



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

EBR-04LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：50W

RoHS

型号表示方法

EBR - 04 L E - 00 - 06 0050 N NN - M H N N

① 本体尺寸

04 本体宽度44mm

② 行程

0050 50mm (每50mm)

0400 400mm

③ 马达

L 无

④ 马达功率

H 50W

⑤ 限位传感器 ※1

N 无

B 有

⑥ 原点传感器 ※1

N 无

C 有

⑦ 刹车

N 无

⑧ 安装马达规格

M 安装马达规格请根据右表进行选择。

Y

P

F

⑨ 导程

06 6mm

12 12mm

⑩ 马达安装方向

E 直接安装

厂商	50W
三菱电机	M
台达电子	M
山洋电气	M
安川电机	Y
基恩士	Y
松下	P
欧姆龙	M
富士电机	M
发那科	F
博世力士乐	P
罗克韦尔自动化	M
西门子	M

※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率	50W 伺服马达	
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 kg ※1	水平	20
	垂直	5
最快速度 mm/s	300	600
额定推力 ※1 N	141	71
重复精度 mm	±0.01	
空转 mm	0.1以下	
使用环境温度、湿度	0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)	
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (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	

※ 悬重量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

行程与最快速度

(mm/s)				
行程	50~250	300	350	400
导程				
6	300	250		
12	600	510		

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

EBR-04L※

马达折回安装型

●伺服马达功率：50W

RoHS

型号表示方法

EBR - 04 L R - 00 - 06 0050 N NN - M H N N

① 本体尺寸
04 本体宽度44mm

② 行程
0050 50mm (每50mm)
0400 400mm

③ 马达
L 无

④ 马达安装方向
R 右侧折回安装
D 下方折回安装
L 左侧折回安装

⑤ 导程
06 6mm
12 12mm

⑥ 刹车
N 无

⑦ 安装马达规格
M 安装马达规格请根据右表进行选择。
Y
P
F

⑧ 马达功率
H 50W

⑨ 原点传感器 ※1
N 无
C 有

⑩ 限位传感器 ※1
N 无
B 有

厂商	50W
三菱电机	M
台达电子	M
山洋电气	M
安川电机	Y
基恩士	Y
松下	P
欧姆龙	M
富士电机	M
发那科	F
博世力士乐	P
罗克韦尔自动化	M
西门子	M

※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率		50W 伺服马达	
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	20	12
	垂直	5	2
最快速度	mm/s	300	600
额定推力 ※1	N	141	71
重复精度	mm	±0.01	
空转	mm	0.1以下	
使用环境温度、湿度		0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露)	
保存环境温度、湿度		-10~50℃(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	

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

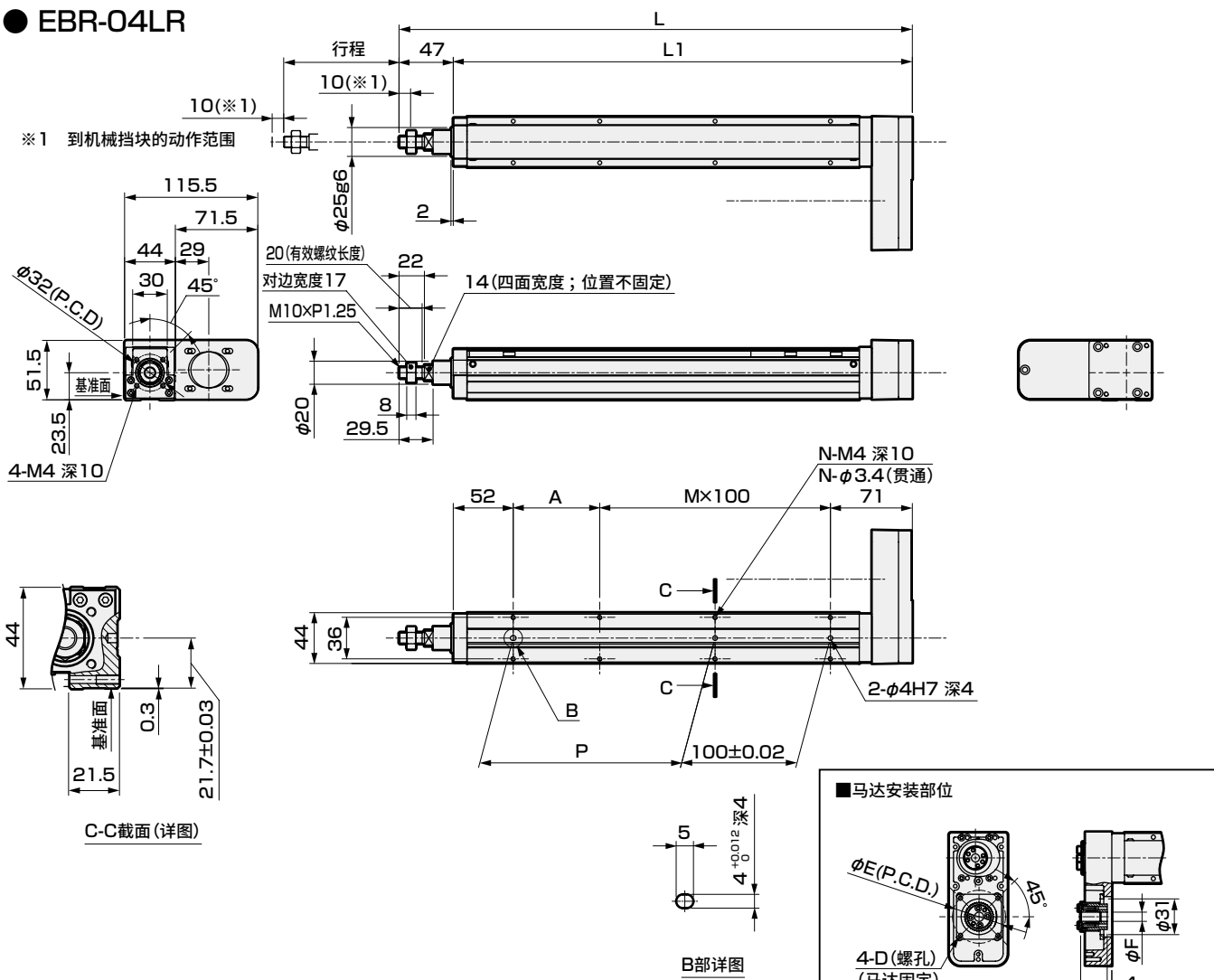
行程与最快速度

(mm/s)				
行程	50~250	300	350	400
导程				
6	300	250		
12	600	510		

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-04LR



※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	295	345	395	445	495	545	595	645
L1	248	298	348	398	448	498	548	598
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)	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4

■ 马达安装部位

安装 马达规格	D	E	F	马达安装用 螺栓
M 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
Y 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
P 50W	M3	φ45	φ8	4-M3×L12
F 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12

附件一览表

【马达安装用部件】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原点传感器、限位传感器】

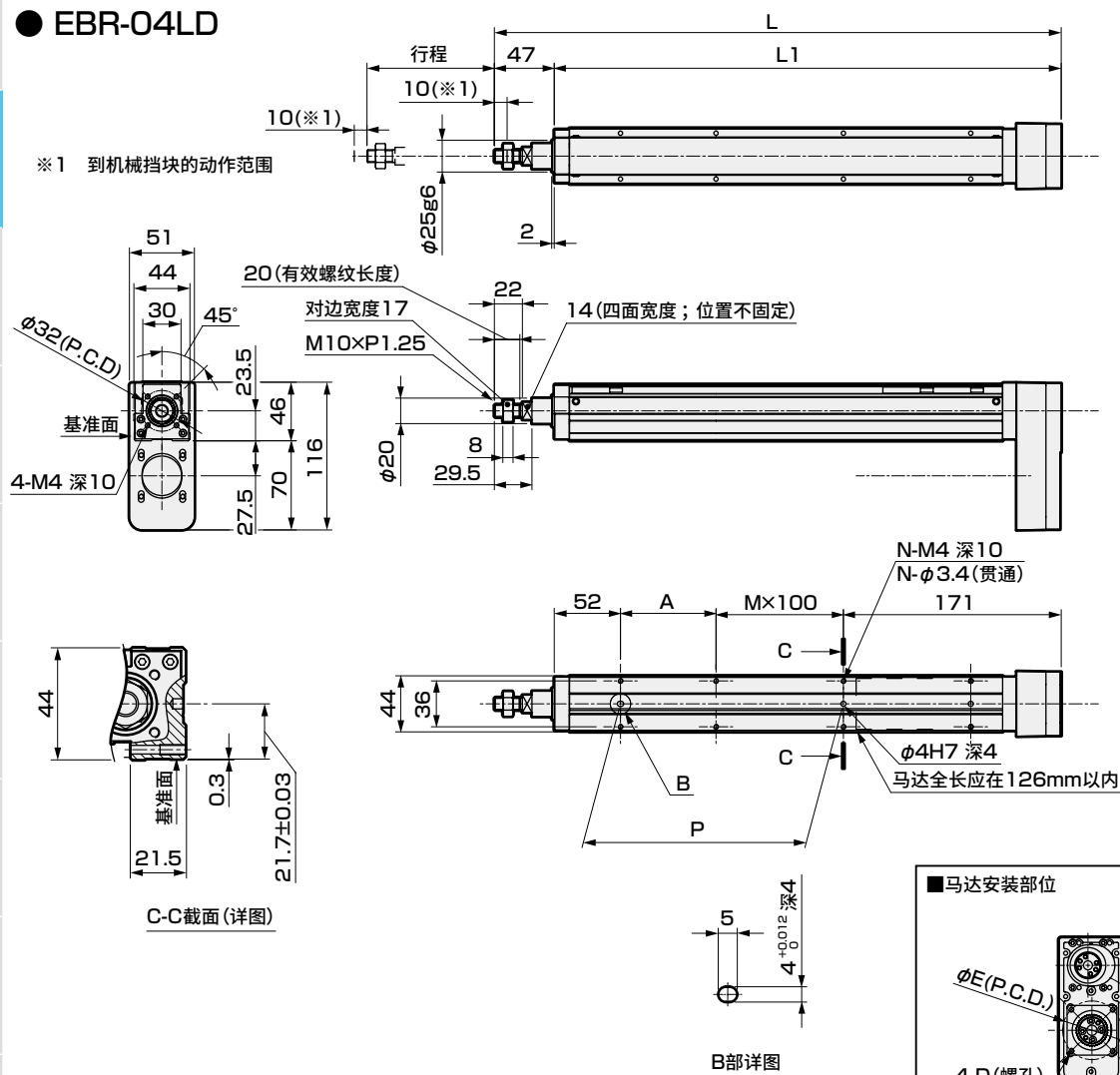
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

EBR-04L ☼

外形尺寸图 马达下方折回安装

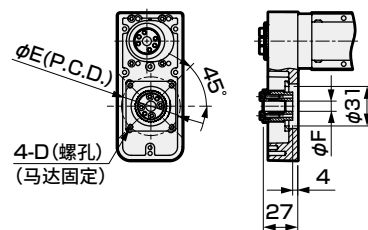
● EBR-04LD



※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	295	345	395	445	495	545	595	645
L1	248	298	348	398	448	498	548	598
A	25	75	25	75	25	75	25	75
M	0	0	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8	10	10
P	25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	1.3	1.5	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4

■ 马达安装部位



安装 马达规格	D	E	F	马达安装用 螺栓
M 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
Y 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
P 50W	M3	φ45	φ8	4-M3×L12
F 50W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12

附件一览表

【马达安装用部件】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原点传感器、限位传感器】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

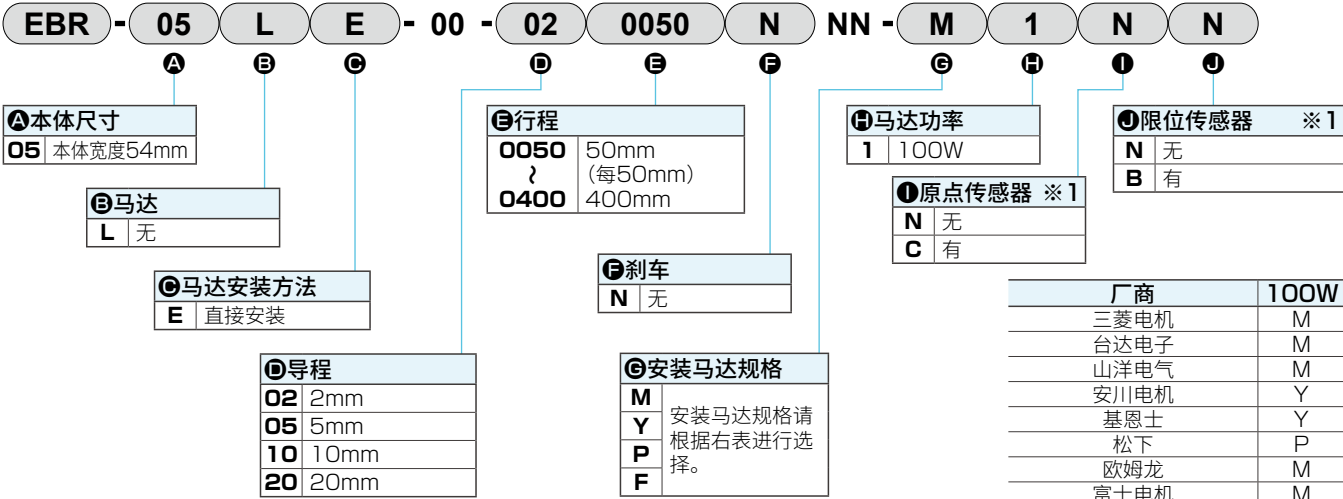
EBR-05LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：100W

RoHS

型号表示方法



※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率	100W 伺服马达			
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 12$			
行程 mm	50~400			
导程 mm	2	5	10	20
最大可搬送重量 kg ※1	水平	30	30	15
	垂直	10	10	5
最快速度 mm/s	100	250	500	1000
额定推力 ※1 N	854	341	170	85
重复精度 mm	± 0.01			
空转 mm	0.1以下			
使用环境温度、湿度	0~40℃ (不得冻结) 35~80%RH (不得结露)			
保存环境温度、湿度	-10~50℃ (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			

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

行程与最快速度

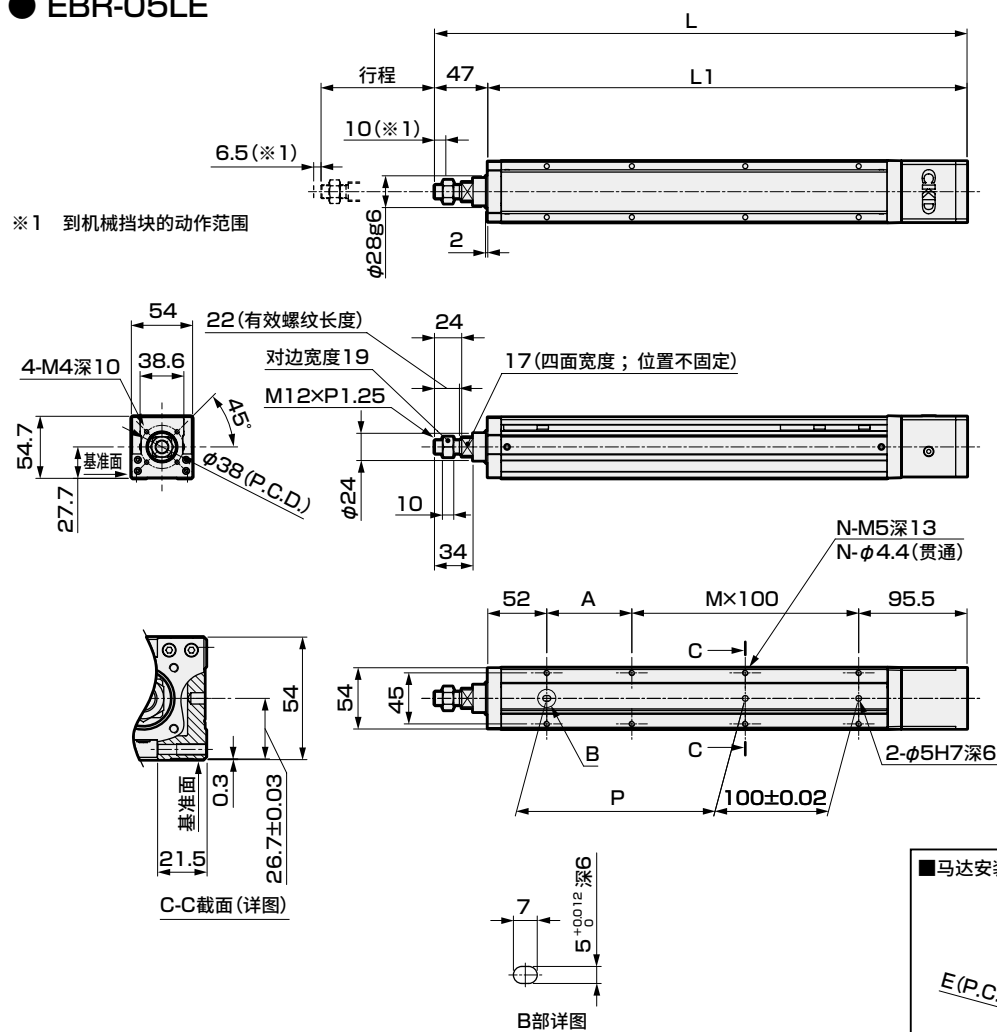
(mm/s)

行程	50~250	300~400
导程		
2	100	85
5	250	200
10	500	400
20	1000	850

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-05LE



※ 行程50mm时, 有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	319.5	369.5	419.5	469.5	519.5	569.5	619.5	669.5
L1	272.5	322.5	372.5	422.5	472.5	522.5	572.5	622.5
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)	1.7	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.0

■ 马达安装部位

安装 马达规格	D	E	F	马达安装用 螺栓
M 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
Y 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
P 100W	M3	φ45	φ8	4-M3×L12
F 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12

附件一览表

【马达安装用部件】

安装马达规格	联轴器	马达安装用螺栓	
		型号	数量
M	组装发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原点传感器、限位传感器】

厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格, 请参阅第80页。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

EBR-05L※

马达折回安装型

●伺服马达功率：100W

RoHS

型号表示方法

EBR - 05 L R - 00 - 02 0050 N NN - M 1 N N																			
A		B		C		D		E		F		G		H		I		J	
A 本体尺寸						B 行程						H 马达功率				I 限位传感器 ※1			
05 本体宽度54mm						0050 50mm ? (每50mm) 0400 400mm						1 100W				N 无 B 有			
B 马达												I 原点传感器 ※1							
L 无												N 无 C 有							

※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一项为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率		100W 伺服马达			
驱动方式		滚珠丝杆 $\phi 12$			
行程 mm		50~400			
导程		2	5	10	20
最大可搬送重量 kg	水平	30	30	15	10
	垂直	10	10	5	2.5
※1					
最快速度 mm/s		100	250	500	1000
额定推力 ※1 N		854	341	170	85
重复精度 mm		± 0.01			
空转 mm		0.1以下			
使用环境温度、湿度		0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露)			
保存环境温度、湿度		-10~50℃(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			

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

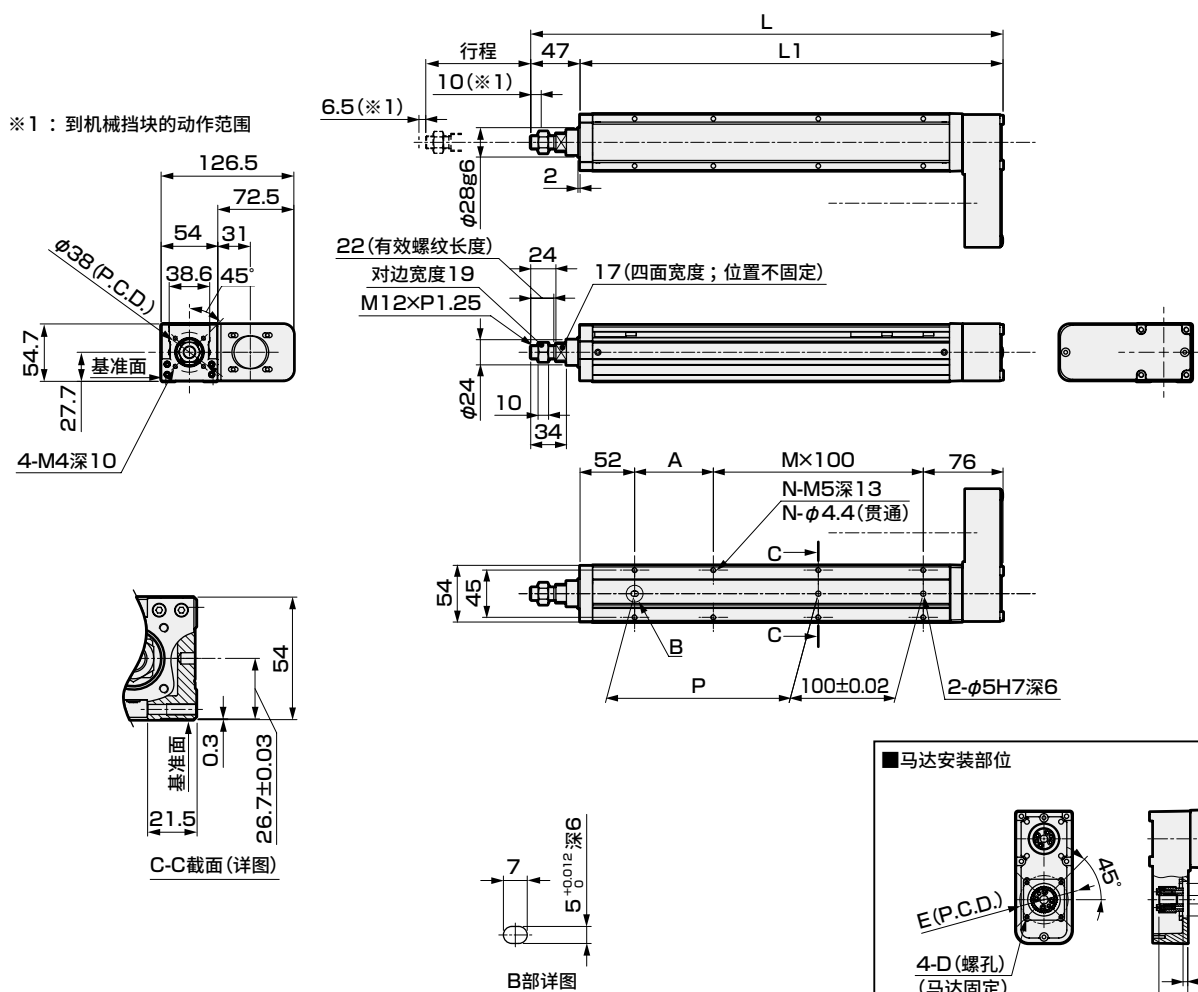
行程与最快速度

		(mm/s)			
导程	行程	50~250	300	350	400
	2	100	85		
	5	250	200		
	10	500	400		
	20	1000	850		

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。
导程2请在0.5G以下使用。

外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-05LR



※ 行程50mm时, 有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	300	350	400	450	500	550	600	650
L1	253	303	353	403	453	503	553	603
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)	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2

安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
Y 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
P 100W	M3	φ45	φ8	4-M3×L12
F 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

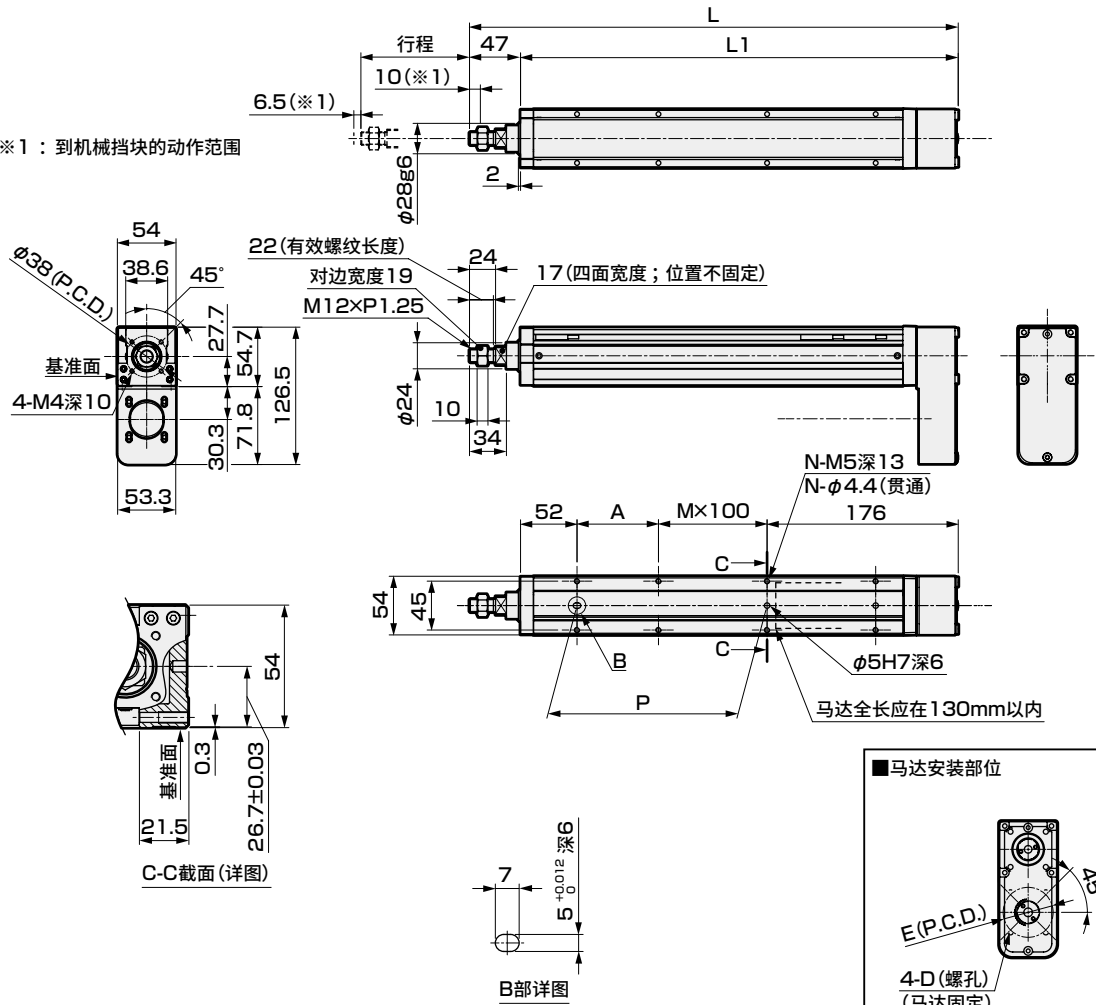
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格, 请参阅第80页。

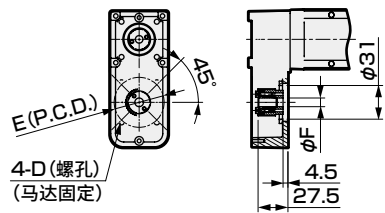
EBR-05L※

外形尺寸图 马达下方折回安装

● EBR-05LD



■ 马达安装部位



安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
Y 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12
P 100W	M3	φ45	φ8	4-M3×L12
F 100W	M4	φ46	φ8	4-M4×L12

※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	300	350	400	450	500	550	600	650
L1	253	303	353	403	453	503	553	603
A	25	75	25	75	25	75	25	75
M	0	0	1	1	2	2	3	3
N	4	4	6	6	8	8	10	10
P	25	75	125	175	225	275	325	375
重量(kg)	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

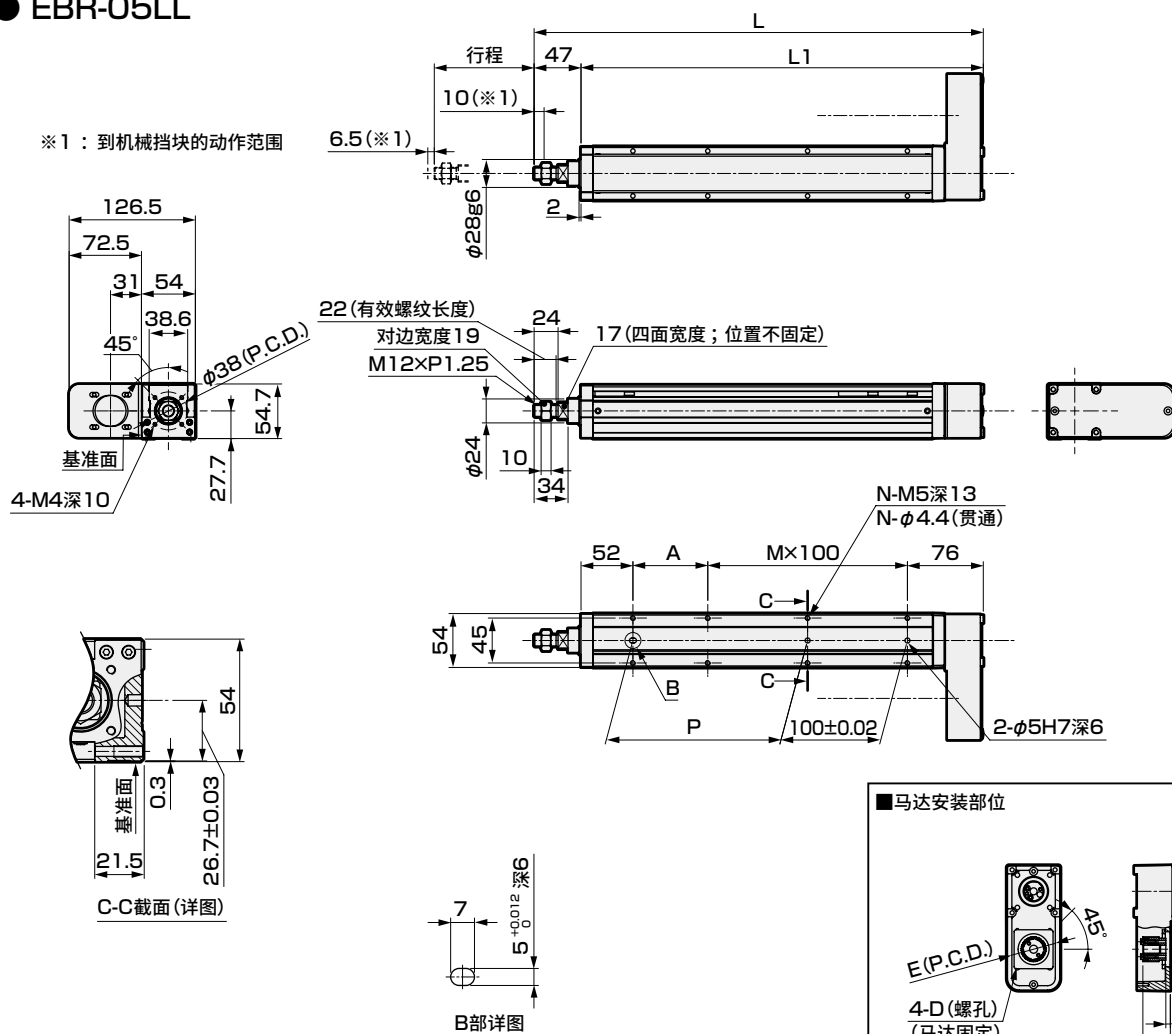
【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

外形尺寸图 马达左侧折回安装

● EBR-05LL



※ 行程50mm时, 有时需在两侧安装传感器。

行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	300	350	400	450	500	550	600	650
L1	253	303	353	403	453	503	553	603
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)	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7	2.9	3.1	3.2

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格, 请参阅第80页。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

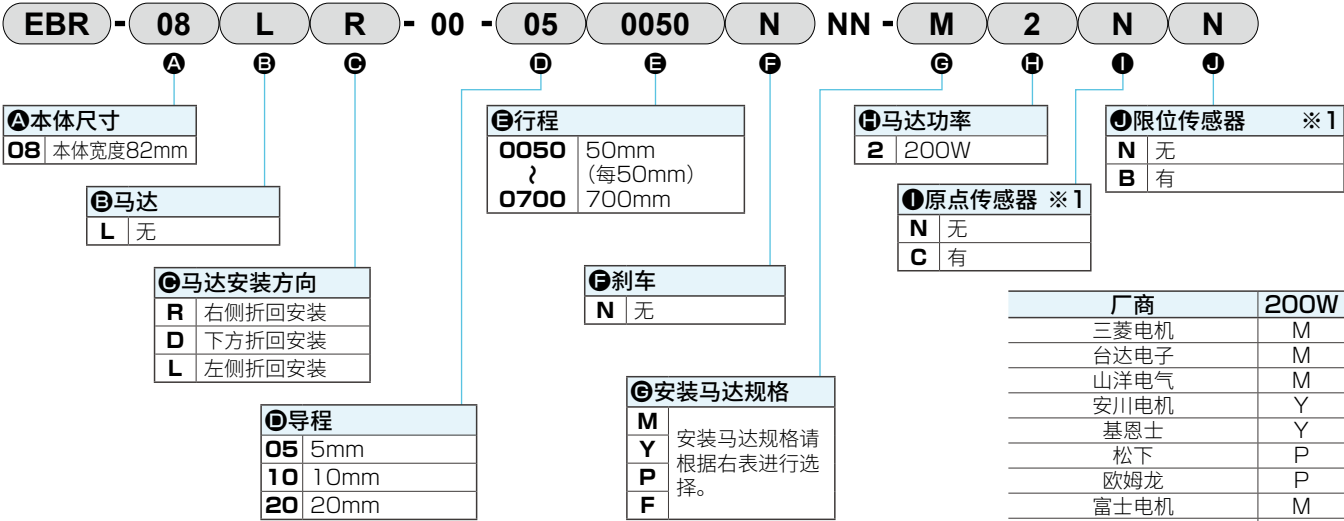
EBR-08L※

马达折回安装型

●伺服马达功率：200W

RoHS

型号表示方法



※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率	200W 伺服马达		
驱动方式	滚珠丝杆 φ16		
行程 mm	50~700		
导程	5	10	20
最大可搬送重量 kg	水平	50	30
	垂直	15	8
最快速度 mm/s	250	500	1000
额定推力 N	683	341	174
重复精度 mm	±0.01		
空转 mm	0.1以下		
使用环境温度、湿度	0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露)		
保存环境温度、湿度	-10~50℃(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		

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

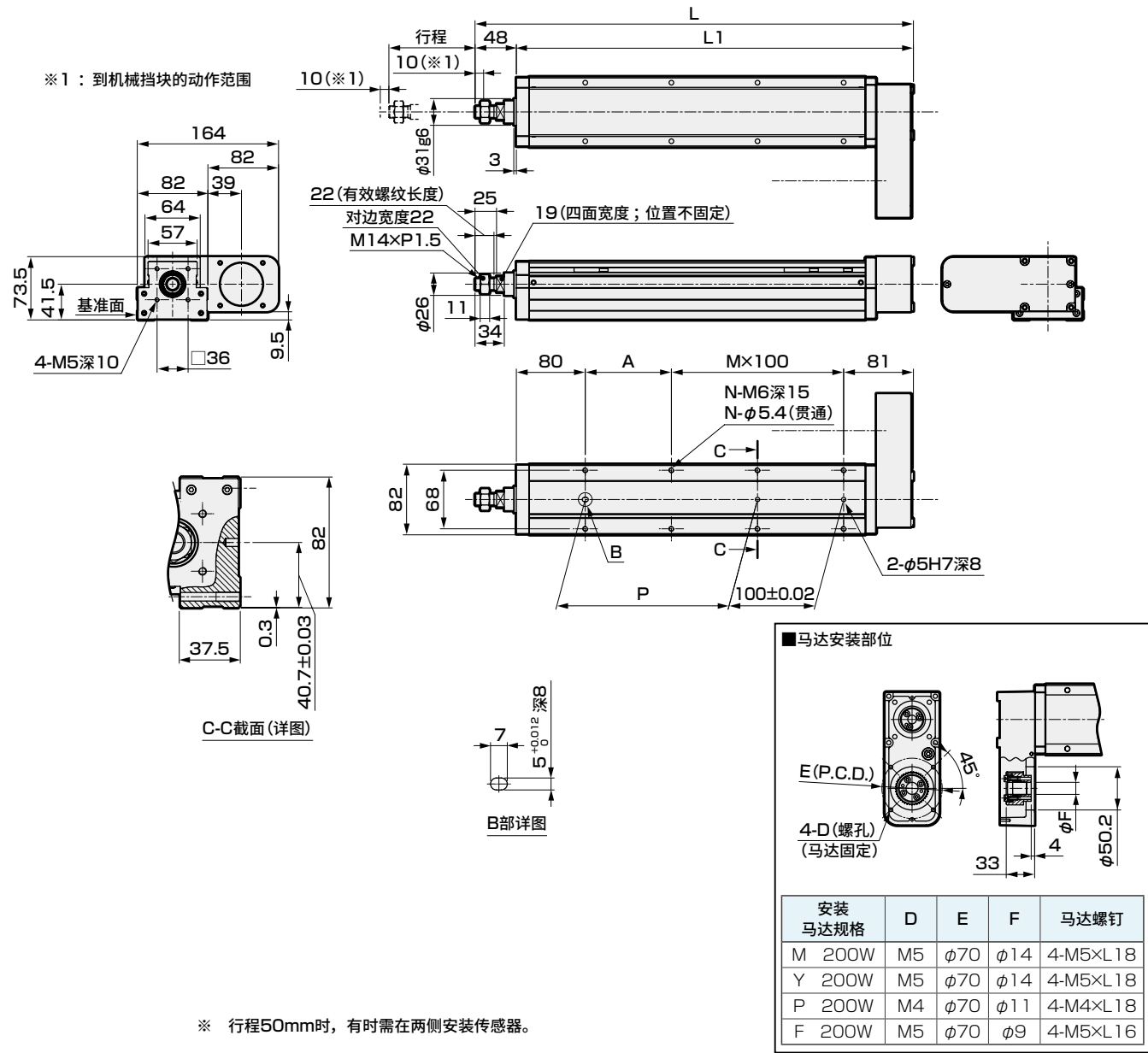
行程与最快速度

		(mm/s)							
导程	行程	50~300	350	400	450	500	550	600	700
5	250	200							
10	500	400							
20	1000	850							

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-08LR



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	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009
L1	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961
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)	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

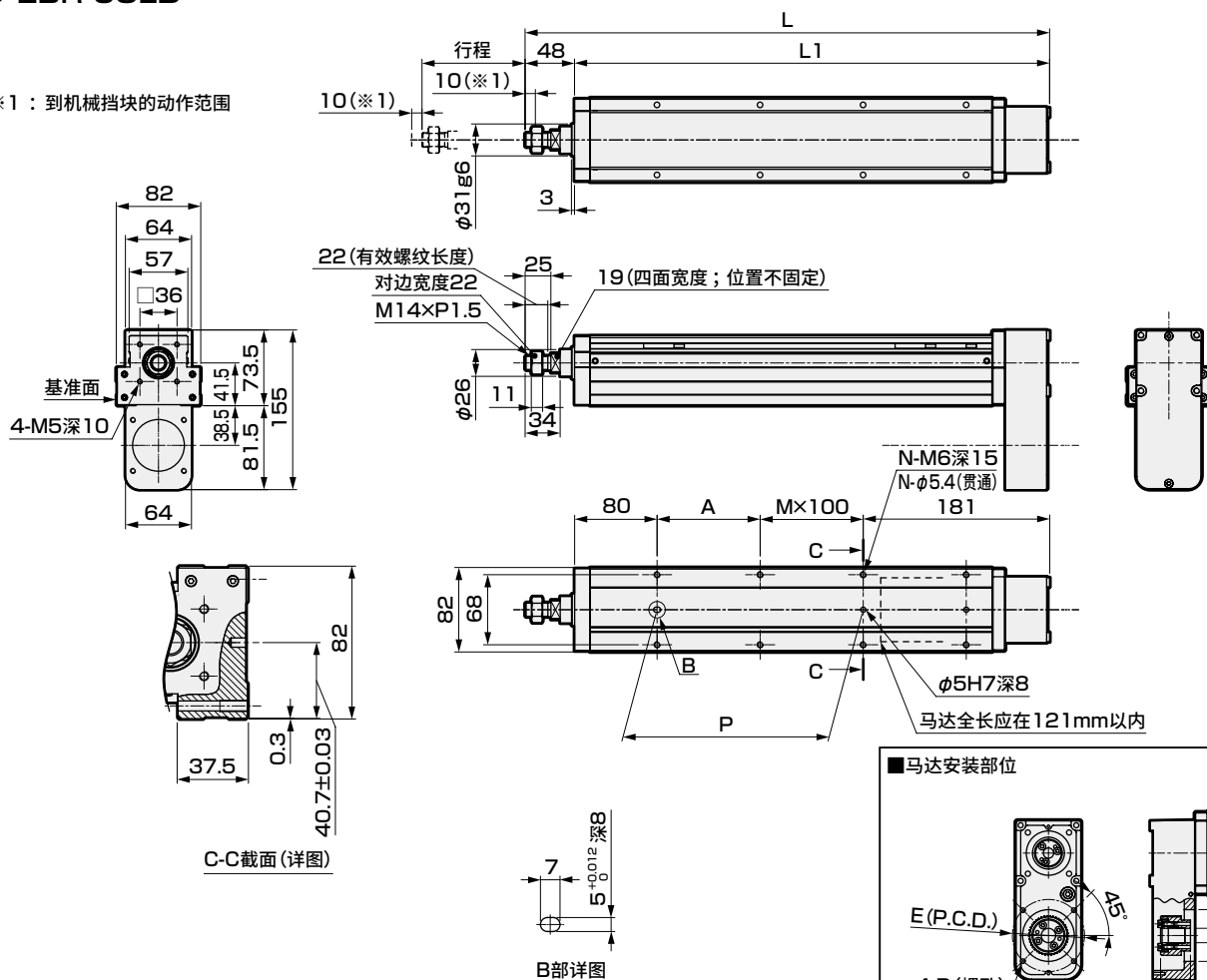
※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

EBR-08L ☼

外形尺寸图 马达下方折回安装

● EBR-08LD

※1：到机械挡块的动作范围



※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

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	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009
L1	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961
A	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
重量(kg)	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

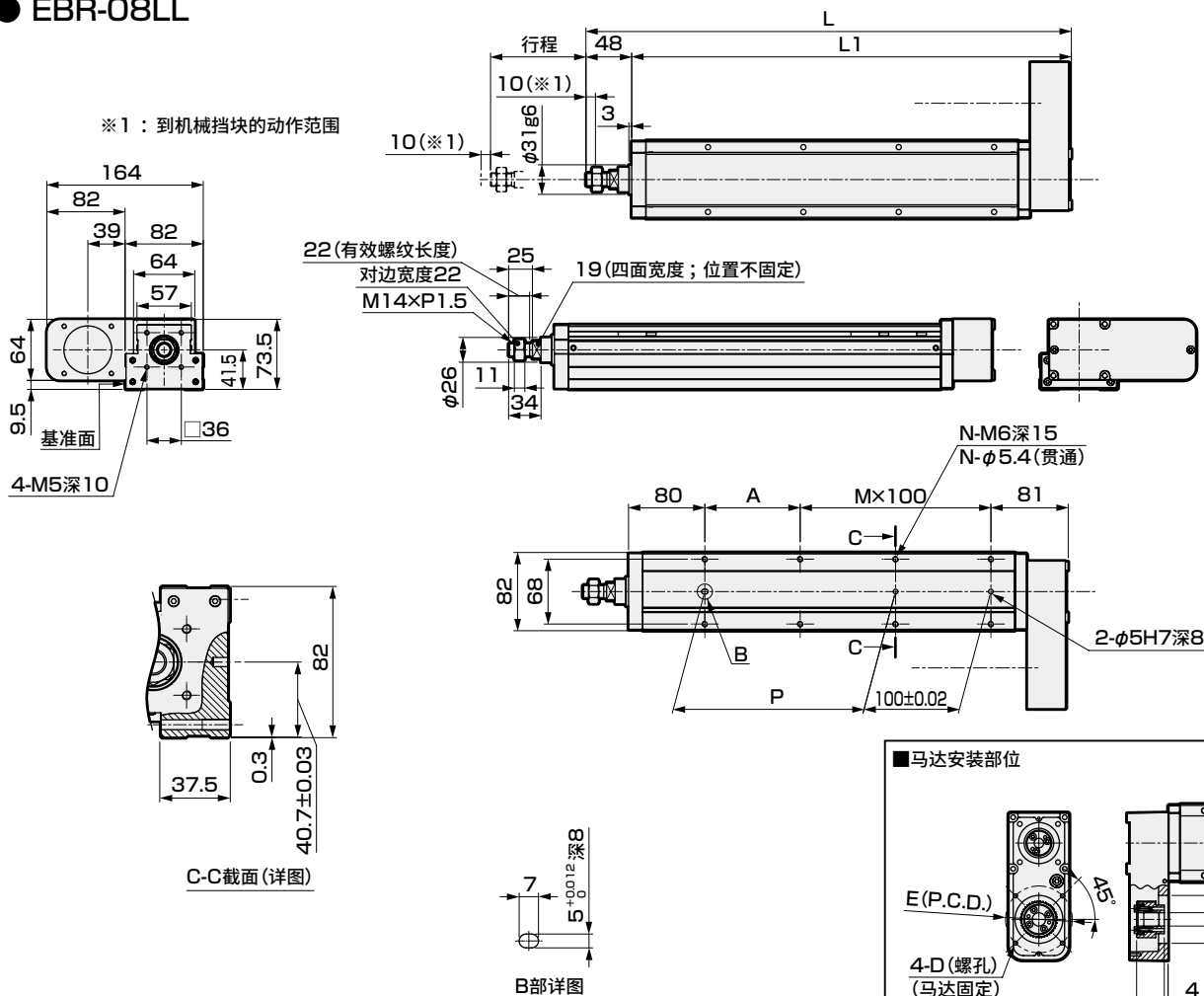
【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

外形尺寸图 马达左侧折回安装

● EBR-08LL



※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

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	359	409	459	509	559	609	659	709	759	809	859	909	959	1009
L1	311	361	411	461	511	561	611	661	711	761	811	861	911	961
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)	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

EBR-12LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：400W



型号表示方法

EBR - 12 L E - 00 - 05 0050 N NN - M 4 N N

Ⓐ 本体尺寸

12 本体宽度120mm

Ⓑ 马达

L 无

Ⓒ 马达安装方向

E 直接安装

Ⓓ 行程

0050 50mm
(每50mm)
0800 800mm

Ⓔ 刹车

N 无

Ⓕ 安装马达规格

M 安装马达规格请
Y 根据右表进行选择。
P

Ⓗ 马达功率

4 400W

Ⓘ 原点传感器 ※1

N 无
C 有

⓵ 限位传感器 ※1

N 无
B 有

Ⓙ 导程

05 5mm
10 10mm
20 20mm
32 32mm

厂商	400W
三菱电机	M
台达电子	M
山洋电气	M
安川电机	Y
基恩士	Y
松下	P
欧姆龙	P
富士电机	M
博世力士乐	P
罗克韦尔自动化	M
西门子	M

※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率		400W 伺服马达			
驱动方式		滚珠丝杆 φ16			
行程	mm	50~800			
导程	mm	5	10	20	32
最大可搬送重量 ※1	水平	110	88	40	30
	垂直	33	22	10	8
最快速度	mm/s	250	500	1000	1600
额定推力 ※1	N	1388	694	347	218
重复精度	mm	±0.01			
空转	mm	0.1以下			
使用环境温度、湿度		0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露)			
保存环境温度、湿度		-10~50℃(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			

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

行程与最快速度

(mm/s)

导程	行程	
	50~300	350~800
5	250	200
10	500	400
20	1000	850
32	1600	1350

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。

最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

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	406	456	506	556	606	656	706	756	806	856	906	956	1006	1056	1106	1156
L1	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
重量(kg)	4.9	5.4	5.9	6.4	6.9	7.4	7.9	8.4	8.9	9.4	9.9	10.4	10.9	11.4	11.9	12.4

安装马达规格	联轴器	马达安装用螺栓	
		型号	数量
M	组装发货	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

69



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

EBR-12L※

马达折回安装型

●伺服马达功率：400W

RoHS

型号表示方法

EBR	-	12	L	R	-	00	-	05	0050	N	NN	-	M	4	N	N		
		A	B	C				D	E	F			G	H	I	J		
A本体尺寸		12	B马达		C马达安装方向		D行程		E刹车		F安装马达规格		G原点传感器 ※1		H马达功率		I限位传感器 ※1	
		本体宽度120mm	L 无		R 右侧折回安装 D 下方折回安装 L 左侧折回安装		05 5mm 10 10mm 20 20mm 32 32mm		N 无 C 有		M 安装马达规格请 Y 根据右表进行选择。 P 选择。		N 无 C 有		4 400W		N 无 B 有	

厂商	400W
三菱电机	M
台达电子	M
山洋电气	M
安川电机	Y
基恩士	Y
松下	P
欧姆龙	P
富士电机	M
博世力士乐	P
罗克韦尔自动化	M
西门子	M

※1 原点传感器与限位传感器为组件。任一项为“无”时，另一项也请选择“无”。

※ 关于马达型号，请参阅第49页。

规格

适用马达功率	400W 伺服马达			
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 16$			
行程 mm	50~800			
导程 mm	5	10	20	32
最大可搬送重量 kg ※1	水平	110	88	40
	垂直	33	22	10
最快速度 mm/s	250	500	1000	1600
额定推力 ※1 N	1388	694	347	218
重复精度 mm	± 0.01			
空转 mm	0.1以下			
使用环境温度、湿度	0~40℃(不得冻结) 35~80%RH(不得结露)			
保存环境温度、湿度	-10~50℃(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			

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第76~77页。

※1 额定推力、最大可搬送重量是视作安装的马达可输出额定转矩时的参考值。

行程与最快速度

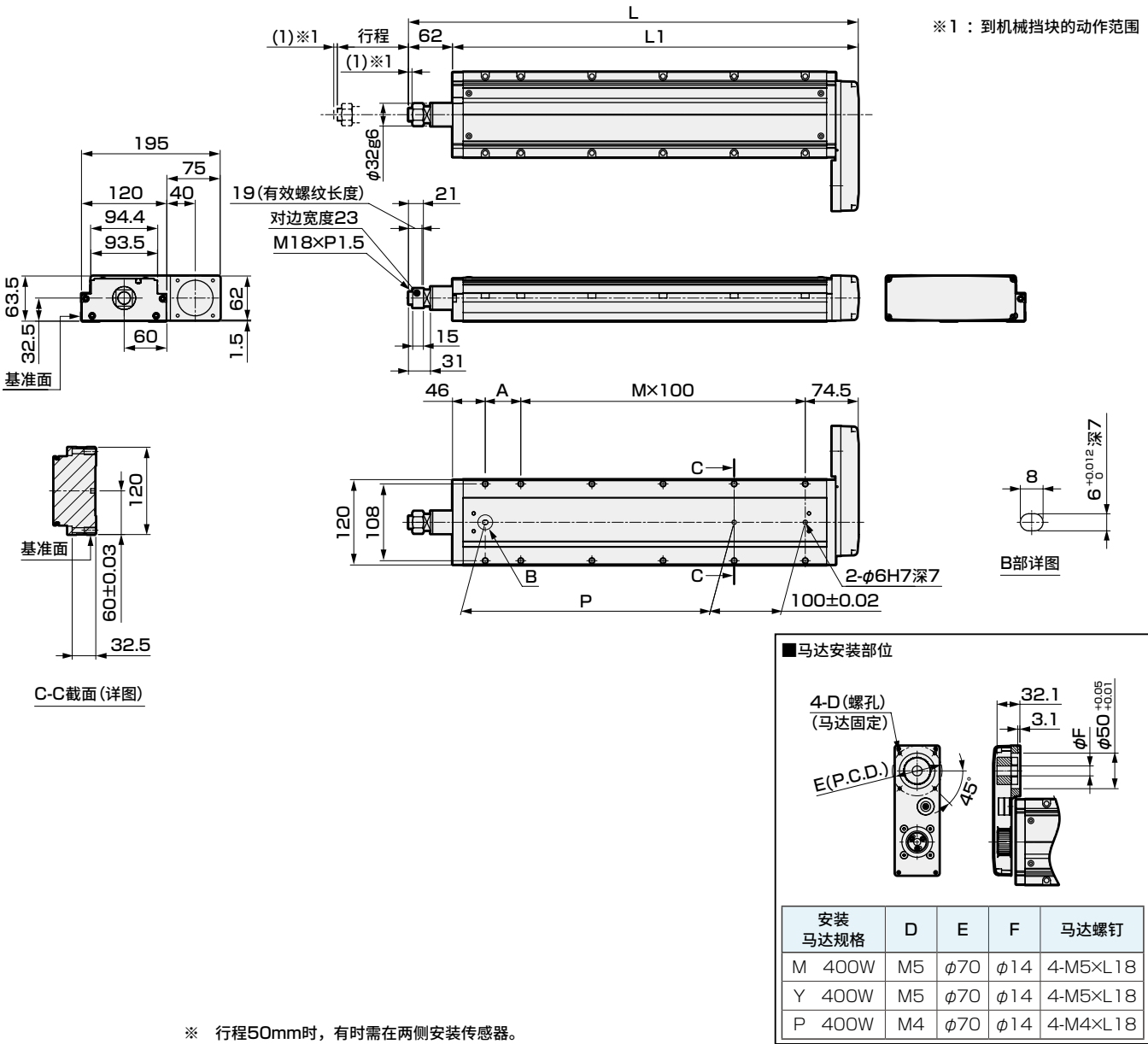
(mm/s)

行程 导程	50~300	350~700
5	250	200
10	500	400
20	1000	850
32	1600	1350

※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

外形尺寸图 马达右侧折回安装

EBR-12LR



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	382.5	432.5	482.5	532.5	582.5	632.5	682.5	732.5	782.5	832.5	882.5	932.5	982.5	1032.5	1082.5	1132.5
L1	320.5	370.5	420.5	470.5	520.5	570.5	620.5	670.5	720.5	770.5	820.5	870.5	920.5	970.5	1020.5	1070.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
重量 (kg)	5.4	5.8	6.3	6.8	7.3	7.8	8.3	8.8	9.2	9.7	10.2	10.7	11.2	11.7	12.2	12.6

附件一览表

【折回型】

安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

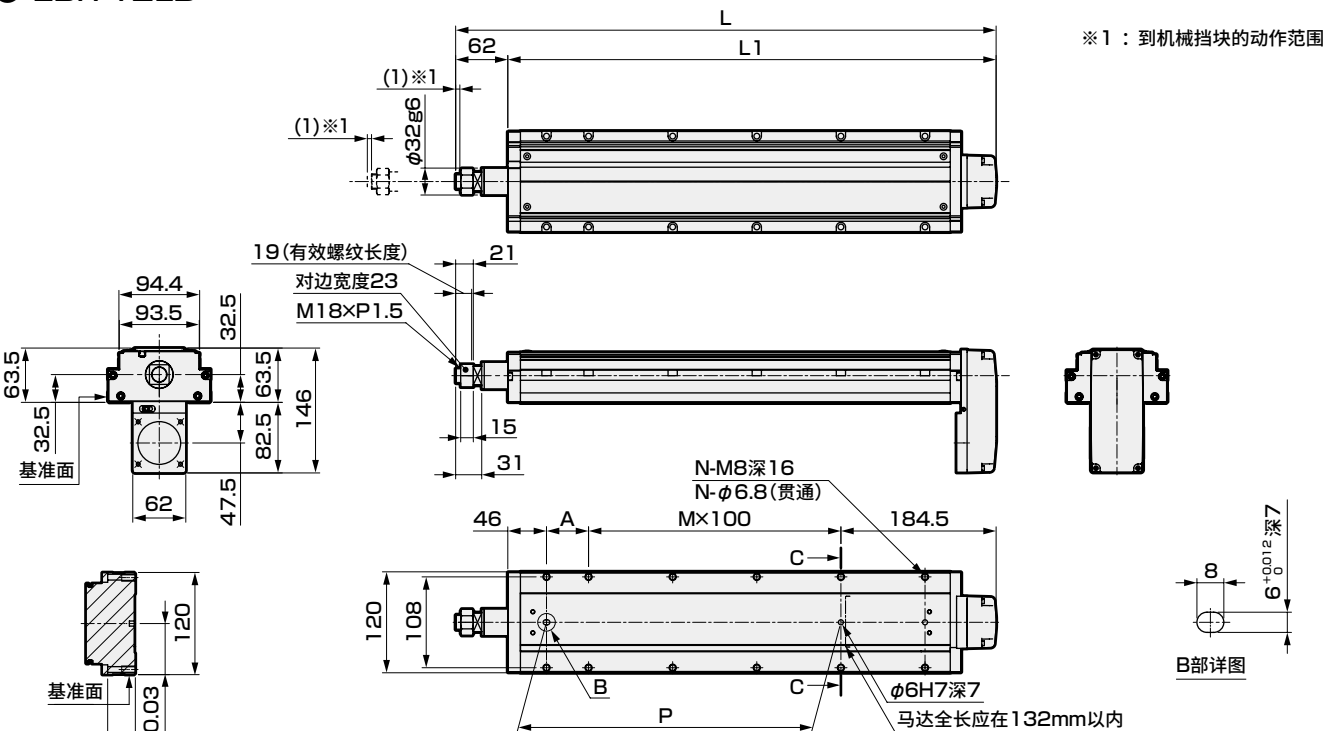
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

EBR-12L※

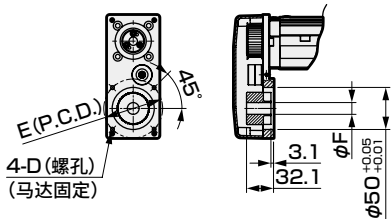
外形尺寸图 马达下方折回安装

● EBR-12LD



※1：到机械挡块的动作范围

■ 马达安装部位



安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 400W	M5	$\phi 70$	$\phi 14$	4-M5×L18
Y 400W	M5	$\phi 70$	$\phi 14$	4-M5×L18
P 400W	M4	$\phi 70$	$\phi 14$	4-M4×L18

※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

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	392.5	442.5	492.5	542.5	592.5	642.5	692.5	742.5	792.5	842.5	892.5	942.5	992.5	1042.5	1092.5	1142.5
L1	330.5	380.5	430.5	480.5	530.5	580.5	630.5	680.5	730.5	780.5	830.5	880.5	930.5	980.5	1030.5	1080.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850
重量 (kg)	5.3	5.8	6.3	6.8	7.3	7.7	8.2	8.7	9.2	9.7	10.2	10.7	11.1	11.6	12.1	12.6

附件一览表

【折回型】

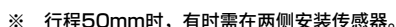
安装马达规格	正时皮带、皮带轮	马达安装用螺栓	
		型号	附带数量
M	附带发货	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。

● EBR-12LL



附件一览表

※ 关于传感器规格，请参阅第80页。