压机械・制动回路・安全措施等对安全性有要求的用途。
❷用于可能对人身及财产造成重大影响，尤其对安全有较高要求的用途。

3 关于与装置设计相关的安全性方面，请务必遵守行业标准、法规等。

4 在确认安全之前，切勿拆卸元件。

❶请在确认与本产品有关的所有系统安全的前提下，检查或维修机械装置。
❷停止运转后，仍有可能存在局部高温或充电部位，因此请小心操作。
❸检查或维修设备之前，请切断装置的电源和相应设备的电源，注意避免触电。

5 为防止发生事故，请遵守各产品的使用说明及注意事项。

❶示教作业和试运行时可能发生意外动作，请充分注意不要伸手触摸执行器。另外，从看不见轴体的位置进行操作时，在操作之前，请务必确认在执行器移动时也能保证安全。

6 为防止触电，请务必遵守注意事项。

❶请勿触摸控制器内部的散热器、水泥电阻及马达。
否则可能因高温而导致烫伤。请在间隔足够长的时间后，再进行检查等作业。
刚关闭电源时，在内部电容器中积累的电荷释放之前，依然会施加高电压，因此在大约3分钟之内请勿触摸。
❷进行保养、检查之前，请切断控制器的供电开关。
否则可能会由于高电压导致触电。
❸在通电状态下请勿进行接插件类的拆卸或安装。否则可能会导致误动作、故障或触电。

7 请安装过电流保护装置。

控制器的配线请根据JIS B 9960-1 ： 2008 机械类的安全－机械的电气装置- 第1 部 ： 常规要求事项，在动力用（电源接插件、电源端子台）及控制用（输入输出接插件）电源一次侧设置过电流保护元件（配线用断路器或电路保护器等）。

（摘自JIS B 9960-1 7.2.1 常规事项）
机械（电气装置）内部的回路电流可能超出构成品额定值或导体容许电流中的较小值时，必须采取过电流保护措施。关于应选择的额定值或设定值，将在7.2.10 中作出规定。

8 为防止发生事故，请遵守下述注意事项。

■本手册的安全注意事项分为“危险”、“警告”、“注意”等级。

危险：（DANGER） 误操作时可能出现死亡或重伤等危险的情况，或发生危险时的紧迫性（紧急程度）较高的限定情况。

警告：（WARNING） 误操作时可能出现死亡或重伤等危险的情况。

注意：（CAUTION） 误操作时可能出现轻伤或财产损失的危险情况。

此外，在某些情况下，“注意”事项也可能造成严重后果。
任何等级的注意事项均为重要内容，请务必遵守。

保修

1 保修期

本产品的保修期为向贵公司指定场所交付后的1年内。

2 保修范围

在上述保修期内，如果发生明显由于本公司原因导致的故障，本公司将免费提供本产品的替代品、必要的更换用零部件或者由本公司工厂进行免费维修。但是，下列情况不在保修范围内。

①在不符合产品目录、规格书、使用说明书中所记载的条件、环境下使用时。
②超过耐久性（次数、距离、时间等）以及由于消耗品相关的事由导致故障时。
③故障的原因不在于本产品时。
④不按照产品本来的使用方法使用时。
⑤故障的原因是与本公司无关的改造或修理时。
⑥因交货当时现有技术无法预知的原因导致故障时。
⑦因自然灾害或人为等非本公司责任导致故障时。

另外，此处的保修只针对本产品本身，由于本产品的故障引发的其他损失，不在保修范围内。
注）关于耐久性及消耗品请咨询最近的本公司营业所。

3 确认适合性

请用户自行确认本产品是否适合用户使用的系统、机器、装置。

4 服务范围

交付产品的价格中，不包含派遣技术人员的服务费用。以下情况另行收费。
（1）安装调整指导及试运行现场指导
（2）保养检查、调整及修理
（3）技术指导及技术培训（操作、程序、配线方法、安全培训等）

出口时的注意事项

关于本样本中记载的产品或相关技术

本样本中记载的产品或相关技术中，如果属于美国出口管制条例（EAR）的管制对象，则在产品页中记载有EAR 对象产品的标识。
出口或提供属于EAR 管制对象的产品或相关技术时，请遵守美国出口管制条例（EAR）。

为了安全地使用本产品

使用前请务必阅读。

通用注意事项：电动执行器　EBS・EBR系列/控制器ECR・ECG

设计・选型时

1.通用

⚠危险

■ **请勿在有易燃物、引火物、爆炸物等危险物品的场所使用。**
否则可能会发生起火、引火、爆炸。

■ **请注意避免产品沾染水滴、油滴等。**
否则可能会导致火灾、故障。

■ **安装产品时，请务必切实保持、固定（包含工件）。**
否则可能因产品翻倒、掉落、异常动作等造成人员受伤。原则上请使用所有的安装孔固定产品。

■ **ECR系列马达用电源、控制用电源请务必使用DC稳压电源（DC48V±10%或DC24V±10%）。**
直接连接AC电源会导致火灾、破裂和破损等故障。

■ **输入输出回路用电源、ECG系列马达用电源、控制用电源请务必使用DC稳压电源（DC24V±10%）。**
直接连接AC电源会导致火灾、破裂和破损等故障。

■ **ECG系列仅可使用DC24V电源。**
使用48V电源可能会导致控制器故障。

⚠警告

■ **请在产品固有的规格范围内使用。**

■ **请设置安全防护栏，以免进入电动执行器的可动范围内。**
此外，为了以防万一，请将装置的急停按钮开关安装在便于操作的场所。
设计结构和配线时，请确保急停按钮不会自动复位，且不会由于人为意外造成其复位。

■ **紧急停止时，移动时的速度及搭载负荷可能会导致在几秒后才能停止。**

■ **请设置安全电路或装置，避免在发生紧急停止、停电等系统异常时机械停止，造成设备损坏及人身事故等。**

■ **请安装在干燥的室内使用。**
若安装在可淋到雨的场所或潮湿的场所（湿度80%以上、有结露的场所），可能引发漏电或火灾事故。严禁油滴、油雾。
否则可能会导致产品损坏、动作不良。

■ **产品请实施D类接地（接地电阻100Ω以下）。**
否则一旦漏电，可能导致触电或误动作。

■ **在水平方向安装以外的状态下使用执行器时，请选择有刹车的马达。**
不带刹车的情况下，伺服OFF（包括紧急停止、报警）时，电源关闭时可动部位坠落可能会导致人员受伤或工件损坏。

■ **刹车并非在所有情况下都能完全保持执行器。使用不平衡负载移动滑块等用途中，进行维护或长时间停止机械等情况下需要确保安全时，请务必保持平衡状态或设置机械锁定机构。**

■ **在垂直方向安装的状态下使用执行器时，请尽可能使马达朝上。**
马达朝下时，通常运行时不会出现问题，但长期停止后润滑脂会发生分离并流入马达，极少数情况下可能会引发异常。

■ **请遵守使用、保存温度的规定，在无结露的状态下使用或保存。**
（保存温度：－10°C～50°C、保存湿度：35%～80%、使用温度：0°C～40°C（EBS-G、EBR-G时为10°C～40°C）、使用湿度：35%～80%）否则会导致产品异常停止及寿命缩短。热气聚集时请进行通风换气。

■ **请勿在因环境温度变化剧烈而产生结露的场所使用。**

■ **请勿安装在阳光直射、有粉尘、发热体的场所附近，且周围应无腐蚀性气体、爆炸性气体、易燃性气体和易燃物。此外，本产品也不具备耐化学品性能。**
化学品可能导致故障、爆炸、起火等。

■ **请在无强电磁波、紫外线、放射线的场所中使用或保存。**
否则会导致误动作或故障。

■ **请考虑动力源发生故障的可能性。**
请合理进行设计，以防动力源发生故障时人体或装置受损。

■ **请考虑紧急停止、异常停止后重启时的动作状态。**
为防止因重启导致人身或装置受到损害，请合理设计。
如果需要将电动执行器恢复到起动位置，请设计安全的控制装置。
请考虑安装的马达发生故障的可能性。
请合理进行设计，以防动力源发生故障时人体或装置受损。

■ **请勿在有冲击和振动的场所使用。**

■ **请勿对产品施加选型资料中的允许值以上的负载。**

⚠注意

■ **请在合理范围内使用，以防移动滑台及活塞杆在行程终点发生碰撞。**

■ **请在使用说明书中注明装置的维护条件。**
在某些使用状况、使用环境、维护方法下，可能会使本产品功能显著降低、无法确保安全性。如果维护得当，则可充分发挥产品功能。

■ **产品按照各项标准制造。请勿拆解、改造。**

■ **请用户自行确认本公司产品是否适合用户使用的系统、元件、装置。**

■ **配线时请避免发生感应干扰。**
请远离产生大电流或强磁场的场所。
请勿与本产品以外的大型马达动力线一起配线（使用多芯电缆等）。
请勿与机器人等使用的变频器电源、配线部一起配线，电源请实施框架接地，输出部请安装过滤器。

■ **请勿在产生强磁场的环境中使用。**
否则会导致误动作。

■ **本产品的输出部电源请和电磁阀、继电器等发生电涌的感应负载的电源分离。**
共用电源时，浪涌电流会窜入输出部，导致设备损坏。
无法使用其它电源时，请为所有感应负载直接并联安装浪涌吸收用元件。

■ **请根据产品的安装台数，选择容量充裕的电源。电源容量不充裕时，可能会发生误动作。**
<ECR系列时>
（□35…4.0A/台、□42…5.2A/台、□56…8.6A/台）
<ECG系列时>
（□35…2.4A/台、□42…2.7A/台、□56…4.0A/台）

■ **要符合UL，组合的直流电源请使用符合UL1310的Class2电源单元。**

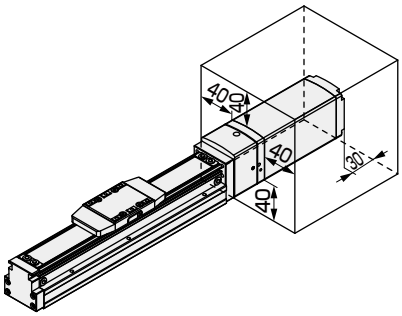
■ **固定电缆不能用于会反复弯曲的用途。用于会反复弯曲的部位时，请使用可动电缆。**

■ **固定电缆应予以固定，使之不易移动。固定电缆请使用弯曲半径51mm以上、可动电缆请使用弯曲半径51mm以上。**
弯曲半径不适用于接插件部的弯曲，因此建议固定在接插件附近。

■ **接通电源时会识别原点位置，装有外部挡块或保持机构(刹车等)时，可能会将非预期位置识别成原点位置。请注意外部挡块等的配置，确保可在电源接通后切实检出原点。**

■ **使用EBS-G、EBR-G系列时，请勿在马达部的产品表面施加磁通密度0.7mT以上的磁场。**
否则会导致产品破损、误动作。

■ **使用多个EBS-G、EBR-G系列时，至少隔开下图所示的距离安装马达部。**
安装间隔过近可能会导致误动作。

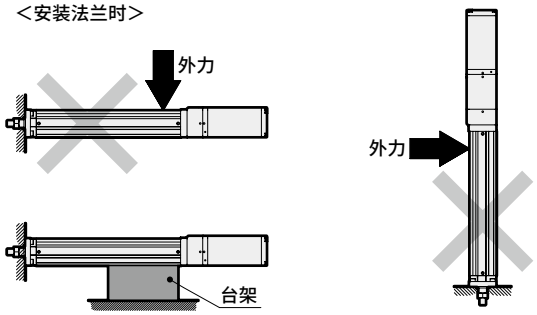


2.EBS系列

■ **请确认马达与安装在滑块上的工件之间无干涉。**
部分机型的马达部尺寸大于滑块安装面高度。
（EBS-08ME、EBS-08MR、EBS-08ML）

3.EBR系列

■ **安装法兰(选择项)时，请勿对本体部施加外力。外力可能会导致动作不良及部件损坏。**
水平安装的正面安装时，请设置台架。根据动作条件及安装环境的状态，可能会因振动而导致执行器本体损坏。对本体部施加外力时，请使用本体底板部的安装孔固定本体。
请避免仅固定法兰部安装孔。



安装・装配・调整时

1.通用

⚠危险

■ **在产品可以动作的状态下，请勿进入产品的动作范围。**
否则可能会因产品发生意外动作等而受伤。

■ **配线请根据“JIS B 9960-1 ：2019机械类的安全－机械的电气装置－第1部： 常规要求事项”，在电源一次侧设置过电流保护元件（配线用断路器或电路保护器等）。**

■ **请勿湿手操作。**
否则会导致触电。

■ **EBS系列（滑块型）在原点复位等情况下，手指等可能会被夹入马达部与滑块之间。敬请注意。**

■ **PC连接时，请勿使计算机的框架高度基准点（FG）接地。**
以正极接地的方式使用控制器时，如果利用USB电缆连接控制器和关联元件、计算机，DC电源可能短路。

⚠警告

■ **本产品内置有精密部件，搬送过程中严禁侧倾或振动、冲击。**
否则会导致部件损坏。

■ **临时放置时，请保持水平状态。**

■ **请勿站立在包装之上，或在其上放置物体。**

■ **运输、搬送时的环境温度应在－10～50℃、环境湿度在35～80%RH的范围内，且无结露、冻结等。**
否则会导致产品故障。

■ **产品请安装在阻燃性物体上。若直接安装在易燃物上、或者安装在易燃物附近，可能会引发火灾。**
否则可能导致烫伤。

■ **请勿站立在产品之上，勿将产品用作踏板、或者在上面放置物品。**
否则人可能跌倒，或者因产品翻倒、掉落导致人员受伤及产品损坏、损伤，从而引发误动作等。

■ **请合理进行设计，以防电源发生故障时人体、装置受损。**
否则可能发生意外事故。

■ **产品发生异常发热、冒烟、异味时，请立即切断电源。**
如果继续使用，会导致产品破损和火灾。

■ **发生异音、较大振动时，请立即停止运行。**
如果继续使用，会导致产品破损和异常动作。

■ **产品配线时请确认本样本和使用说明书，确保无误配线及接插件松动。**
请确认配线的绝缘。
请避免与其他回路接触、接地短路或端子间绝缘不良，否则本产品中会有过电流流入，可能导致损坏。也可能导致异常动作及火灾。

■ **请务必对不使用的配线实施绝缘处理。**
否则可能会导致误动作、故障或触电。

■ **对于电缆，请勿使其损伤、施加过大的压力、负载重物或将其夹住。**
否则会导致导通不良或触电。

■ **产品通电之前请务必确认设备动作范围内处于安全状态。接通电源后产品的LED不亮灯时，请立即切断电源。**
不慎通电可能会导致人员触电或受伤。

■ **重新启动机械、装置时，请确认防搭载物飞出的措施是否到位后，再小心操作。**

■ **用手操作产品的可动部进行设定时，请确认伺服OFF后再进行。**

■ **将执行器设为伺服OFF时，装置的可动部可能会执行意外动作。伺服OFF切换时，请在采取安全措施的基础上，充分注意安全后再操作。**

■ **操作执行器前，请确认执行器动作也不会产生危险后再进行操作。**

⚠注意

■ **关于安装、装配、调整方法，请熟读使用说明书，按照正确方法进行操作。**

■ **安装产品时，请确保维护作业的空间。**
否则，检查和维护将无法进行，可能会导致装置停止、破损或作业时的人员受伤。

■ **搬送及安装时请勿握住产品的可动部位及电缆部位。**
否则会导致受伤或断线。

■ **握持产品时，请握着产品下面。**

■ 搬运、安装产品时，请使用升降机和支撑件切实支撑，或由多名作业人员进行作业等，充分确保作业人员安全。

■ 请勿在有较大振动或冲击的场所进行安装。
否则可能会引发误动作。

■ 请勿通过外力使产品的可动部位动作或进行伴随快速减速的动作。
否则可能会因再生电流导致产品误动作或破损。

■ 原点复位时，除推压动作以外，请勿碰撞机械挡块。
否则进给丝杠会损坏，导致动作不良。

■ 耐久性因搬送负载和环境等因素而异。设定搬送负载等请保持充分的余量。

■ 原点复位动作时请勿对执行器施加外力。否则可能会错误识别原点。

■ 使用时请勿对可动部位施加冲击。

■ 安装时请勿对产品施加扭曲、弯曲力。

■ 对装有本产品的装置进行电气焊接作业时，请拆下本产品的所有F.G.（外壳接地）连接后再作业。
如果在安装了F.G.连接的状态下进行电气焊接作业，焊接电流、焊接时的过高电压和浪涌电压可能会导致本产品损坏。

■ 请勿对产品进行拆解或改造。
否则可能会导致人员受伤或事故、误动作、故障等。

■ 请勿使固定电缆反复弯曲。
需要反复弯曲时，请使用可动电缆。

■ 固定电缆应予以固定，使之不易移动。固定电缆请使用弯曲半径51mm以上、可动电缆请使用弯曲半径51mm以上。
弯曲半径不适用于接插件部的弯曲，因此建议固定在接插件附近。

■ 请勿在紫外线直射的场所和有腐蚀性气体、盐分等的环境中使用。
否则可能因性能下降、异常动作、生锈导致强度下降。

■ 执行器、控制器之间请务必敷设专用电缆。
误连接其它设备时，可能会导致误动作、故障。

■ 进行增益调整前，请将执行器本体牢牢固定在机器上，并切实安装夹具等。

2.EBS・EBR系列

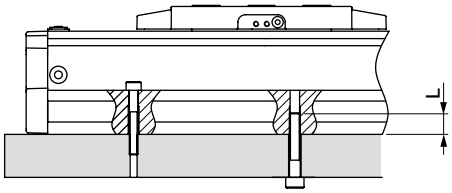
⚠注意

■ 对于EBS系列(滑块型)，请勿对滑块施加过大的力矩。
否则会导致产品破损、误动作。

■ 安装面的平面度请控制在0.05mm/200mm以下。

■ 对于EBS系列(滑块型)，安装在滑块上的工件侧的平面度请控制在0.02mm以下，请勿对产品施加扭曲、弯曲力等。
否则会导致产品破损、误动作。

■ 紧固安装本体的螺钉时，请按正确的螺钉紧固扭矩进行紧固。



(A)　　(B)

项目	(A)从上面安装		(B)从下面安装		
	使用螺栓	紧固扭矩(N·m)	使用螺栓	紧固扭矩(N·m)	最小拧入深度L(mm)
EBS-04 EBR-04	M3×0.5	0.63	M4×0.7	1.5	6
EBS-05 EBR-05	M4×0.7	1.5	M5×0.8	3	7.5
EBS-08 EBR-08	M5×0.8	3	M6×1	5.2	9

■ 使用外部导轨时，请确认产品行程中的所有位置均可平滑动作后再安装。

3.控制器　ECR・ECG

⚠注意

■ 配线时，请注意避免对接插件部施加过大的力。

■ 请勿用力按压控制器的外壳。

■ IF连接器的连接电缆请控制在10m以内。

1.通用

⚠危险

■ **请勿湿手操作。**
否则会导致触电。

⚠警告

■ **配线作业及检查应由专业技术人员进行。**

■ **进行保养・检查・修理时，请先关闭本产品的电源。**
并且要给周边做出警示，避免第三者不慎接通电源。

■ **在通电状态下请勿进行配线及接插件类的拆卸或安装。**
否则可能会导致误动作、故障或触电。

■ **进行配线作业及检查时，请在电源关闭后等待5分钟以上，通过万用电表等确认电压之后再作业。** 否则会导致触电。

■ **请先对产品进行安装，然后再进行配线。**
否则会导致触电。

■ **电源电缆使用的电线请采用最多可容许电流8.6A（ECG系列为4.0A）的线径。**
否则运行中可能会导致发热、损伤。

■ **产品的通信用接插件请勿连接其它设备。**
否则会导致产品故障、损坏。

■ **停电时请切断电源。否则电源恢复时产品会突然动作，从而导致事故。**

■ **产品通电之前请确认设备动作范围内处于安全状态。**
不慎通电可能会导致人员触电或受伤。

■ **在产品可以动作的状态下，请勿进入动作范围。**
否则可能会因产品发生意外动作等而受伤。

■ **运行中、刚刚停机后，请避免手或身体触碰到本体。**
否则可能会导致烫伤。

■ **请勿站立在产品之上，勿将产品用作踏板、或者在上面放置物品。**
否则人可能跌倒，或者因产品翻倒、掉落导致人员受伤及产品损坏、损伤，从而引发误动作等。

■ **请合理进行设计，以防电源发生故障时人体、装置受损。**
否则可能发生意外事故。

■ **从看不见执行器的位置进行操作时，在操作之前，请确认在执行器动作时也能保证安全。**

■ **用手操作产品的可动部进行设定时，请确认伺服OFF后再进行。**

■ **同步带有异常时，请立即停止运行，更换同步带。特别是垂直使用时，同步带断裂会非常危险，请及早更换。**
请确认有无同步带的齿面和侧面的磨损、挤裂、齿部纵裂、同步带背面的龟裂和软化、局部断裂等。

■ **产品发生异常发热、冒烟、异味时，请立即切断电源。**
如果继续使用，会导致产品破损和火灾。

■ **发生异音、较大振动时，请立即停止运行。**
如果继续使用，会导致产品破损和异常动作。

⚠注意

■ **请勿将手指或物品插入产品的开口部。**
否则会导致产品破损和人员受伤。

■ **请勿造成可动部出现凹痕、伤痕等。**
否则会导致动作异常。

■ **请勿在施加重力、惯性力的状态下执行伺服OFF。**
伺服OFF时，可能会继续动作或掉落。伺服OFF操作请在未施加重力、惯性力的平衡状态下执行，或在确认安全的基础上执行。

■ **加速或减速过程中，请勿执行停止指令。**
否则会产生速度变化（加速），从而引发危险。

■ **进行了伴随振动的动作时，请变更设定速度，在不引起振动的速度下使用。**

■ **根据不同的使用条件，即使在动作速度范围内也可能会发生伴随振动的动作。**

■ **在滑块型产品中，特别是在以壁挂、吊装方式使用时，钢带可能会发生挠曲和偏移。如果在该状态下继续使用，可能会引起钢带断裂等问题。请进行日常检查，有挠曲和偏移时请进行钢带的调整。**

■ **请勿对产品进行拆解或改造。**
否则可能会导致人员受伤或事故、误动作、故障等。

■ **请进行定期检查（2～3次/年），确认是否正常动作。**
详情请参阅使用说明书。

■ **润滑脂给油间隔一般以100km为基准。**
但具体情况因使用条件而异，建议通过初始检查确定给油间隔。详情请参阅使用说明书。

■ **润滑脂给油时，请佩戴护目镜。**
如果润滑脂飞散入眼，会引起炎症。

■ **产品废弃时，请遵守有关废弃物处理及清洁的法规，务必委托专业废弃物处理机构进行处理。**

■ **为防止静电破损，产品内置电路板上的电路和金属本体间连接有电容器。因此，请勿对安装本产品的装置进行耐电压试验、绝缘电阻试验。否则可能导致本产品损坏。需要对装置进行上述试验时，请拆下本产品后再试验。**

■ **ECR系列更换马达单元时，请务必按照步骤书进行原点调整。**
未进行原点调整时，超出行程范围进行移动，可能会碰撞内部的机械挡块而导致损坏。

■ **拆下正时皮带后，请务必按照步骤书进行原点调整。**
未进行原点调整时，超出行程范围进行移动，可能会碰撞内部的机械挡块而导致损坏。

■ **变更执行器和控制器的组合时，在动作前请务必确认程序及参数。**
否则可能会因意外动作而导致事故。

■ **接通电源时，为了识别执行器的位置，在接通电源后的几秒内移动滑台及活塞杆不会动作，敬请注意。**
可能会无法识别位置而导致意外动作。

2.控制器　ECR・ECG

⚠注意

■ **频繁开关电源可能会导致控制器内部的元件损坏。**
反复通电及切断电源可能会导致电容器等元件的寿命缩短。此外，切断电源与重新接通电源之间若没有1秒的时间间隔，浪涌电压可能会导致产品损坏。

■ **请勿进行超出最大可搬送重量的动作。**
否则可能会导致控制器内部的元件发热、损坏。

■ **按压夹紧时，目标位置请设置为比需停止位置多5mm左右的位置。**
部分停止位置可能无法产生夹紧力。

■ **本样本记述的按压力与按压率的关系仅供参考。由于马达转矩等偏差，即使设定值相同仍可能会产生误差。**

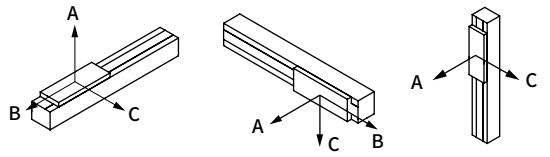
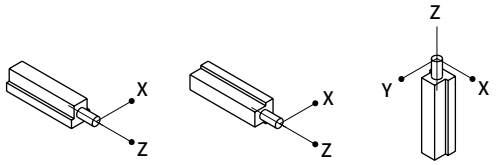
EBS/EBR选型检查表 → CKD（经办人　　）

填写后请发送至就近的营业所。我们将回复选型结果。

客户：

贵公司名		部门	
姓名		邮箱	
TEL		FAX	

选型条件：

希望机种	（EBS/EBR）－	
基本规格	最长行程：　　mm、滚珠丝杆导程：　　mm	
动作条件	移动行程：　　mm、移动时间：　　s	
	设定速度：　　mm/s	
	设定加减速度：　　mm/s²（设定加减速时间：　s）	
	重复精度：±　　mm	
负载条件	滑块型	活塞杆型
	负载重量：　　kg	
	安装方式： 水平/壁挂/垂直/吊装/其他 	安装方式： 水平/壁挂/垂直/吊装/其他 
	从滑块和活塞杆中心到负载重心的距离	
	A方向：　　mm B方向：　　mm C方向：　　mm	X方向：　mm Y方向：　mm Z方向：　mm
	推压负载： 无　/　有　（　　N） 动作时　/　停止时 施加在滑块中心的力的方向　（　　）	
使用环境	环境温度：　　℃、环境湿度：　　%	
	环境：	
接口规格	并行I/O　/　IO-Link　/　CC-Link/　EtherCAT/　EtherNet/IP	
特别记载事项		

关联产品

电动执行器　FLSH/FLCR/FGRC系列

样本编号：CC-1444C

■ 双卡爪夹持型　FLSH系列
适用于柔性搬送多种工件

■ 滑台型　FLCR系列
适用于短行程的工件搬送及定位

■ 旋转型　FGRC系列
适用于分度动作及工件的反转

■ 控制器　ECR系列
可连接任何执行器的“通用控制器”

■ 控制器　ECG系列
库存管理简单、设计简单、设定简单的“新控制器”

电动执行器　无马达综合

样本编号：CB-055C

无马达电动执行器的产品阵容丰富

■ 滑块型

快速搬送用	EBS-L系列
高负载搬送用	ETS/ECS系列
长行程搬送用	ETV/ECV系列
高效搬送用	EKS-L系列

■ 活塞杆型

压入、升降用	EBR-L系列

■ ABSODEX
AX1000/2000/4000TS・TH
AX6000MU系列

实现了易用性的Direct Drive Actuator
从手掌大小的尺寸直至大扭矩。
搬送、定位，可简单地构筑各种装置

■ τ DISC系列
高性能的Direct Drive Servo Motor
满足高精度、快速、速度稳定性等各种需求的
丰富产品线。
实现更高一级的性能。

NIKKI DENSO

中国销售网络

※如有需求，请咨询就近分公司

喜开理(上海)机器有限公司
Website https://www.ckd.sh.cn

公司总部 营业部 | 上海市徐汇区虹梅路1905号远中科研楼601室 200233
电话(021)61911888 传真(021)60905357

喜开理(中国)有限公司
Website https://www.ckd.com.cn

中国工厂 | 江苏省无锡市无锡新区新华路21号

华东区域

上海徐汇分公司
TEL:(021)60906048
E-mail: ckdsh@ckd.sh.cn

上海浦东分公司
TEL:(021)20435076
E-mail: ckdpd@ckd.sh.cn

杭州分公司
TEL:(0571)85800055
E-mail: ckdhz@ckd.sh.cn

宁波分公司
TEL:(0574)87368477
E-mail: ckdnb@ckd.sh.cn

昆山分公司
TEL:(0512)57911096
E-mail: ckdks@ckd.sh.cn

苏州分公司
TEL:(0512)68636801
E-mail: ckdsuzhou@ckd.sh.cn

中西区域

无锡分公司
TEL:(0510)82762726
E-mail: ckdwx@ckd.sh.cn

常州分公司
TEL:(0519)88992137
E-mail: ckdcz@ckd.sh.cn

南京分公司
TEL:(025)86633426
E-mail: ckdnj@ckd.sh.cn

合肥分公司
TEL:(0551)65551327
E-mail: ckdhf@ckd.sh.cn

武汉分公司
TEL:(027)86695531
E-mail: ckdwh@ckd.sh.cn

郑州分公司
TEL:(0371)61778770
E-mail: ckdzz@ckd.sh.cn

长沙分公司
TEL:(0731)85777265
E-mail: ckdcs@ckd.sh.cn

重庆分公司
TEL:(023)67855652
E-mail: ckdcq@ckd.sh.cn

成都分公司
TEL:(028)86624906
E-mail: ckdcd@ckd.sh.cn

西安分公司
TEL:(029)68750491
E-mail: xian@ckd.sh.cn

华南区域

厦门分公司
TEL:(0592)5780360
E-mail: ckdxm@ckd.sh.cn

福州分公司
TEL:(0591)87767611
E-mail: ckdfz@ckd.sh.cn

广州分公司
TEL:(020)87603010
E-mail: ckdgz@ckd.sh.cn

惠州分公司
TEL:(0752)7801550
E-mail: ckdhuizhou@ckd.sh.cn

东莞分公司
TEL:(0769)23038060
E-mail: ckddg@ckd.sh.cn

深圳分公司
TEL:(0755)83646644
E-mail: ckdsz@ckd.sh.cn

华北区域

北京分公司
TEL:(010)85867408
E-mail: ckdbj@ckd.sh.cn

天津分公司
TEL:(022)27492788
E-mail: ckdtj@ckd.sh.cn

青岛分公司
TEL:(0532)80920600
E-mail: ckdqd@ckd.sh.cn

济南分公司
TEL:(0531)68812818
E-mail: ckdjn@ckd.sh.cn

大连分公司
TEL:(0411)82529884
E-mail: ckddl@ckd.sh.cn

沈阳分公司
TEL:(024)31482718
E-mail: ckdsy@ckd.sh.cn

※本样本中的产品及其相关技术和软件，受日本《外汇及对外贸易法》的补充性出口条例管控。
需从日本出口本产品及其相关技术或软件时，根据日本法律请务必注意防止将其用于与军火、武器相关的用途中。

●出于改良的目的，本样本上记载的产品规格及外观可能会进行变更，恕不另行通知，敬请谅解。

©CKD Corporation 2025 All copyrights reserved. ©喜开理(上海)机器有限公司 2025版权所有

官方公众号 官方视频号

2025.5