电动执行器
带马达型

EBR-M/G

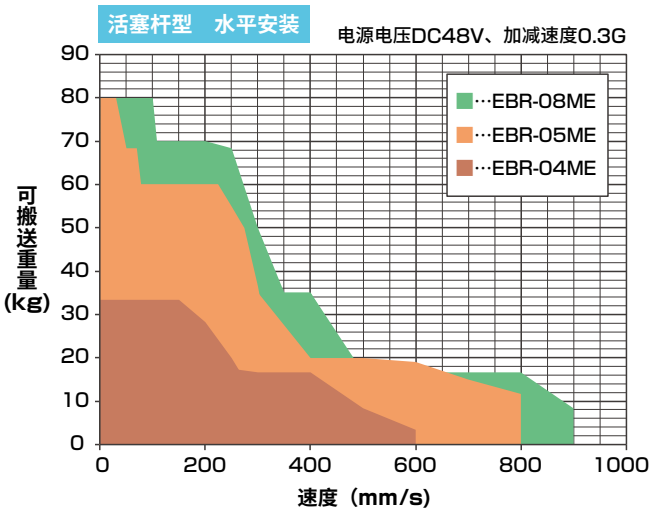
导向内置式活塞杆型

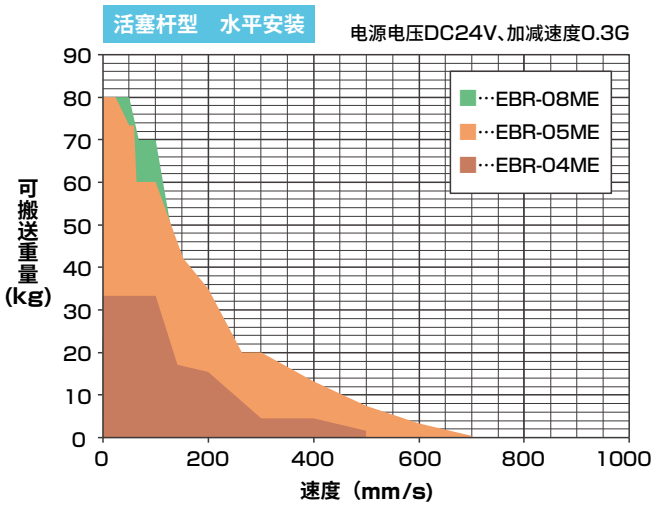
CONTENTS

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

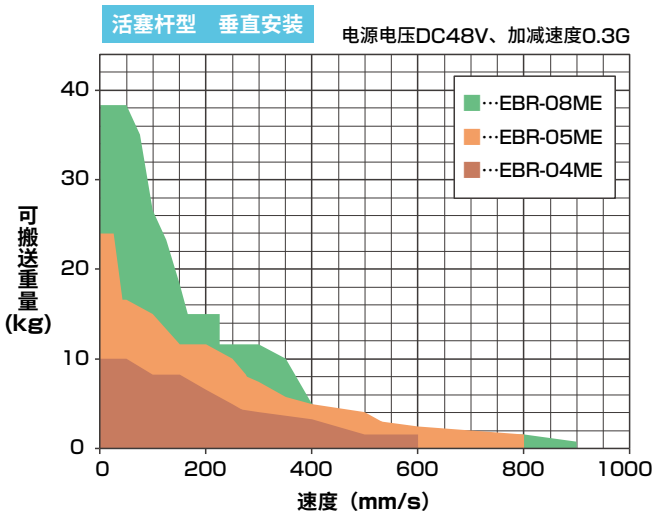
控制器	执行器型号		马达功率	马达安装方向	本体宽度(mm)	导程(mm)	最大可搬送重量(kg) 水平	最大可搬送重量(kg) 垂直	最大按压力(N)
ECR系列		EBR-04ME-06	□35	直接安装	44	6	33.3	10	131
		EBR-04ME-12				12	18.3	5	69
		EBR-04MR/D/L-06		折回安装		6	33.3	9.1	131
		EBR-04MR/D/L-12				12	18.3	5	69
		EBR-05ME-02	□42	直接安装	54	2	80	24	397
		EBR-05ME-05				5	60	16.6	193
		EBR-05ME-10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

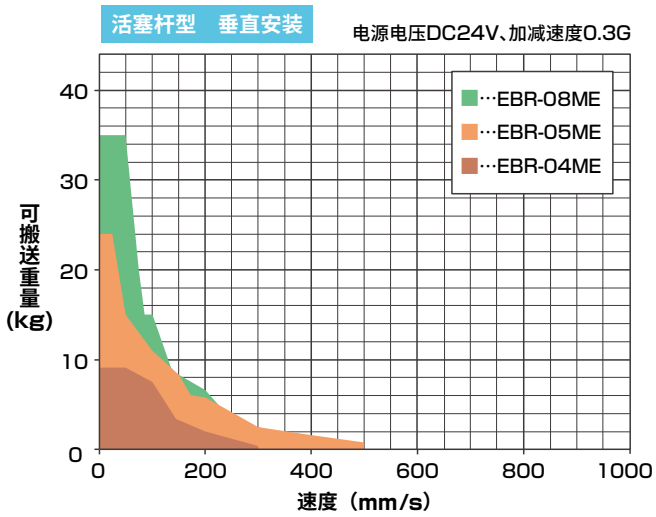




行程(mm)与最快速度(mm/s)																记载页码
50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	
350 mm/s				300	250											52
600					490											
350				300	250											56
600					490											
130					85											62
330					210											
600					420											
800															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

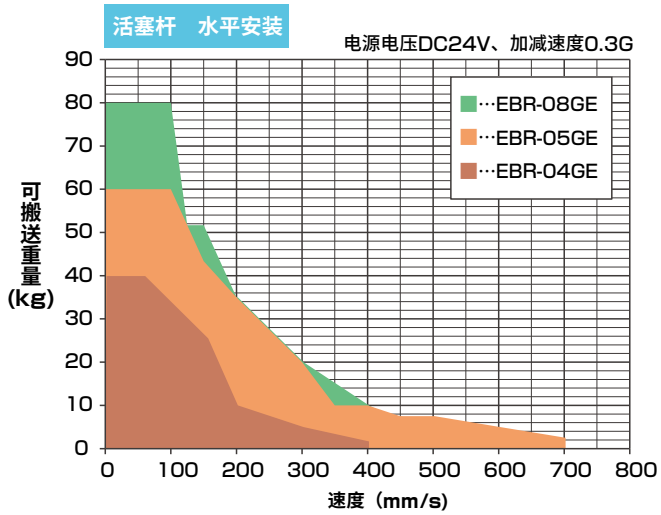
※ 本数据为电源电压DC48V、加减速度0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。

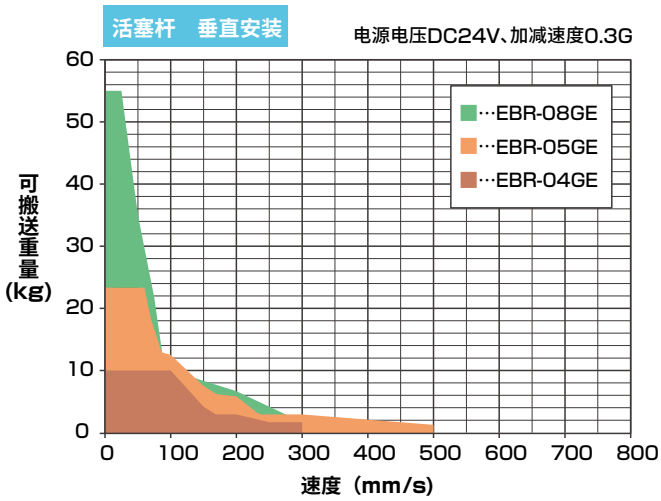




体系表

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）】

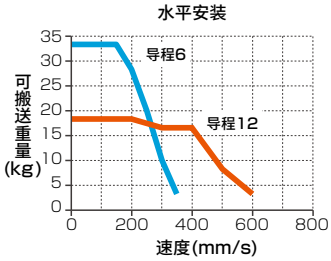
(mm/s)

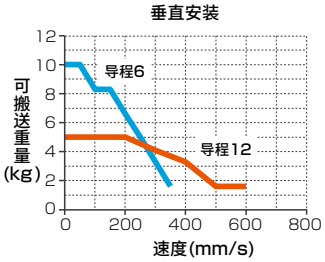
导程	电源电压	行程
		50～400
6	DC24V	200
12	DC24V	400

速度与可搬送重量

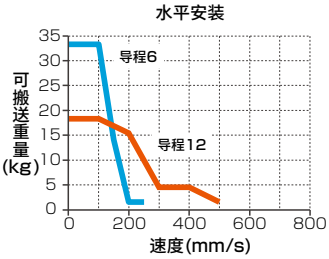
【EBR-04M（适用控制器ECR）】

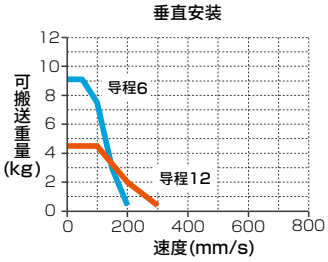
・DC48V时





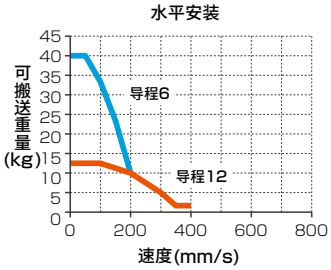
・DC24V时

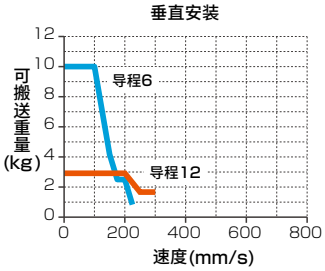




【EBR-04G（适用控制器ECG）】

・DC24V时





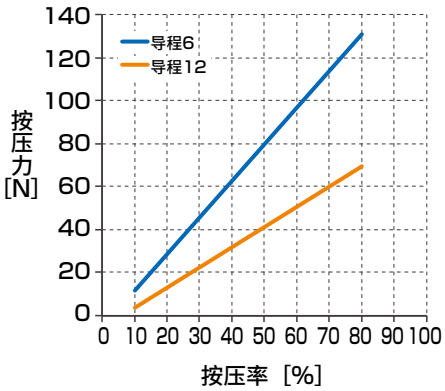
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

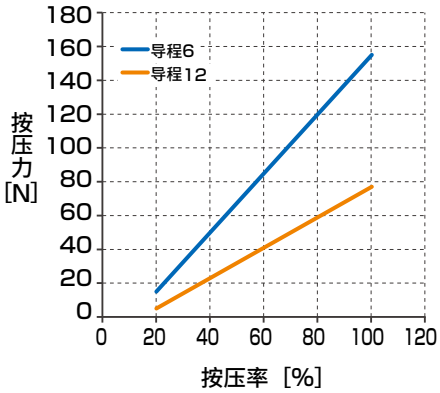
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-04M（适用控制器ECR）】



【EBR-04G（适用控制器ECG）】

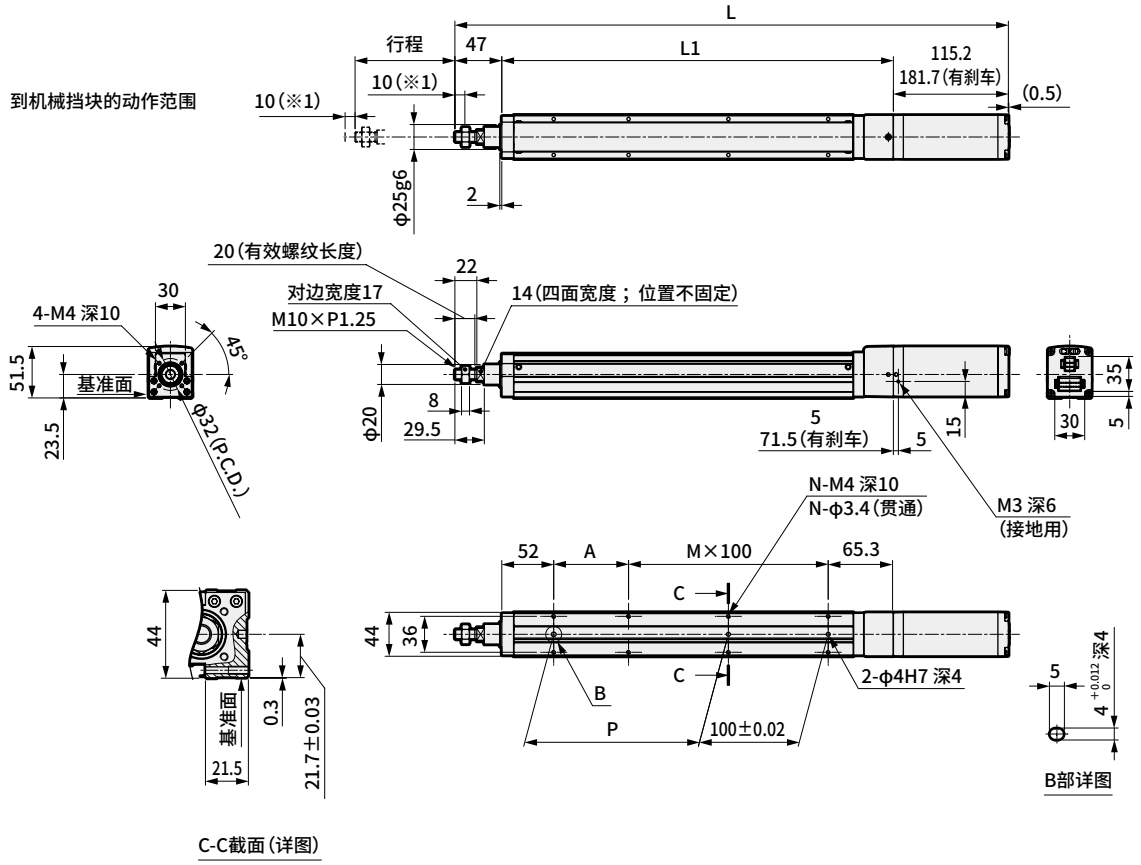


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

外形尺寸图　马达直接安装

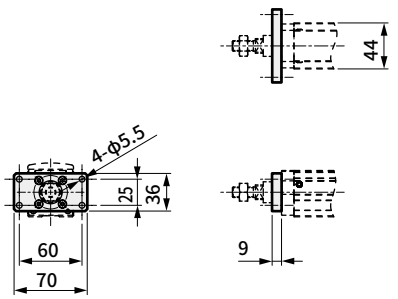
● EBR-04※E

※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）】

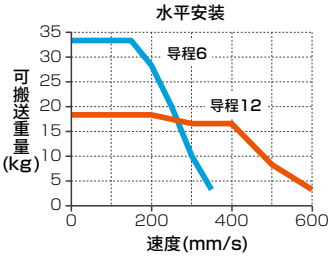
(mm/s)

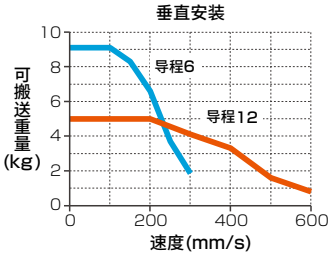
导程	电源电压	行程
		50～400
6	DC24V	200
12	DC24V	350

速度与可搬送重量

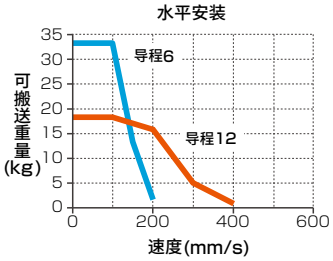
【EBR-04M（适用控制器ECR）】

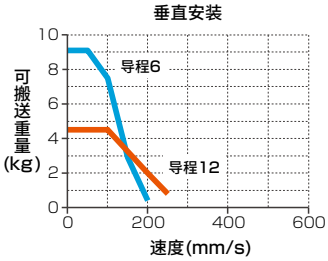
• DC48V时





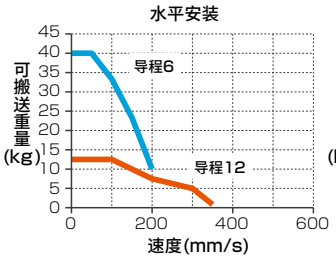
• DC24V时

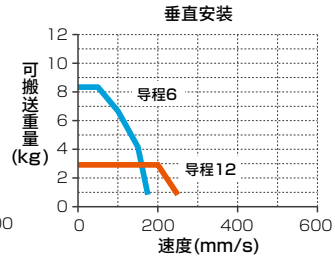




【EBR-04G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





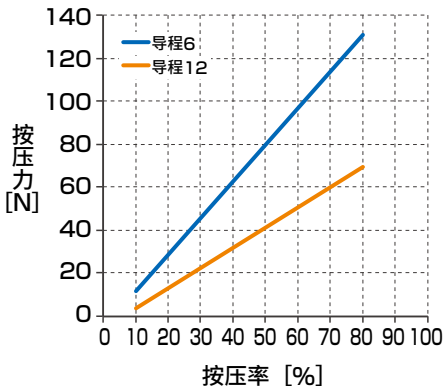
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

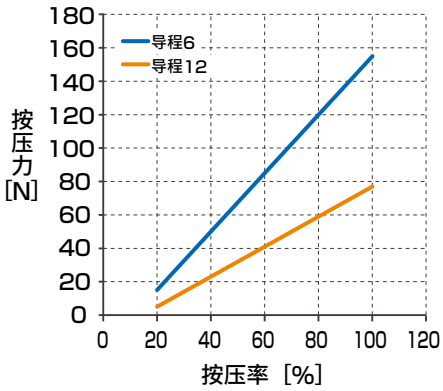
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-04M（适用控制器ECR）】



【EBR-04G（适用控制器ECG）】



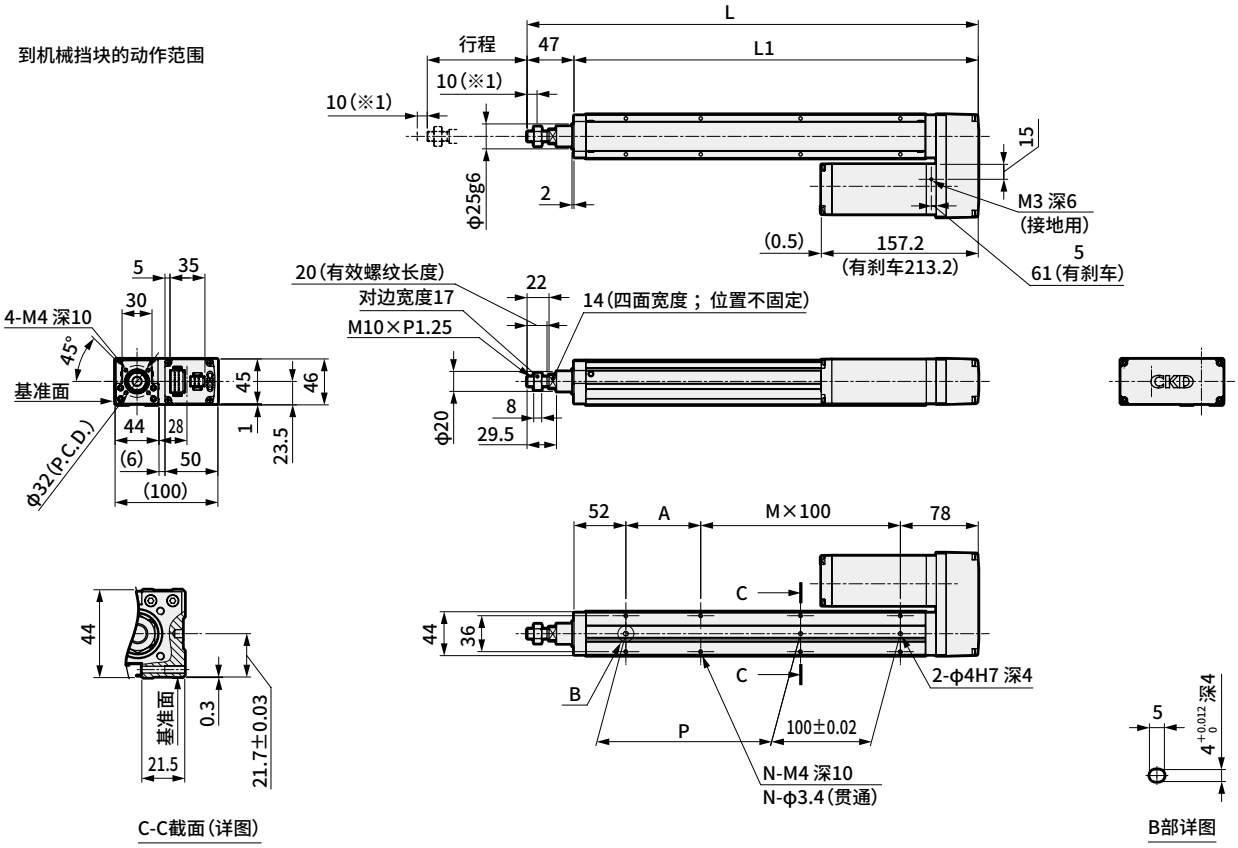
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-04※※

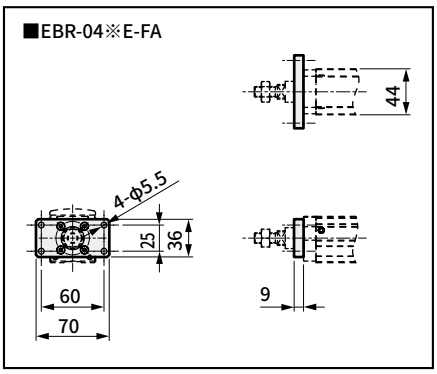
外形尺寸图　马达右侧折回安装

● EBR-04※R

※1　到机械挡块的动作范围



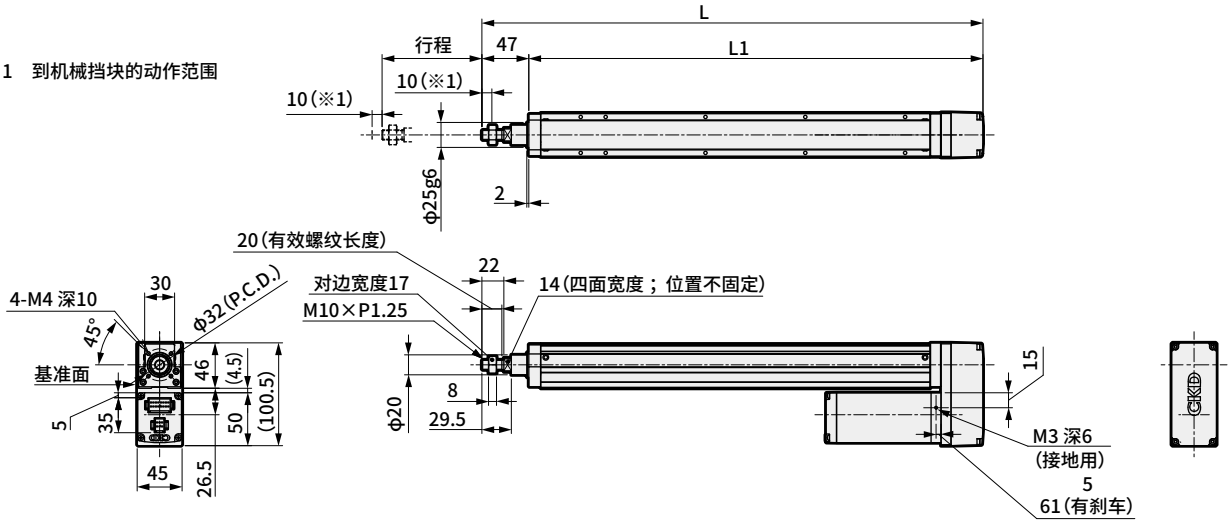
行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		302	352	402	452	502	552	602	652
L1		255	305	355	405	455	505	555	605
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
重量 (kg)	无斜车	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8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

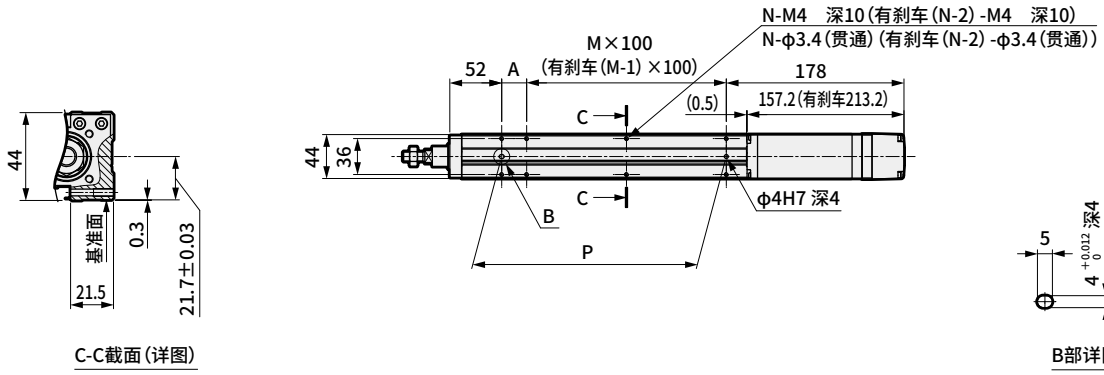


外形尺寸图　马达下方折回安装

● EBR-04※D

※1　到机械挡块的动作范围





C-C截面(详图)　　B部详图

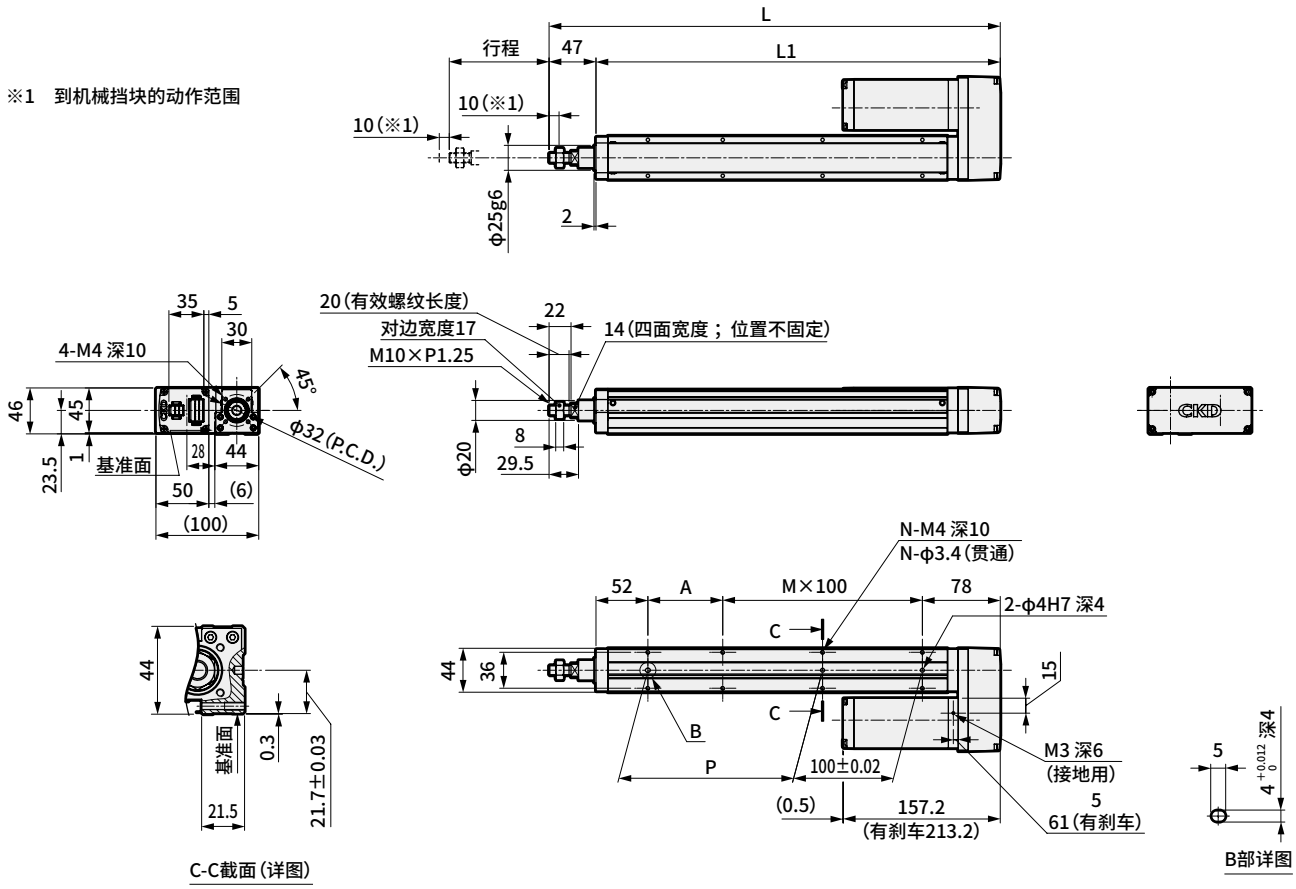
行程符号		0250	0300	0350	0400
行程(mm)		250	300	350	400
L		502	552	602	652
L1		455	505	555	605
A		25	75	25	75
M		2	2	3	3
N		8	8	10	10
P		225	275	325	375
重量(kg)	无刹车	2.3	2.5	2.6	2.8
	有刹车	2.8	3.0	3.1	3.3

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）】

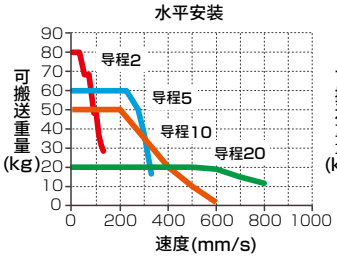
(mm/s)

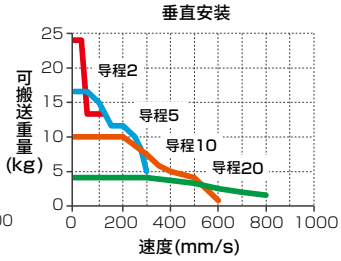
导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	300	210	210	210
10	DC24V	500	420	420	420
20	DC24V	700	700	700	700

速度与可搬送重量

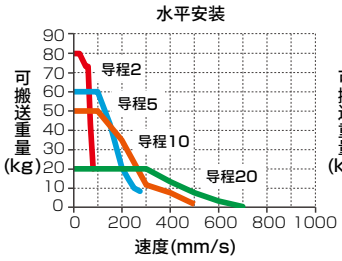
【EBR-05M（适用控制器ECR）】

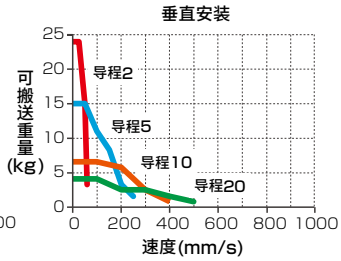
• DC48V时





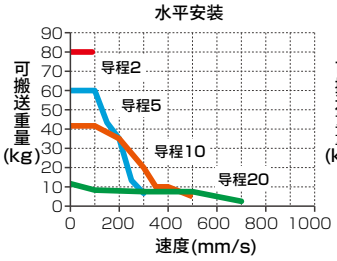
• DC24V时

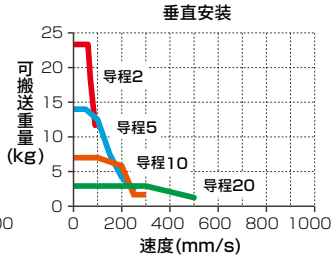




【EBR-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





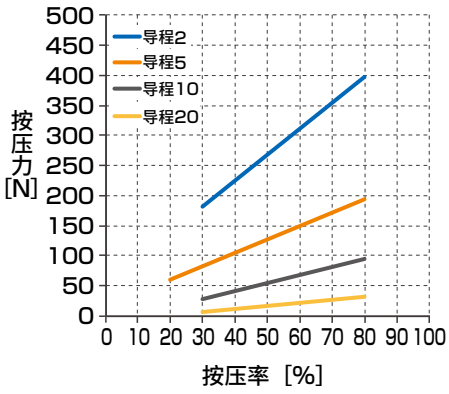
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

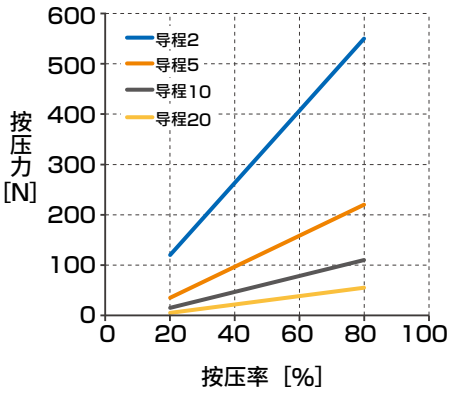
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-05M（适用控制器ECR）】



【EBR-05G（适用控制器ECG）】



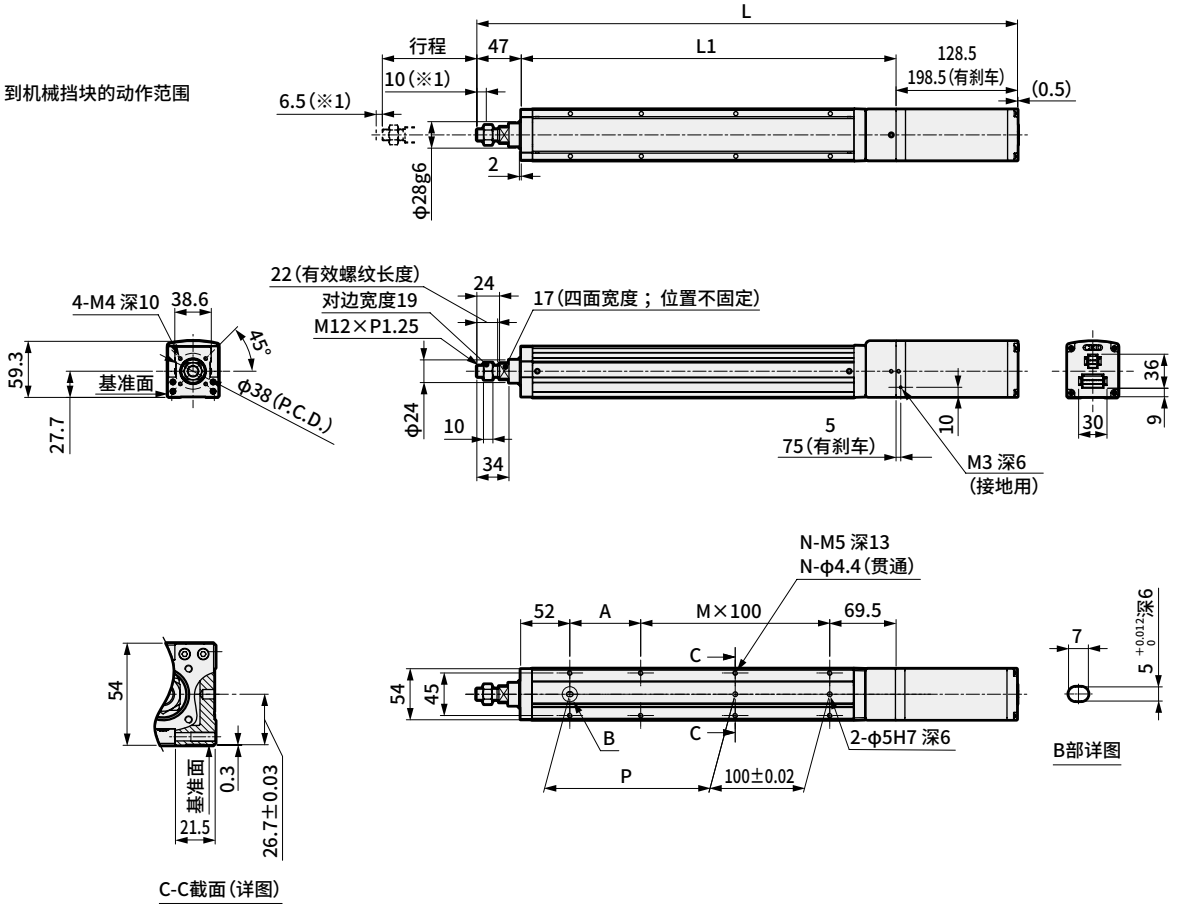
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-05※E

外形尺寸图

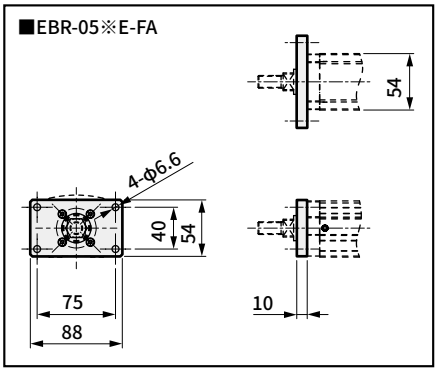
● EBR-05※E

※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）】

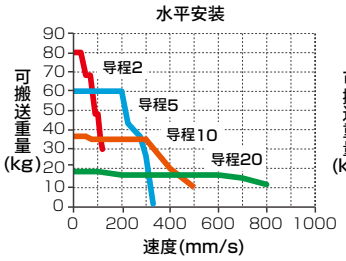
(mm/s)

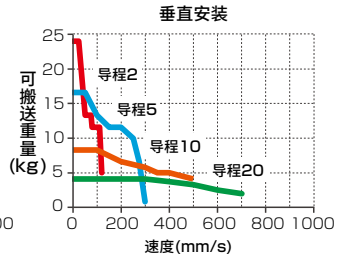
导程	电源电压	行程			
		50～250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	250	210	210	210
10	DC24V	400	400	400	400
20	DC24V	600	600	600	600

速度与可搬送重量

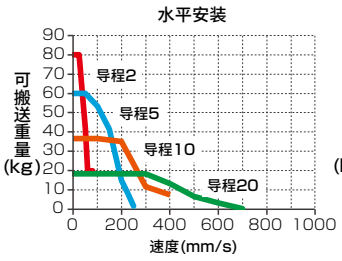
【EBR-05M（适用控制器ECR）】

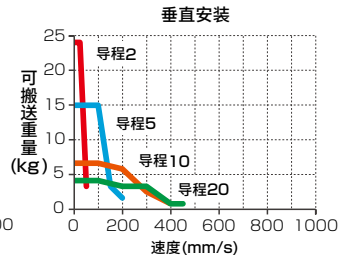
• DC48V时





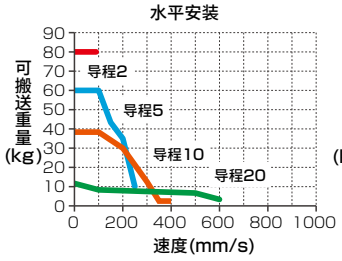
• DC24V时

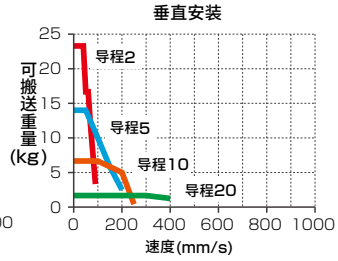




【EBR-05G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





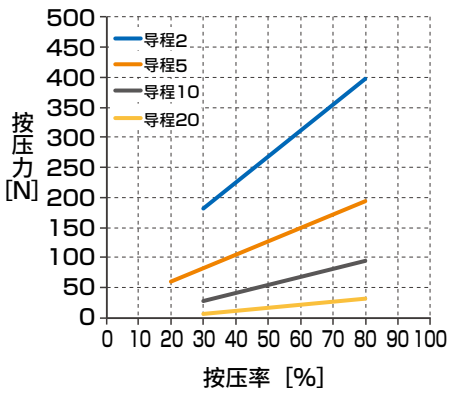
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

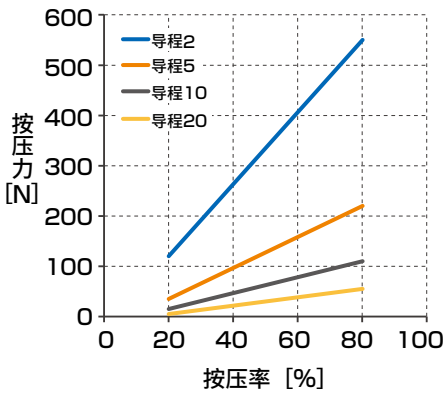
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-05M（适用控制器ECR）】



【EBR-05G（适用控制器ECG）】

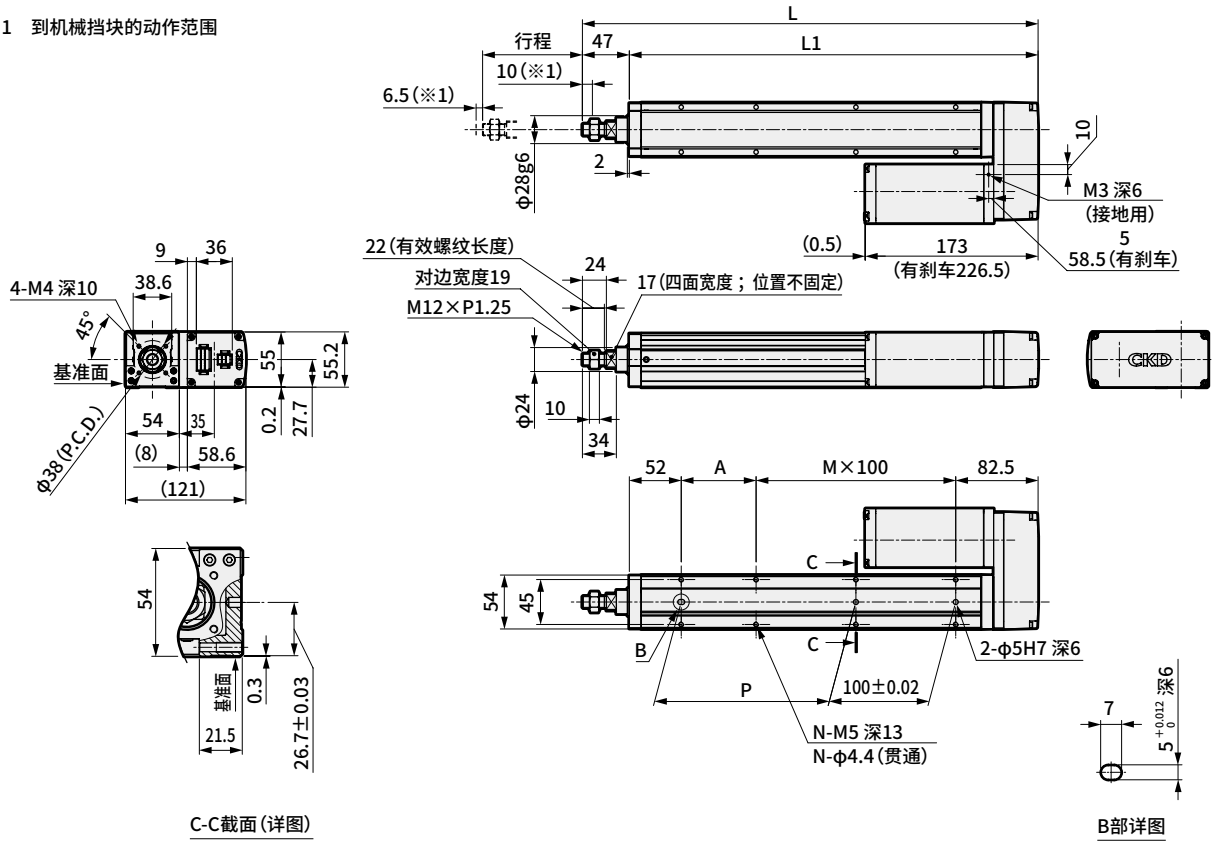


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

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

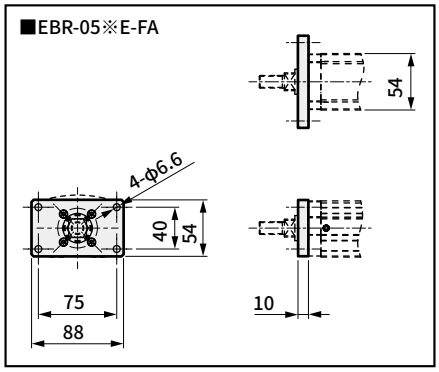


C-C截面(详图)

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

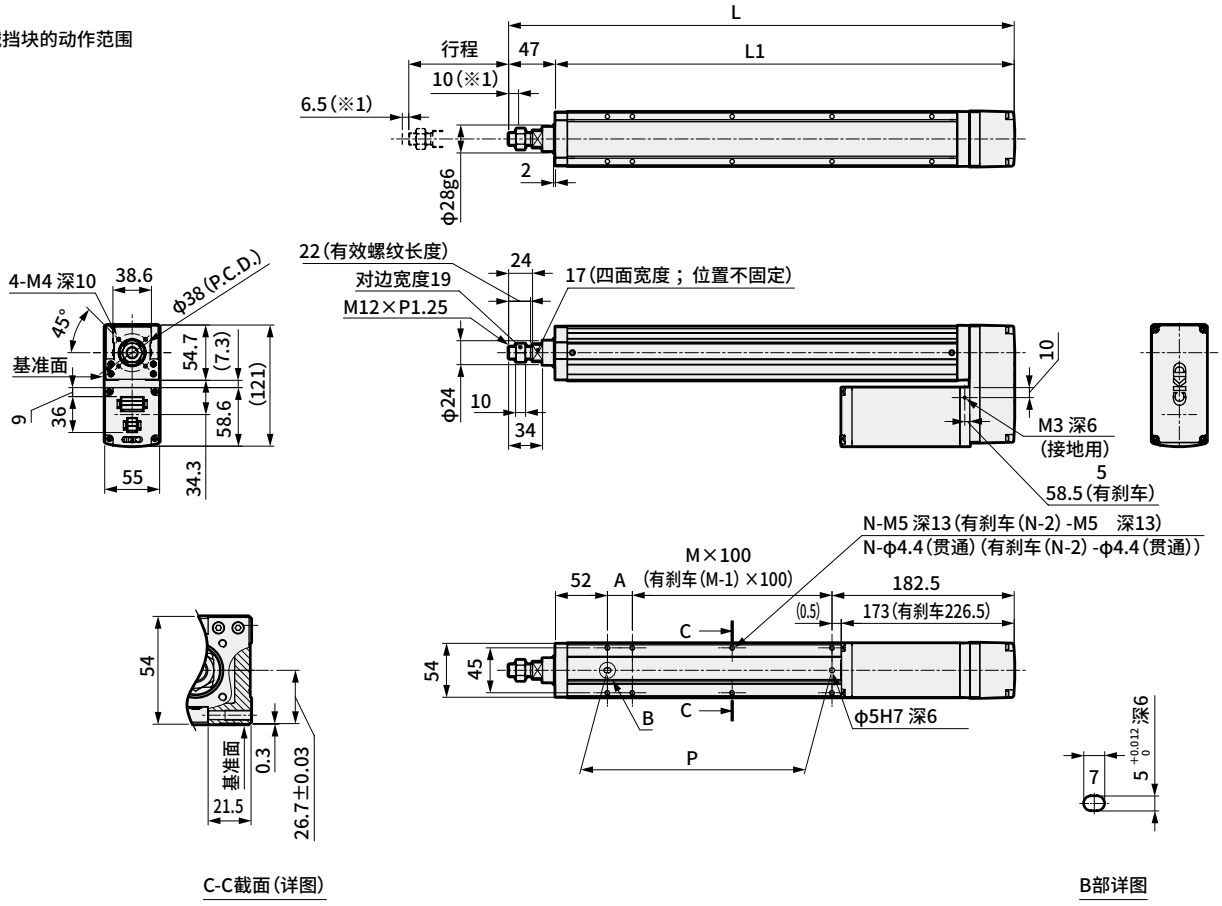
■EBR-05※E-FA



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)

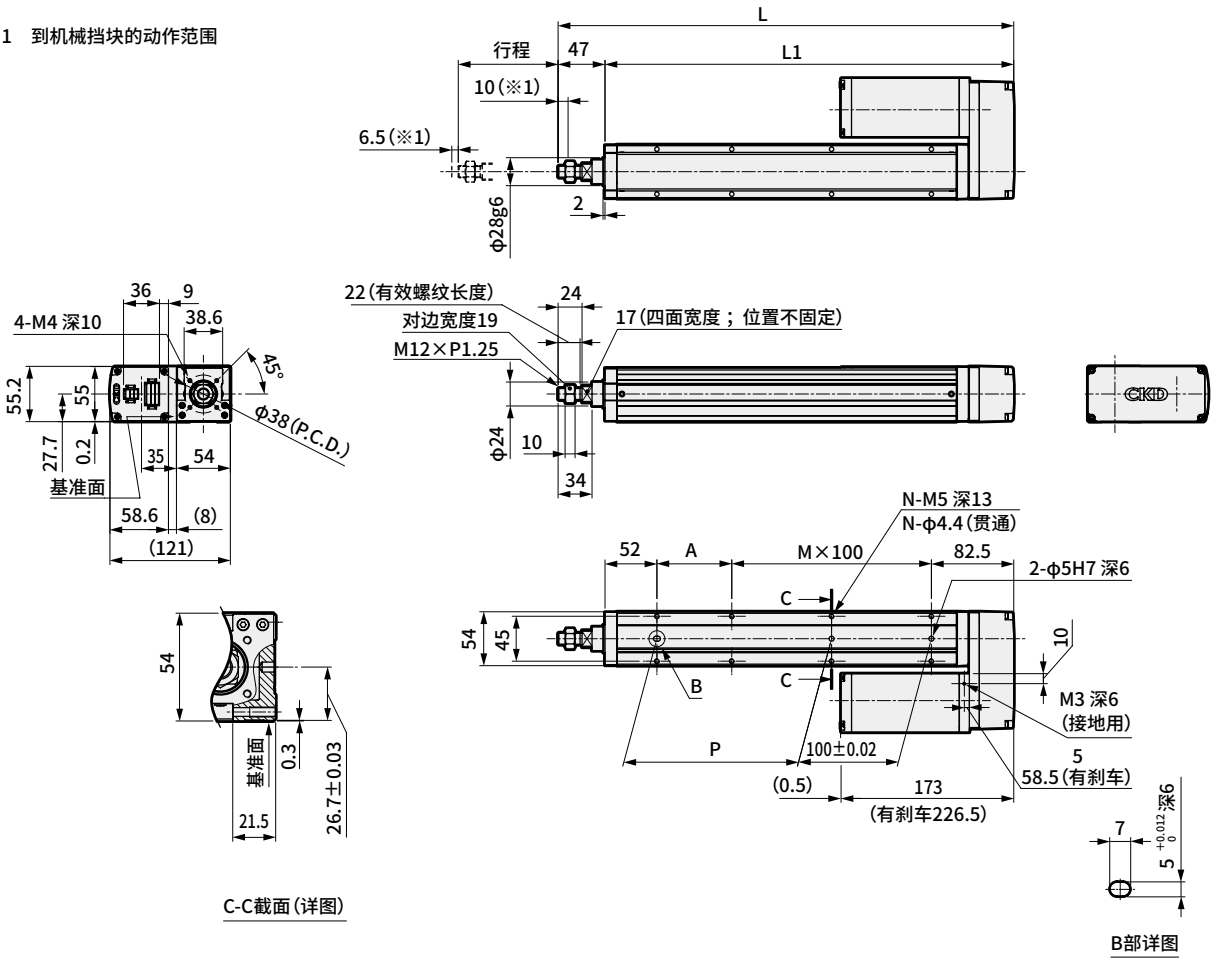
B部详图

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）】

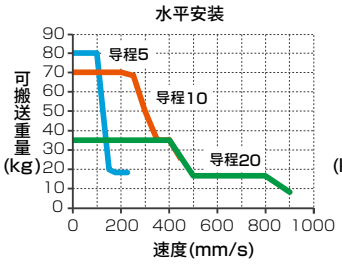
(mm/s)

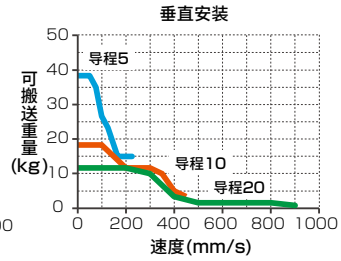
导程	电源电压	行程
		50～700
5	DC24V	125
10	DC24V	300
20	DC24V	500

速度与可搬送重量

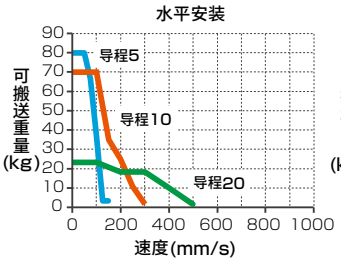
【EBR-08M（适用控制器ECR）】

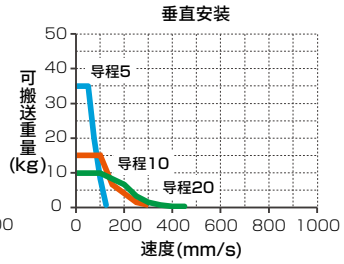
• DC48V时





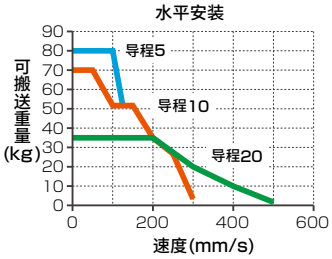
• DC24V时

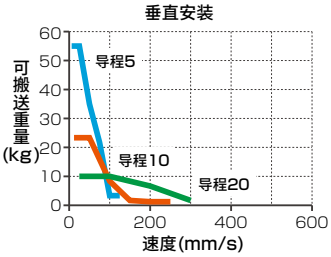




【EBR-08G（适用控制器ECG）】

• DC24V时





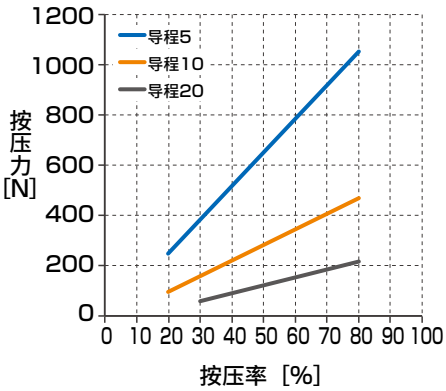
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

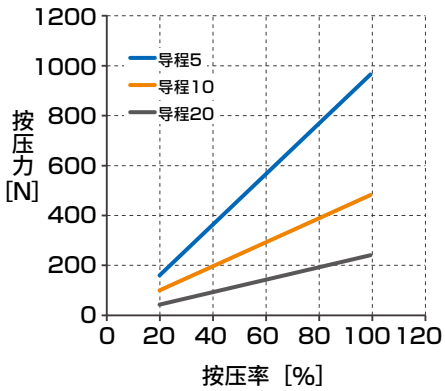
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-08M（适用控制器ECR）】



【EBR-08G（适用控制器ECG）】



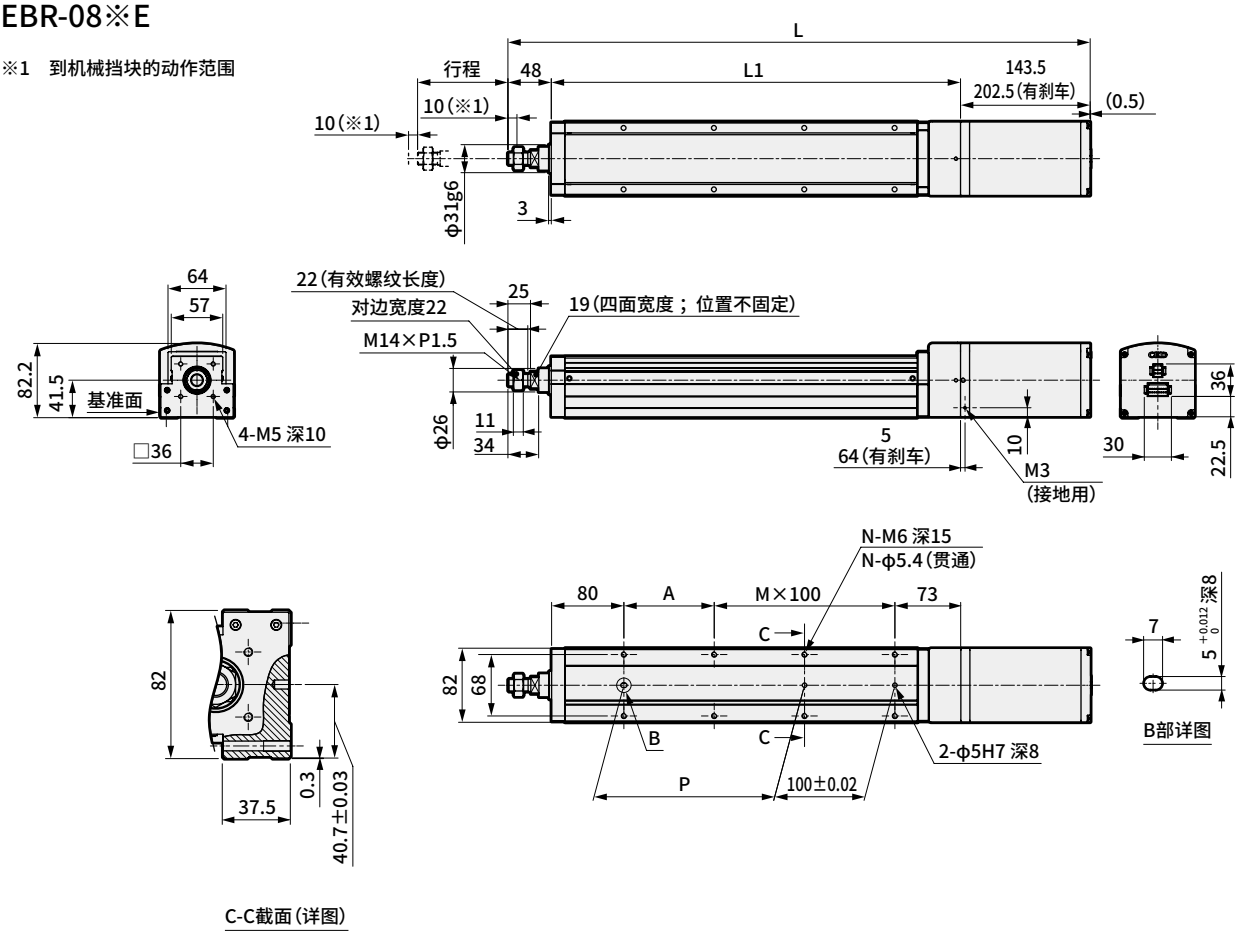
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

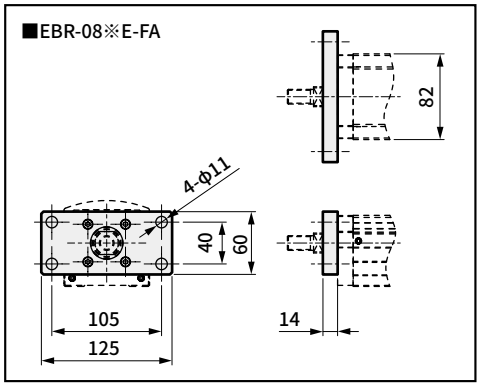
EBR-08※E

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）】

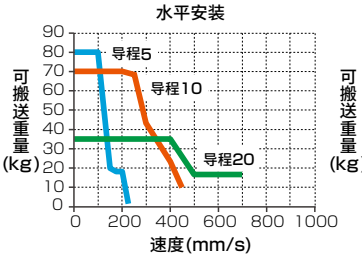
(mm/s)

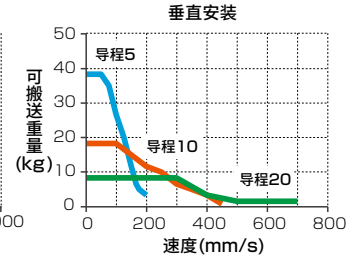
导程	电源电压	行程
		50～700
5	DC24V	125
10	DC24V	250
20	DC24V	400

速度与可搬送重量

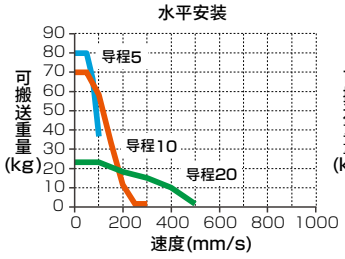
【EBR-08M（适用控制器ECR）】

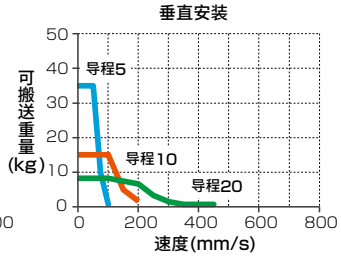
・DC48V时





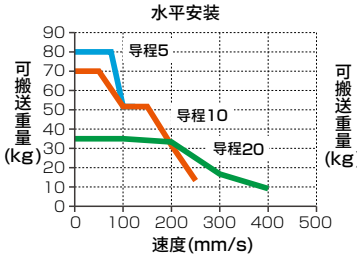
・DC24V时

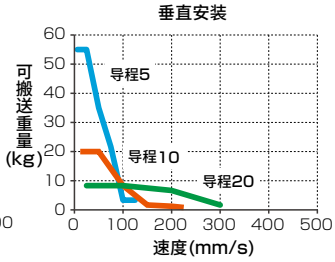




【EBR-08G（适用控制器ECG）】

・DC24V时





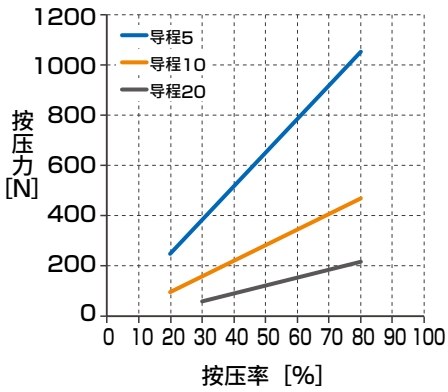
※ 如果接通DC48V电源，会导致破损。

※ 加减速度为0.3G时的情形。

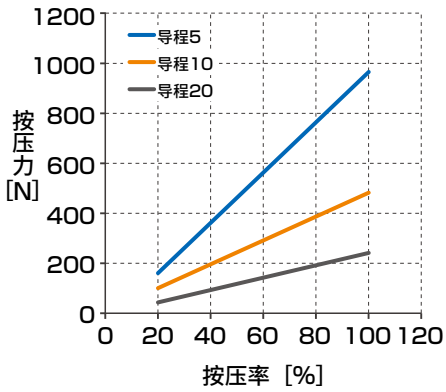
※ 详情请参阅下述页面。
ECR： 第88页
ECG： 第90页

按压力

【EBR-08M（适用控制器ECR）】



【EBR-08G（适用控制器ECG）】



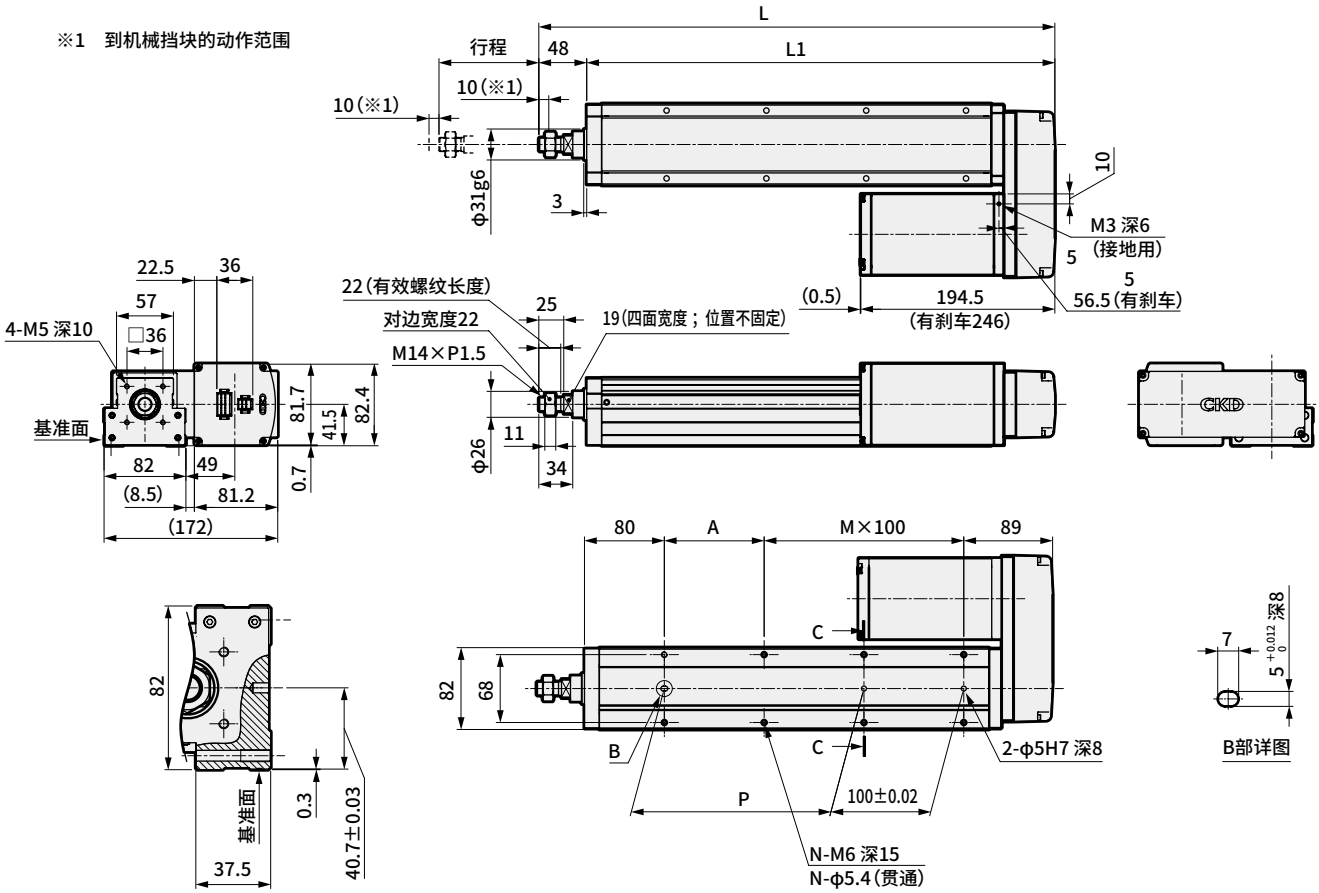
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

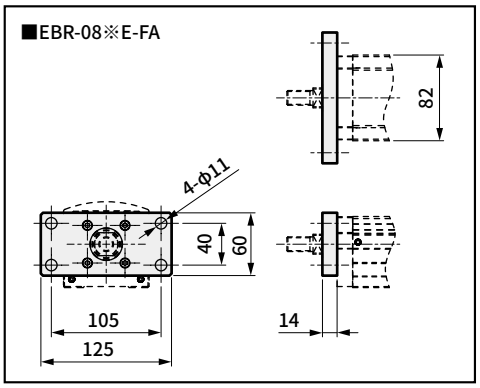
EBR-08※※

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



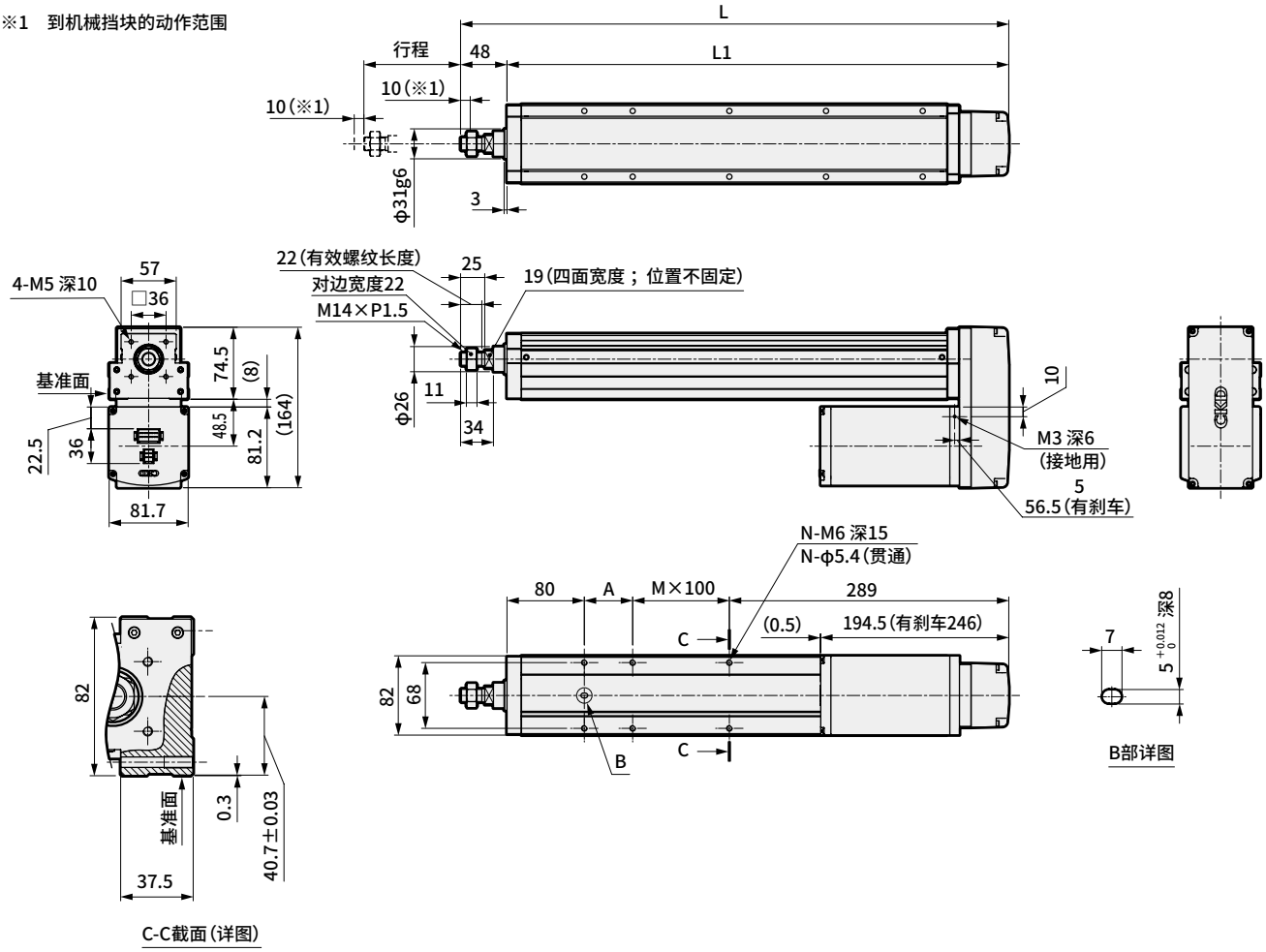


行程符号		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	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



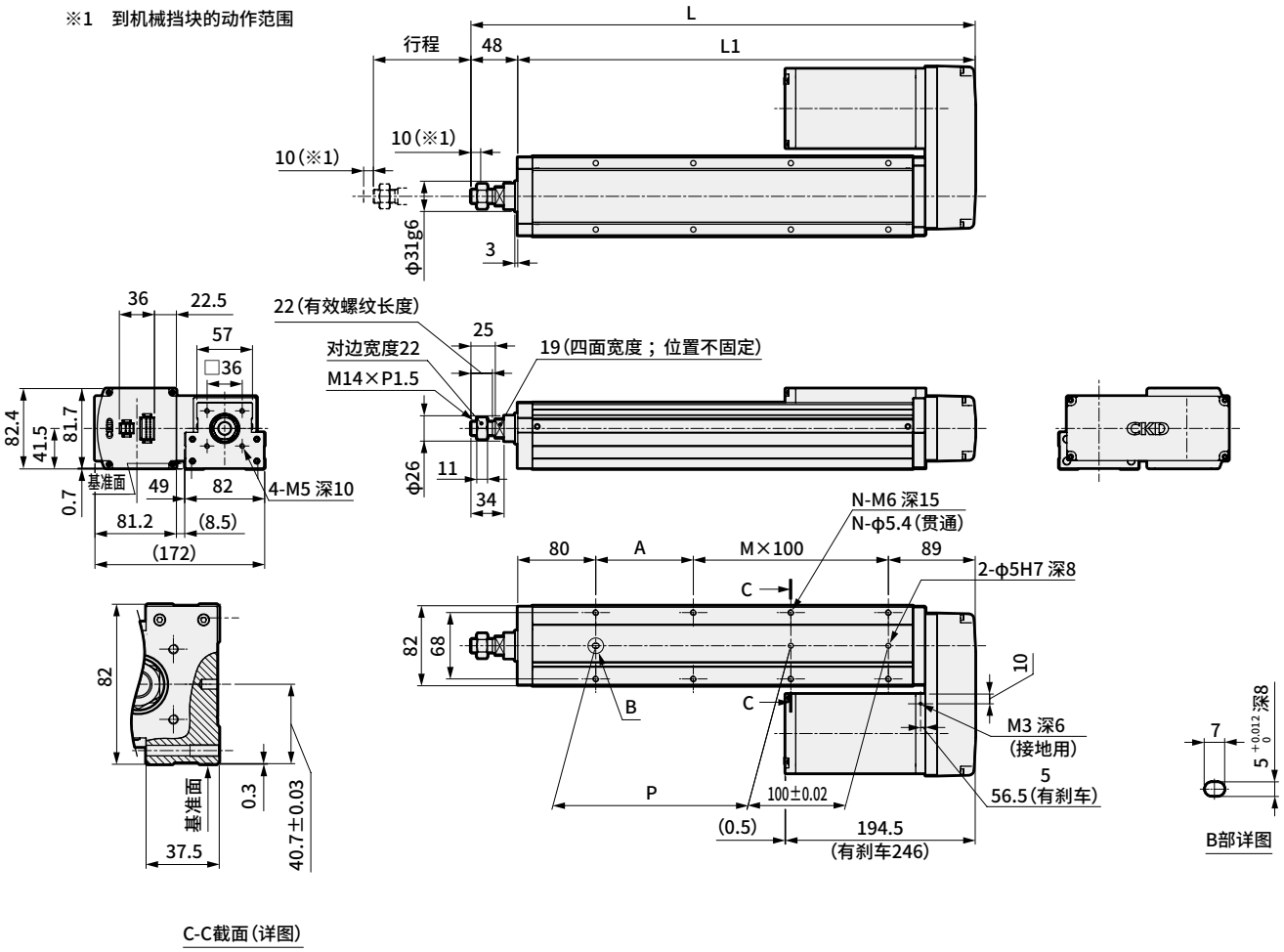
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
重量(kg)	无刹车	7.3	7.7	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