

EBR-L

导向内置式活塞杆型

电动执行器
伺服马达适用
无马达型



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	46
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
· EBR-04L	50
· EBR-05L	56
· EBR-08L	62
· EBR-12L	68
● 选型	74
● 技术资料	76
▲ 使用注意事项	686
选型检查表	708

EBS

EBR

ETS

ETSMultiAxis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

使用
注意事项

体系表

类型	型号	适用 马达 功率 (W)	本体 宽度 (mm)	导程 (mm)	最大可搬送重量 (kg)					
					水平 ※1	垂直	50 mm	100	150	
导向内置式活杆型		EBR-04L※-06	50	44	6	20	5	300 mm/s		
		EBR-04L※-12			12	12	2	600		
		EBR-05L※-02	100	54	2	30	10	100		
		EBR-05L※-05			5	30	10	250		
		EBR-05L※-10			10	15	5	500		
		EBR-05L※-20			20	10	2.5	1000		
		EBR-08L※-05	200	82	5	50	15	250		
		EBR-08L※-10			10	30	8	500		
		EBR-08L※-20			20	12	2.5	1000		
		EBR-12L※-05	400	120	5	110	33	250		
EBR-12L※-10		10			88	22	500			
EBR-12L※-20		20			40	10	1000			
EBR-12L※-32		32			30	8	1600			

伺服马达对应

EBS

EBR

ETS

ETS Multi Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

步进马达对应

使用
注意事项

行程 (mm) 与最快速度 (mm/s) ※2																				记载页码
200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100		
					※3 🕒 1.63秒															50
					🕒 0.84秒															
					🕒 4.71秒															56
					🕒 2.02秒															
					🕒 1.04秒															
					🕒 0.56秒															
																				62
																				68

※1 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。
 ※2 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。
 ※3 🕒表示定位时间。是以水平安装、最快速度、最快加减速速度，按照最长行程动作时的情形。
 请注意，并非最大可搬送时的数值。

EBS

EBR

ETS

ETSMulti Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

使用
注意事项

型号构成

导向内置式活塞杆型

EBR - **05** **L** **E** - **00** - **02** **0050** **N** **NN** - **M** **1** **N** **N**

A 本体尺寸

04	本体宽度44mm
05	本体宽度54mm
08	本体宽度82mm
12	本体宽度120mm

B 马达

L	无
---	---

C 马达安装方向

E	直接安装
R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装

D 行程

0050	50mm
?	(每50mm)
0800	800mm

F 刹车

N	无
---	---

G 安装马达规格

M	请确认右页的一览表
Y	
P	
F	

I 限位传感器

N	无
B	有

J 原点传感器

N	无
C	有

D 导程

02	2mm
05	5mm
06	6mm
10	10mm
12	12mm
20	20mm
32	32mm

H 马达功率

H	50W
1	100W
2	200W
4	400W

※ 本产品仅提供执行器(及马达安装部件)，不带马达。
马达及驱动器请由客户自行准备、安装、调整。

伺服马达对应

步进马达对应

使用
注意事项

推荐安装伺服马达一览表

符号	厂商	系列	50W	100W
M	三菱电机	MELSERVO J4	HG-KR053	HG-KR13
		MELSERVO J5	HG-KT_053W	HK-KT_13W
	台达电子	ECMA-C	ECMA-C1040F	ECMA-C10401
	山洋	SANMOTION R	R2□A04005	R2□A04010
Y	安川电机	Σ-V	SGMJV-A5	SGMJV-01
		Σ-7	SGM7J-A5	SGM7J-01
	基恩士	SV	SV-□005	SV-□010
		SV2	SV2-□005	SV2-□010
P	松下	MINAS A5	MSMD5A	MSMD01
		MINAS A6	MSMF5A	MSMF01
M	欧姆龙	G5	R88M-K05030	R88M-K10030
		1S	R88M-1M05030	R88M-1M10030
	富士电机	ALPHA7 GYS	GYS500D7-□B2□	GYS101D7-□B2□
		ALPHA7 GYB	-	-
F	发那科	βiS-B	A06B-01111-B1	A06B-0112-B1
P	博世力士乐	MSM	MSM019A	MSM019B
M	罗克韦尔自动化	TLP	TLP-A046-005-DKA□2	TLP-A046-010-DKA□2
	西门子	1FK2 ※1	1FK2102-0AG0	1FK2102-1AG0

符号	厂商	系列	200W	400W
M	三菱电机	MELSERVO J4	HG-KR23	HG-KR43
		MELSERVO J5	HK-KT_23W	HK-KT_43W
	台达电子	ECMA-C	ECMA-C10602	ECMA-C10604
	山洋	SANMOTION R	R2□A06020	R2□A06040
Y	安川电机	Σ-V	SGMJV-02	SGMJV-04
		Σ-7	SGM7J-02	SGM7J-04
	基恩士	SV	SV-□020	SV-□040
		SV2	SV2-□020	SV2-□040
P	松下	MINAS A5	MSMD02	MSMD04
		MINAS A6	MSMF02	MSMF04
	欧姆龙	G5	R88M-K20030	R88M-K40030
		1S	R88M-1M20030	R88M-1M40030
M	富士电机	ALPHA7 GYS	GYS201D7-□B2□	GYS401D7-□B2□
		ALPHA7 GYB	GYB201D7-□B2□	GYB401D7-□B2□
F	发那科	βiS-B	A06B-2115-B1	-
P	博世力士乐	MSM	MSM031B	MSM031C
M	罗克韦尔自动化	TLP	TLP-A070-020-DKA□2	TLP-A070-040-DKA□2
	西门子	1FK2 ※1	1FK2203-2AG0	1FK2203-4AG0

※ 关于上述以外的马达及其它马达厂商产品的安装，请咨询本公司。

※1 伺服马达为出口贸易管理令附表第1中7项(8)的管制对象，且规格也同样符合管制。(截止到2021年1月)

EBS

EBR

ETS

ETSMultiAxis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

伺服马达对应

步进马达对应

使用
注意事项

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

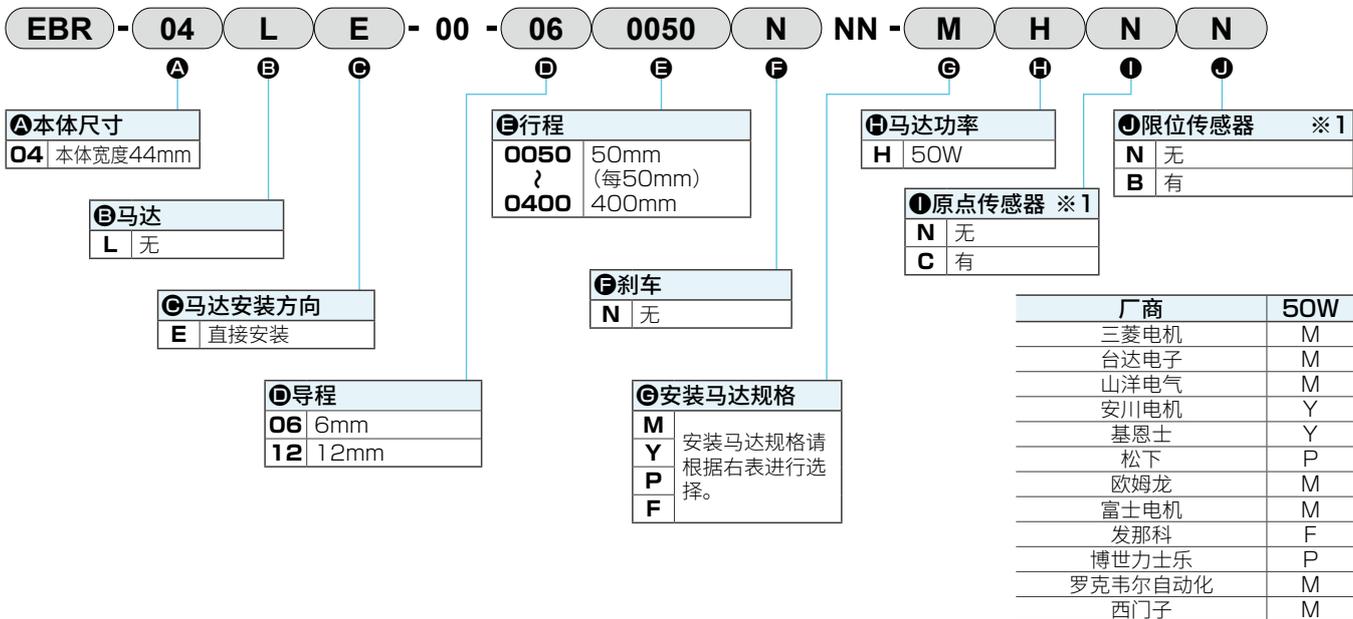
EBR-04LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：50W



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	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。

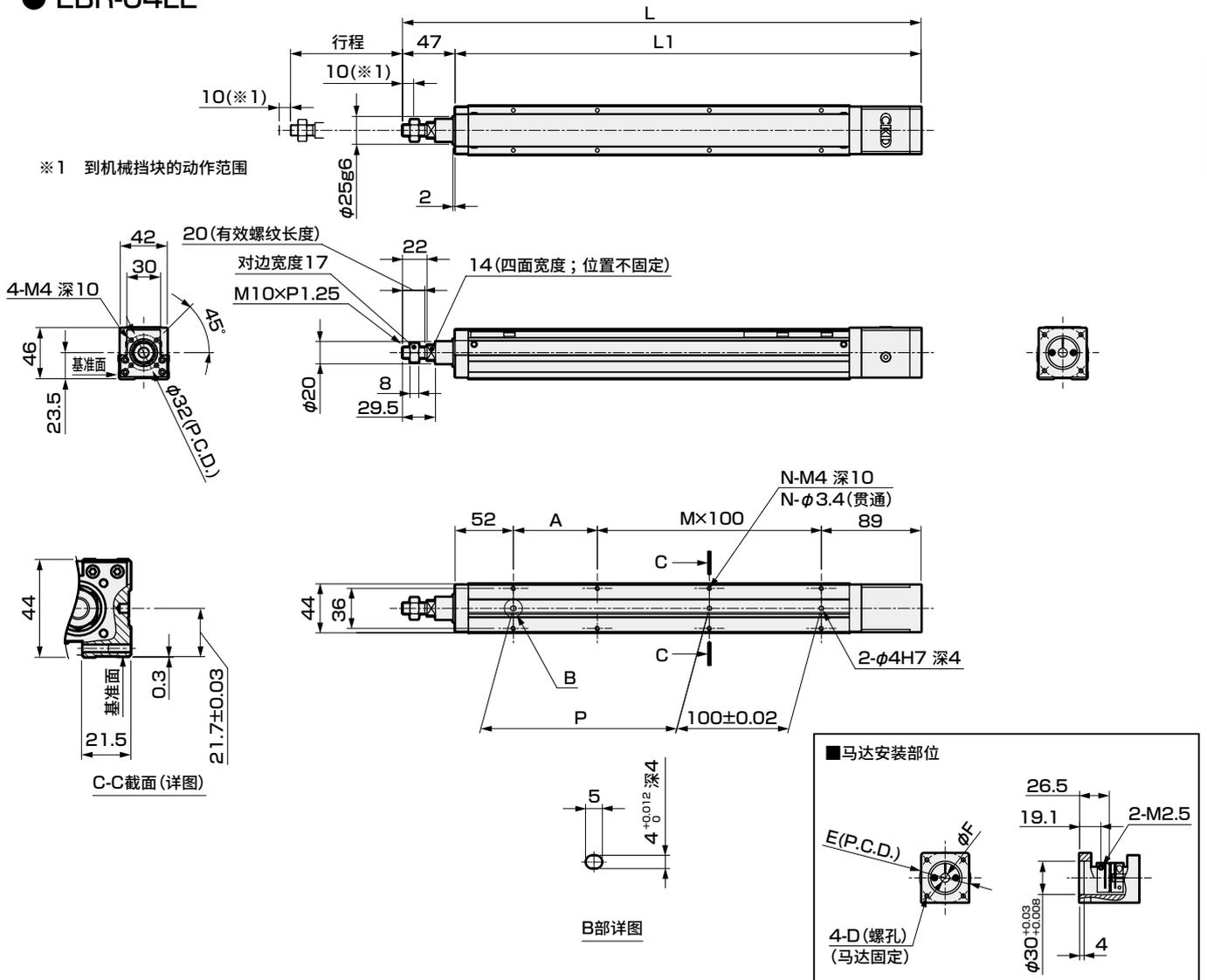
行程与最快速度

		(mm/s)			
导程	行程	50~250	300	350	400
	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 马达直接安装

● EBR-04LE



※ 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	313	363	413	463	513	563	613	663
L1	266	316	366	416	466	516	566	616
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)	1.1	1.2	1.4	1.6	1.7	1.9	2.0	2.2

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	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】

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

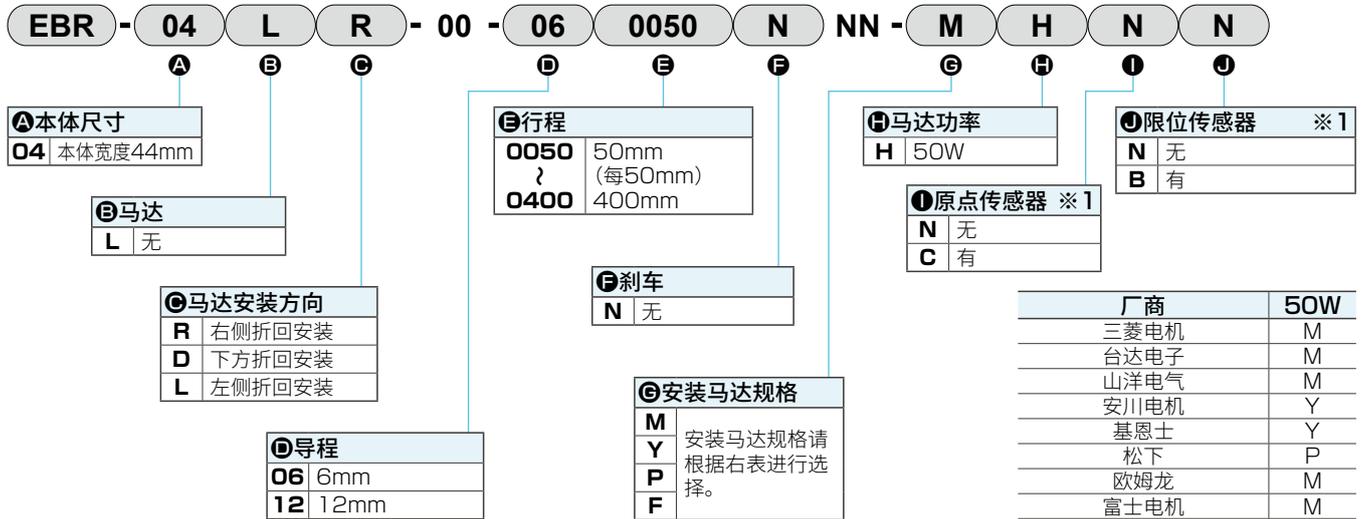
EBR-04L

马达折回安装型

● 伺服马达功率：50W

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	50W 伺服马达		
驱动方式	滚珠丝杆 $\phi 10$		
行程	mm	50~400	
导程	mm	6	12
最大可搬送重量 ※1	kg 水平	20	12
	kg 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。

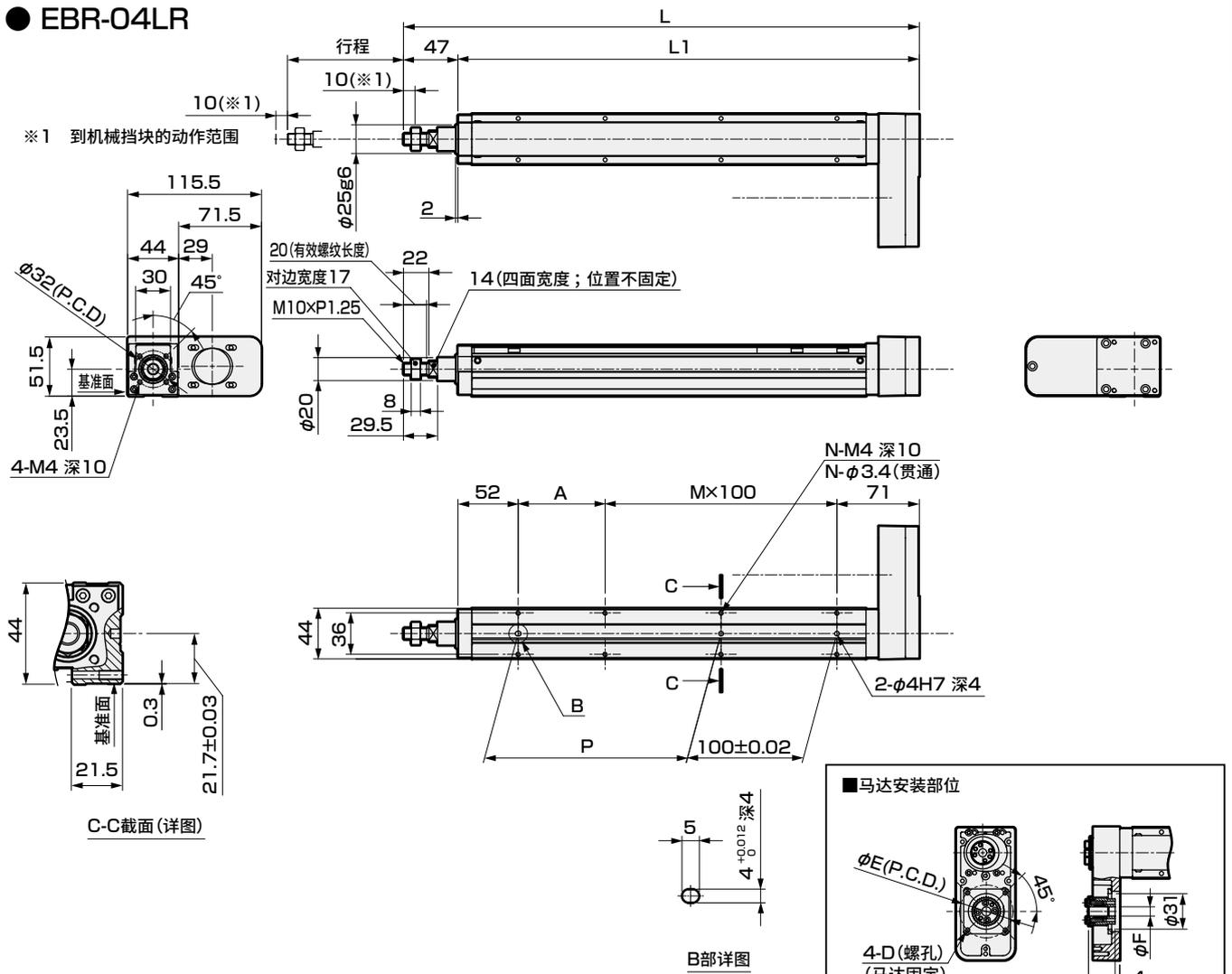
行程与最快速度

		(mm/s)			
导程	行程	50~250	300	350	400
	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。

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

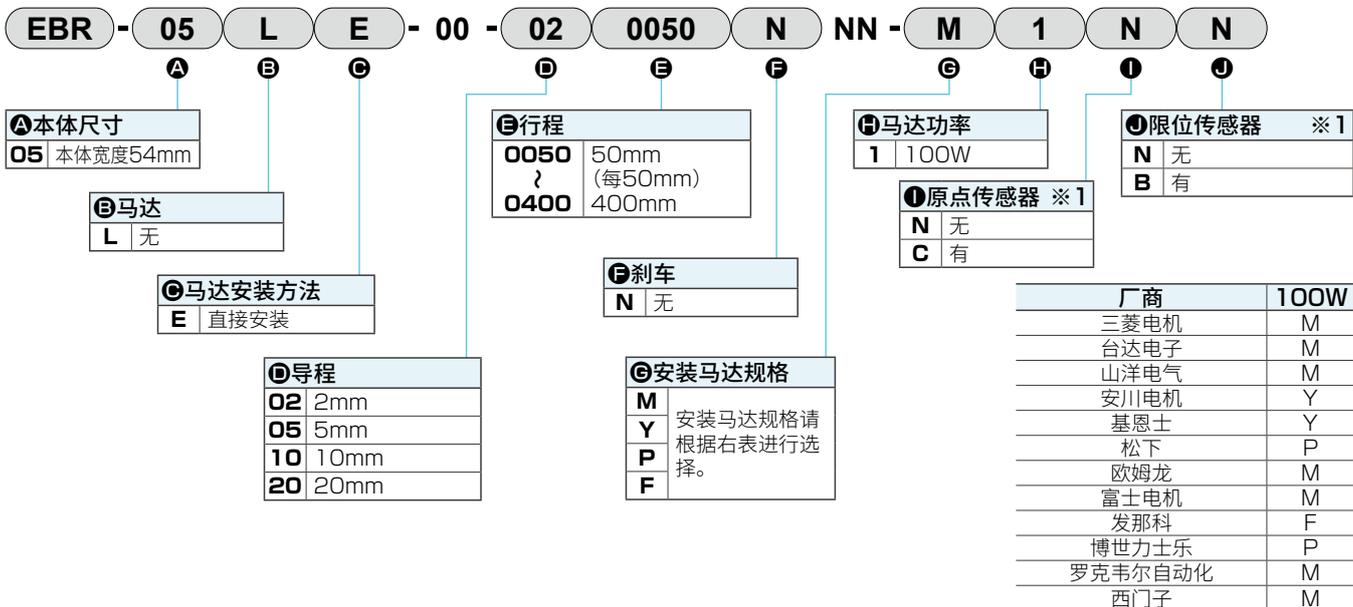
EBR-05LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：100W



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 φ12				
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	10
	垂直	10	10	5	2.5
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

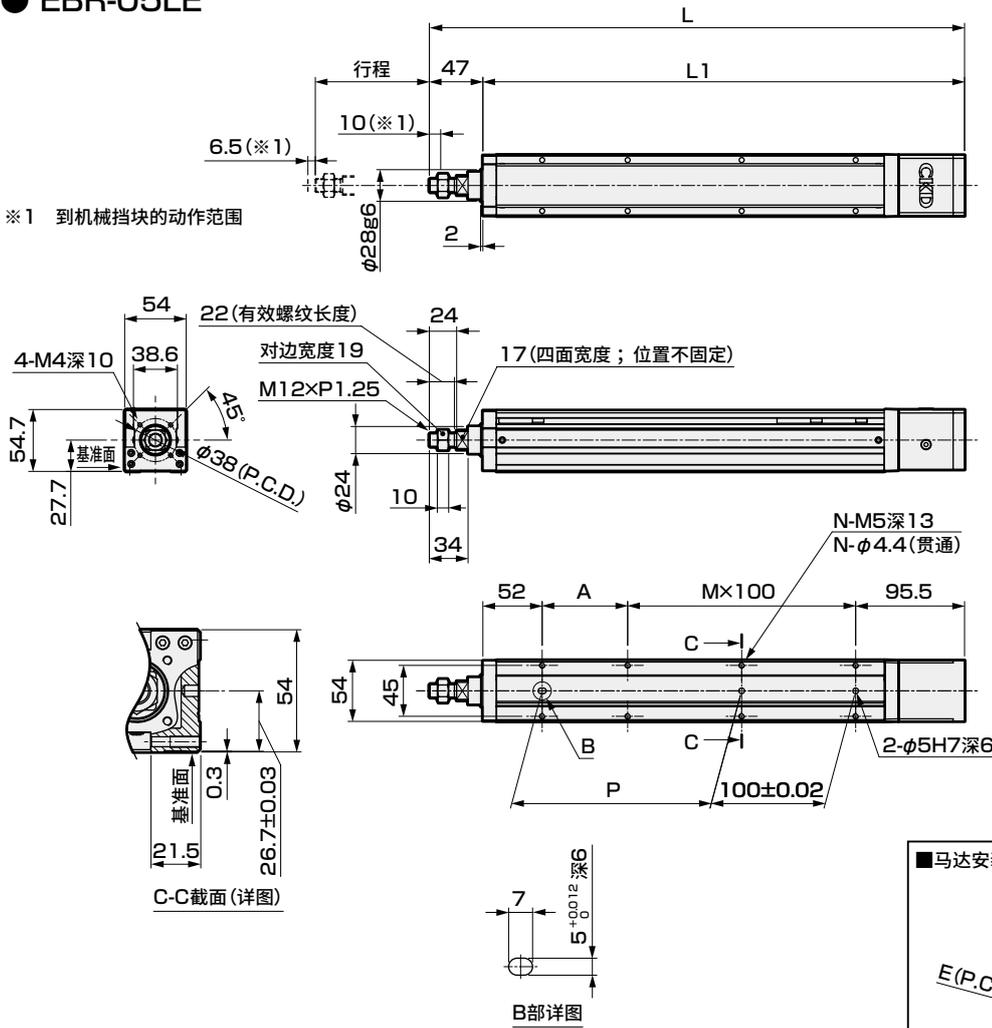
(mm/s)

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

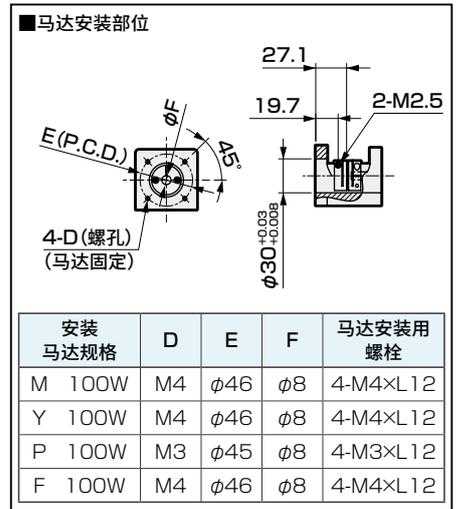
※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-05LE



※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
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

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



型号表示方法

EBR - 05 L R - 00 - 02 0050 N NN - M 1 N N

A 本体尺寸
05 本体宽度54mm

B 马达
L 无

C 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

D 导程
02 2mm
05 5mm
10 10mm
20 20mm

E 行程
0050 50mm
(每50mm)
0400 400mm

F 刹车
N 无

G 安装马达规格
M 安装马达规格请
Y 根据右表进行选
P 择。
F

H 马达功率
1 100W

I 原点传感器 ※1
N 无
C 有

J 限位传感器 ※1
N 无
B 有

厂商	100W
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	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 ※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。

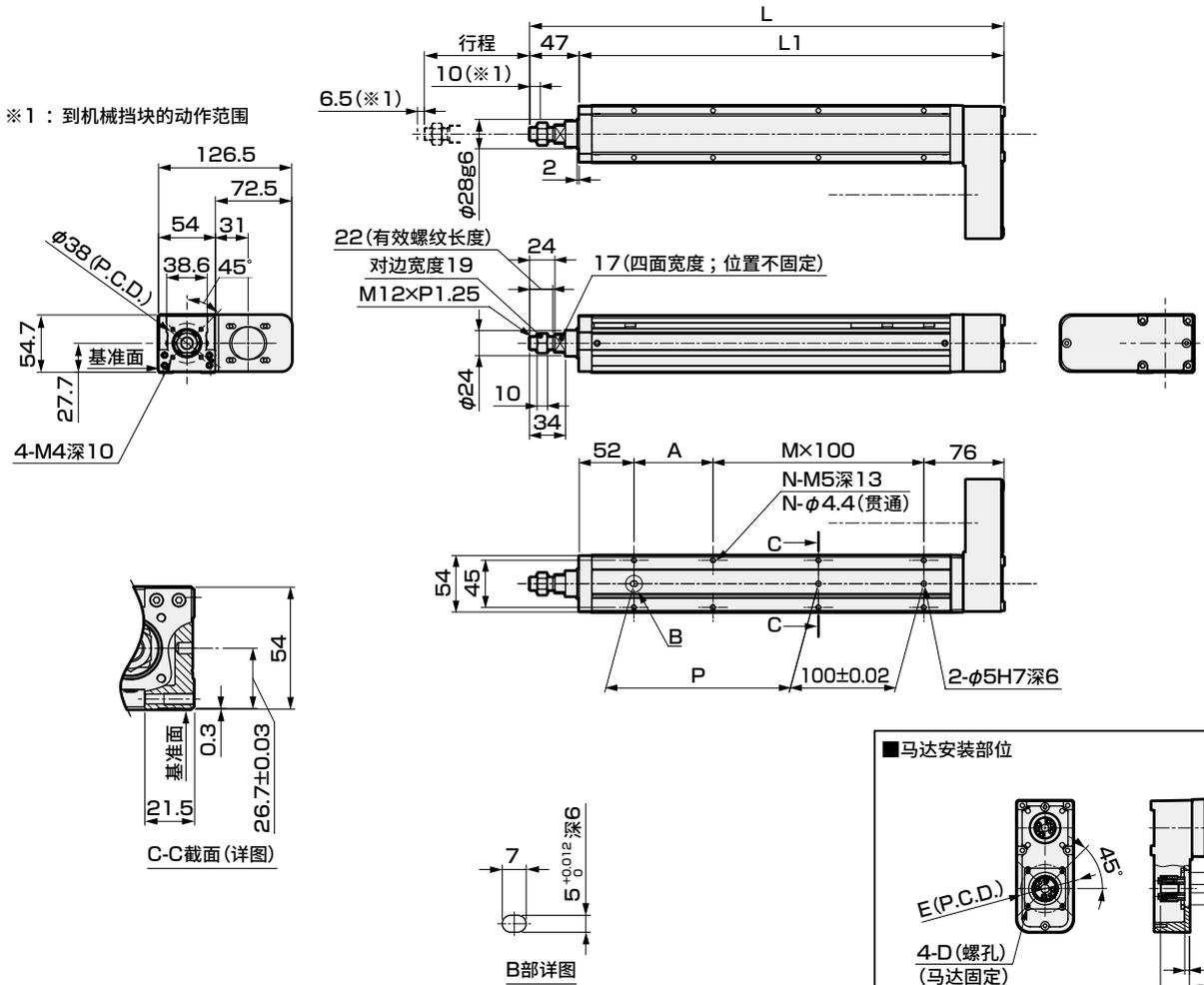
行程与最快速度

导程	行程 (mm/s)			
	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

■ 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

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】

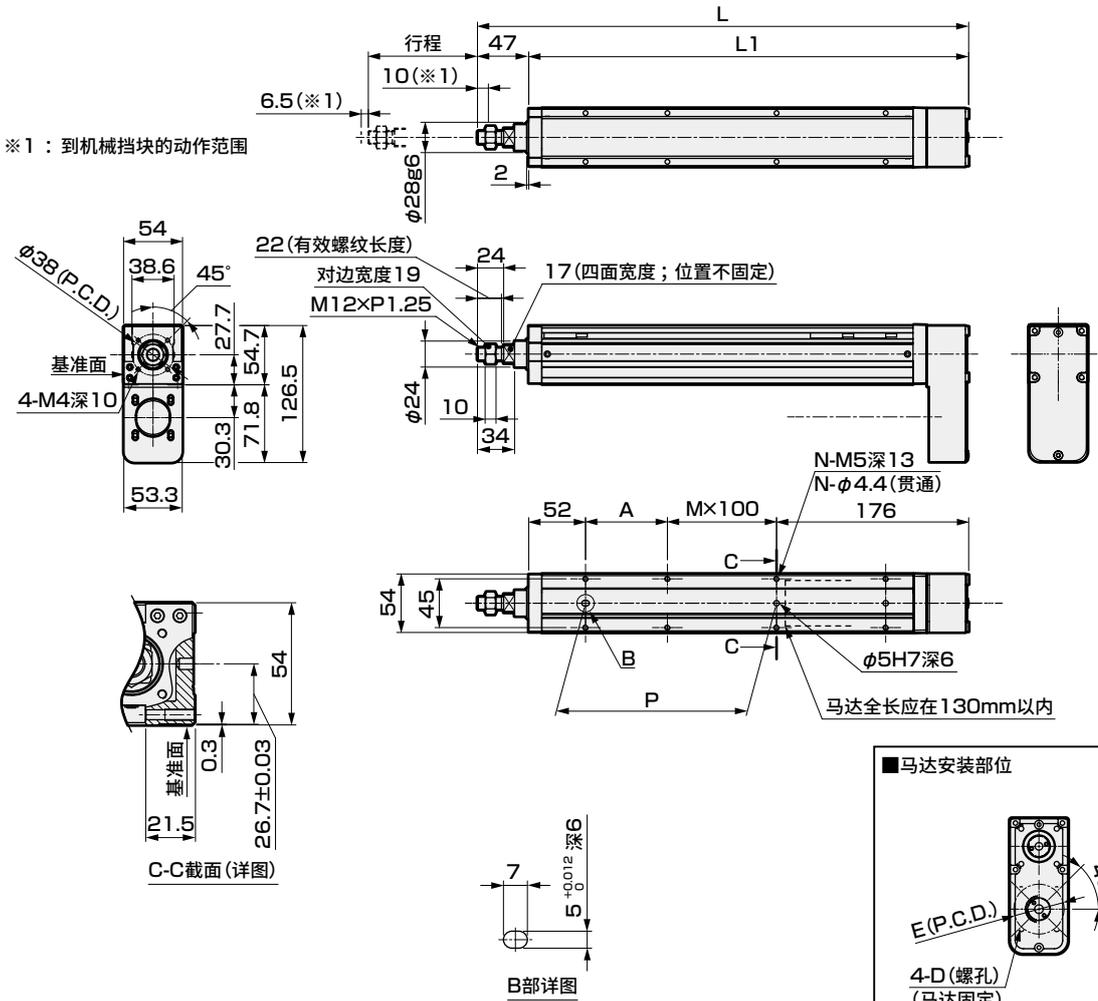
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 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



※ 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

■ 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

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

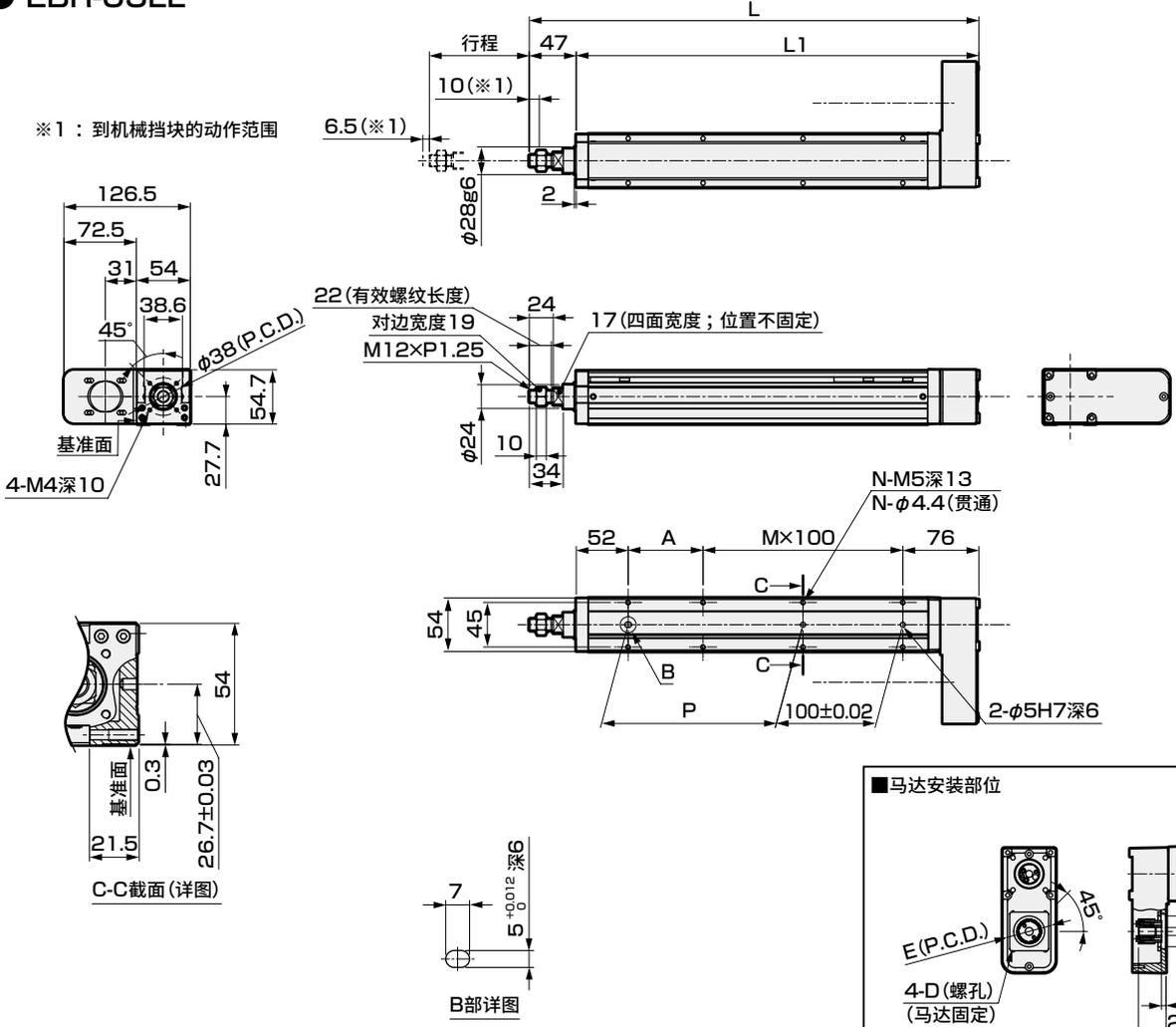
【选择原点传感器、限位传感器时】

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



■ 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	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

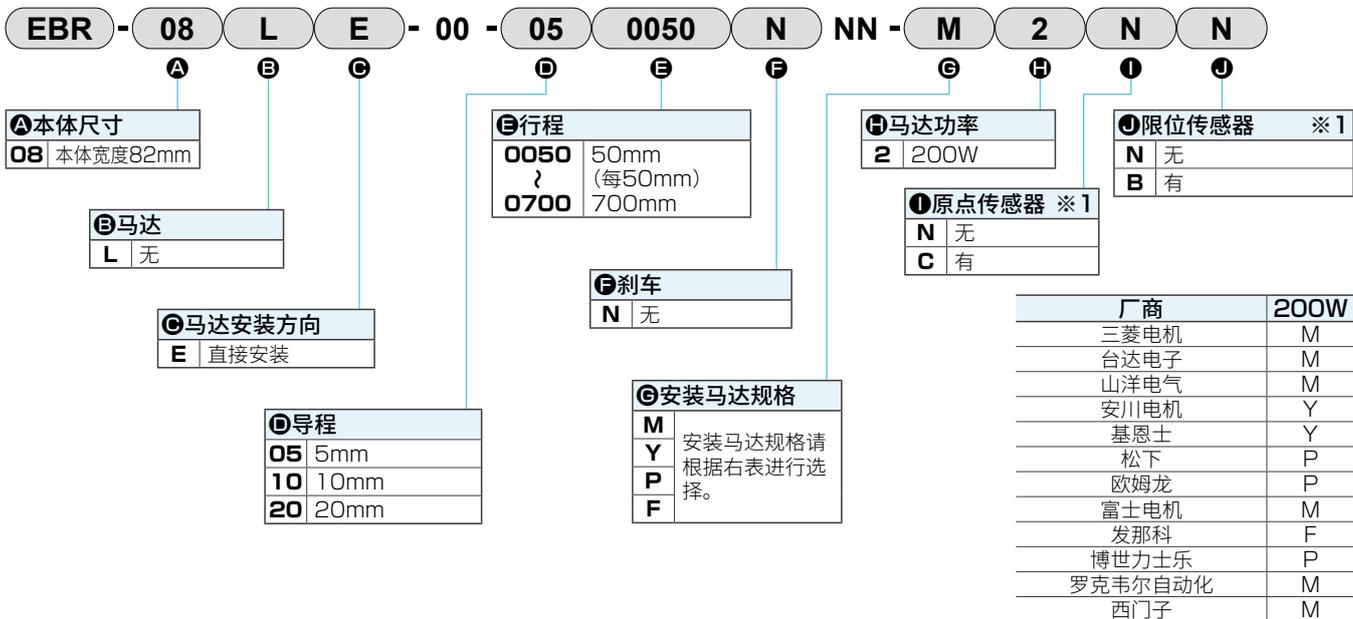
EBR-08LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：200W



型号表示方法



※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	200W 伺服马达				
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	50	30	12
		垂直	15	8	2.5
最快速度	mm/s	250	500	1000	
额定推力 ※1	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

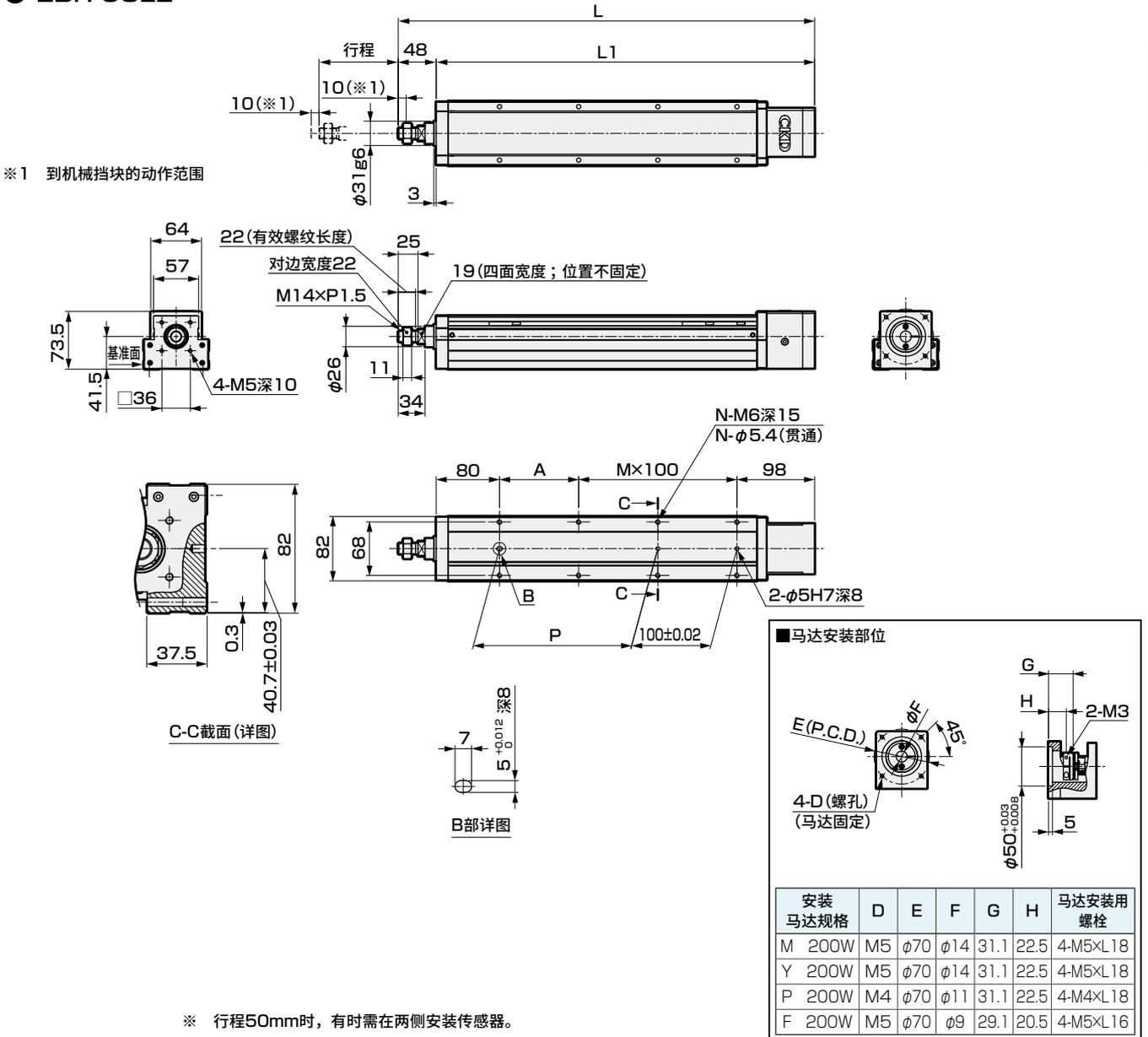
(mm/s)

导程 \ 行程	50~300	350~700
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 马达直接安装

● EBR-08LE



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	376	426	476	526	576	626	676	726	776	826	876	926	976	1026
L1	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978
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)	4.0	4.4	4.8	5.1	5.5	5.9	6.3	6.6	7.0	7.4	7.7	8.1	8.5	8.8

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

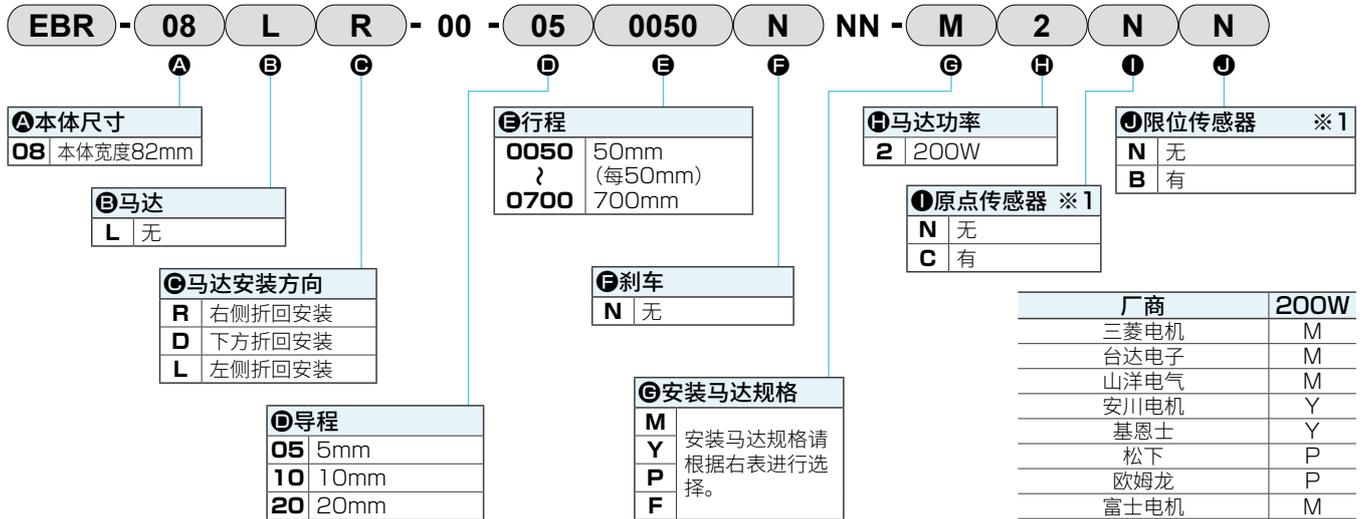
EBR-08L

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 $\phi 16$			
行程 mm	50~700			
导程	5	10	20	
最大可搬送重量 kg	水平	50	30	12
	垂直	15	8	2.5
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。

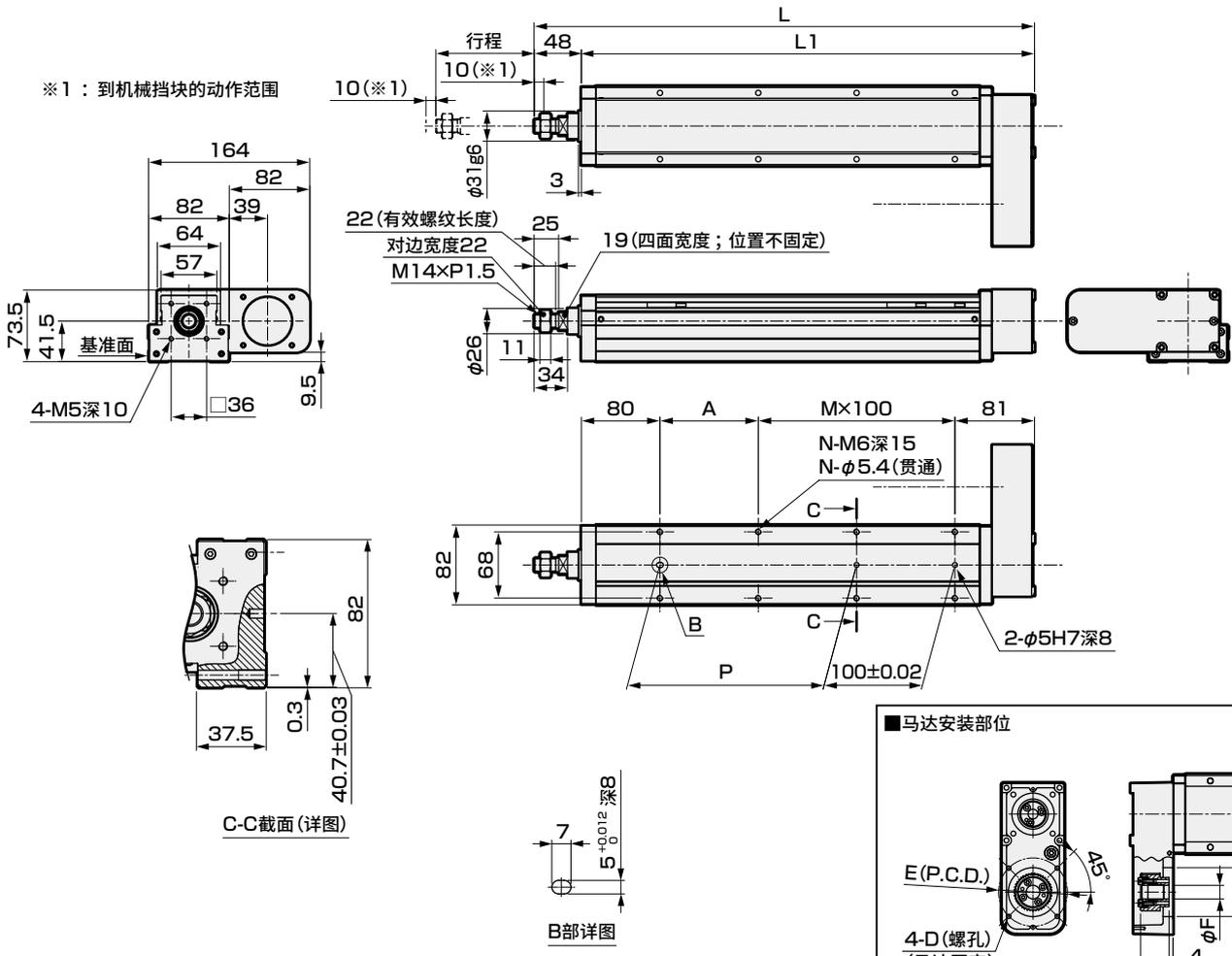
行程与最快速度

		(mm/s)								
导程	行程	50~300	350	400	450	500	550	600	650	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

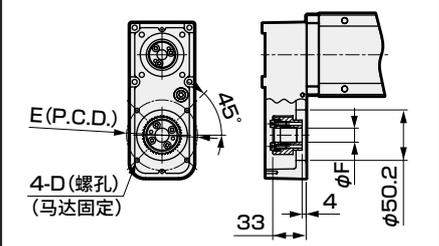


※1：到机械挡块的动作范围

C-C截面(详图)

B部详图

■ 马达安装部位



安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 200W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
Y 200W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
P 200W	M4	φ70	φ11	4-M4×L18
F 200W	M5	φ70	φ9	4-M5×L16

※ 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

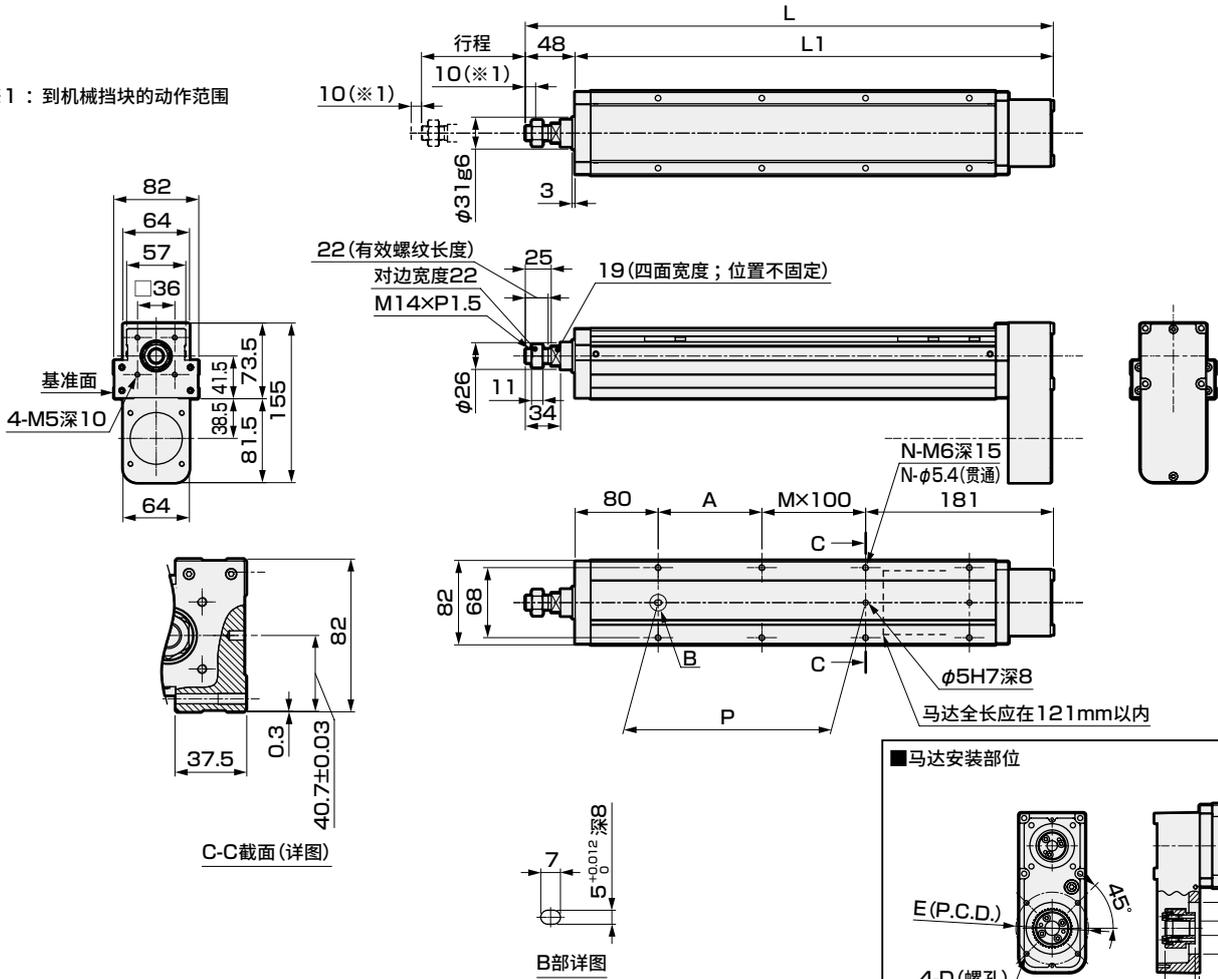
※ 关于传感器规格, 请参阅第80页。

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。

EBS
EBR
ETS
ETSMultiAxis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS
EBR
ETS
ECS

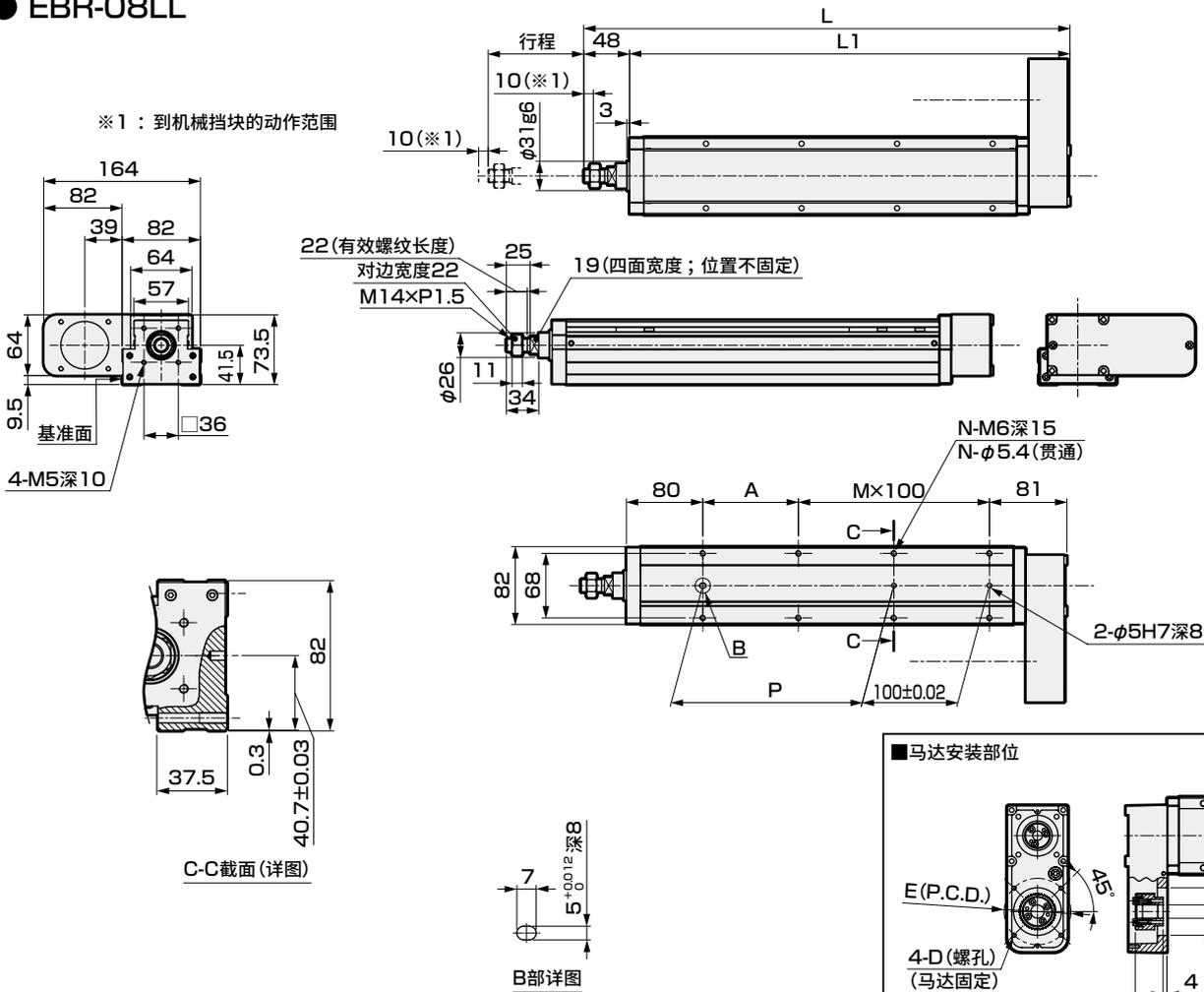
伺服马达对应

步进马达对应

使用
注意事项

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。

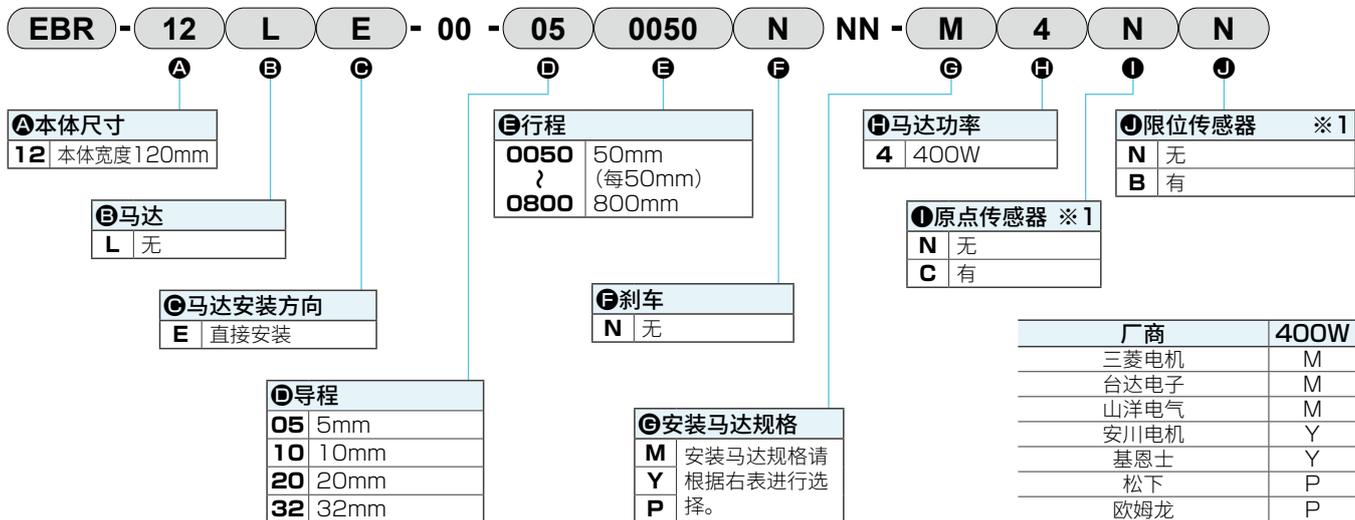
EBR-12LE

马达直接安装型

● 伺服马达功率：400W



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	400W 伺服马达				
驱动方式	滚珠丝杆 φ16				
行程	50~800				
导程	mm	5	10	20	32
最大可搬送重量 ※1	kg	110	88	40	30
	水平	33	22	10	8
垂直					
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

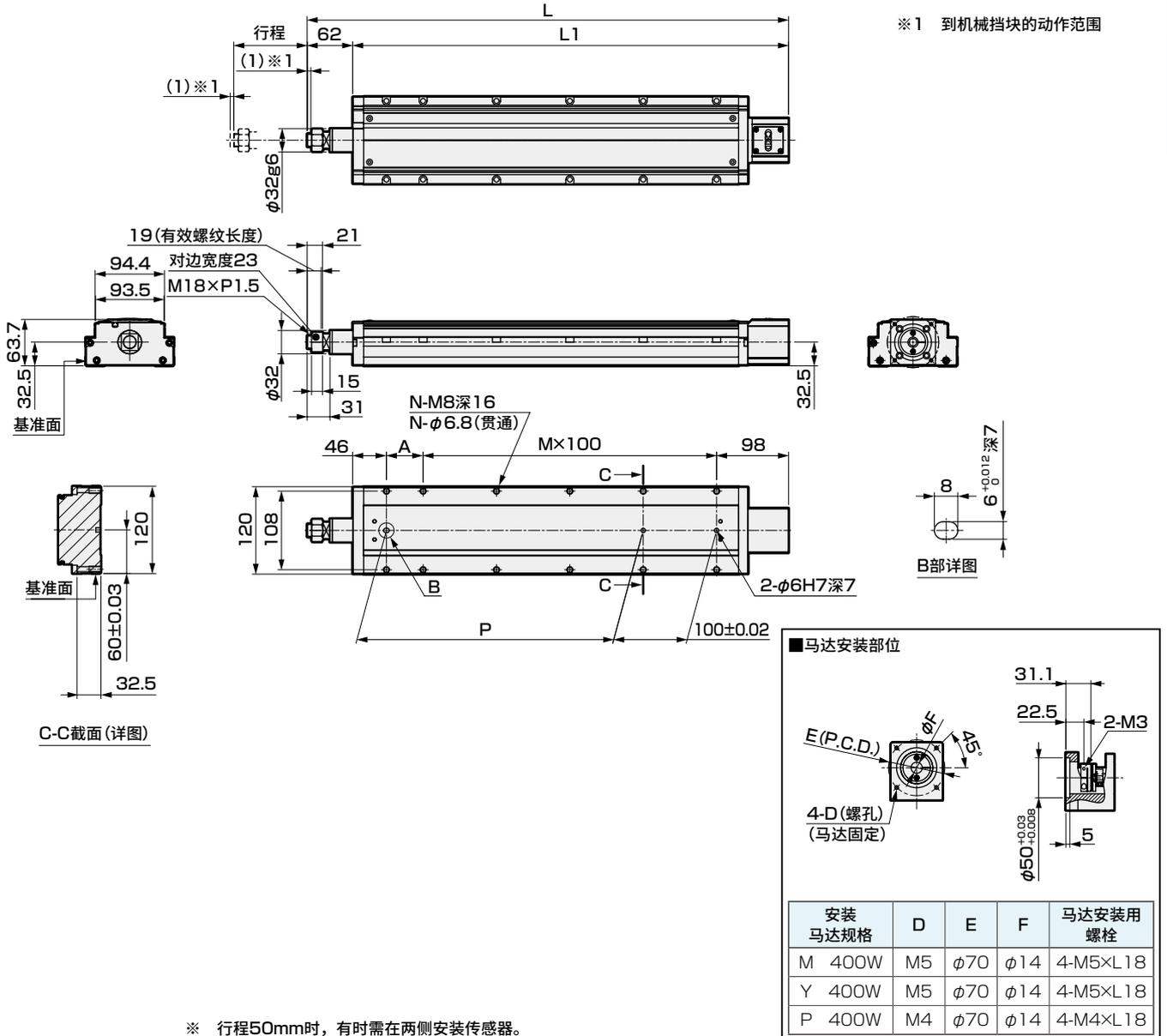
(mm/s)

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。

外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-12LE



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

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	M5	4
Y		M5	4
P		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

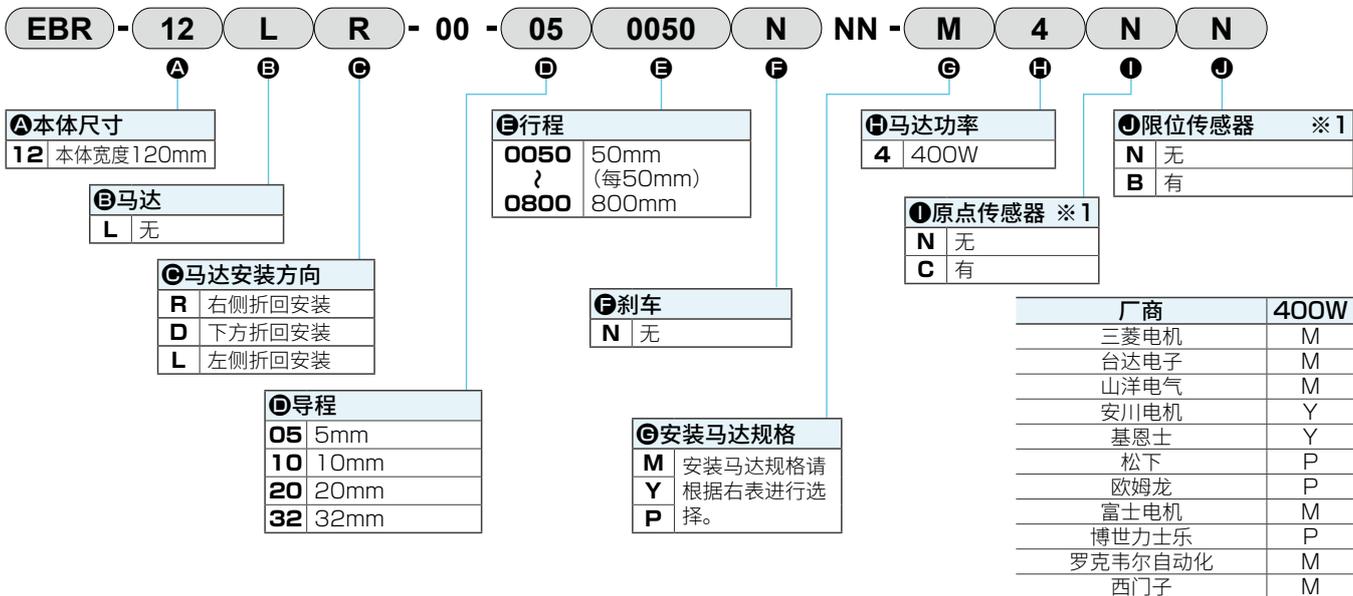
EBR-12L※

马达折回安装型

● 伺服马达功率：400W



型号表示方法



※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 φ16			
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

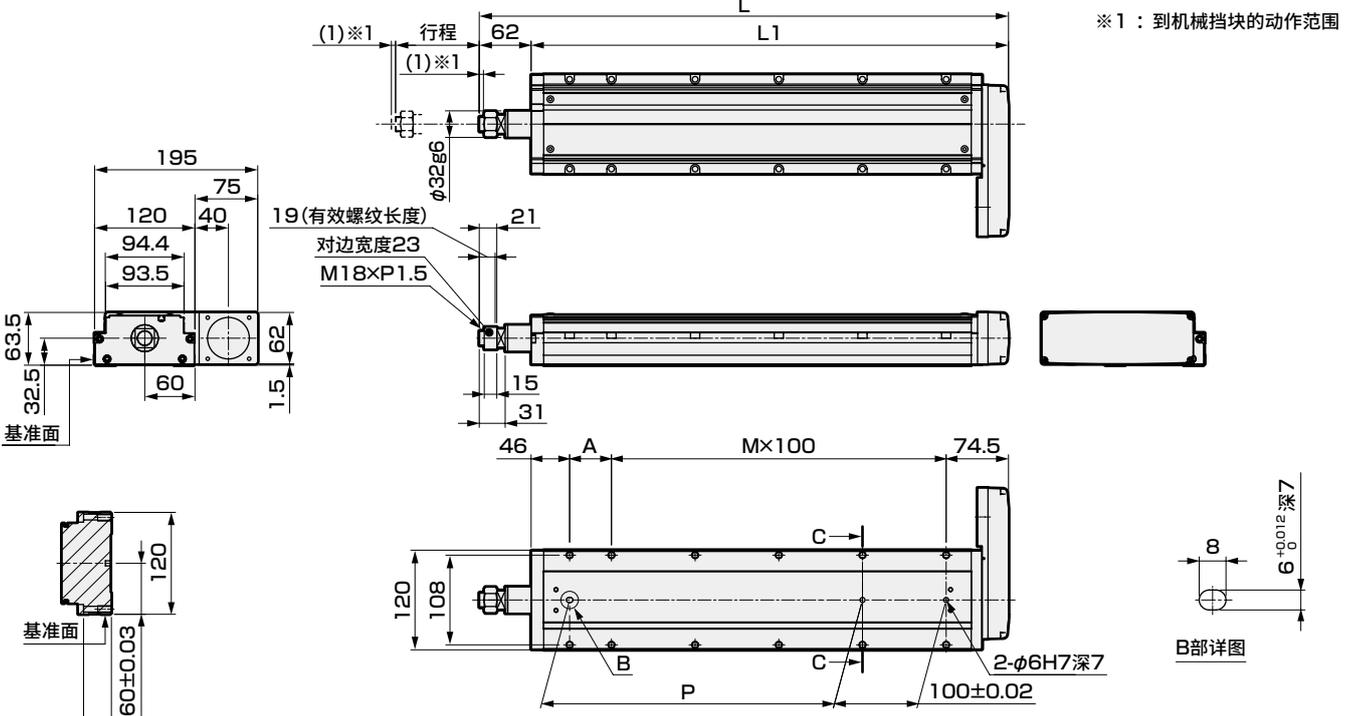
(mm/s)

导程 \ 行程	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



C-C截面 (详图)

B部详图

■ 马达安装部位

安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
Y 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
P 400W	M4	φ70	φ14	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	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】

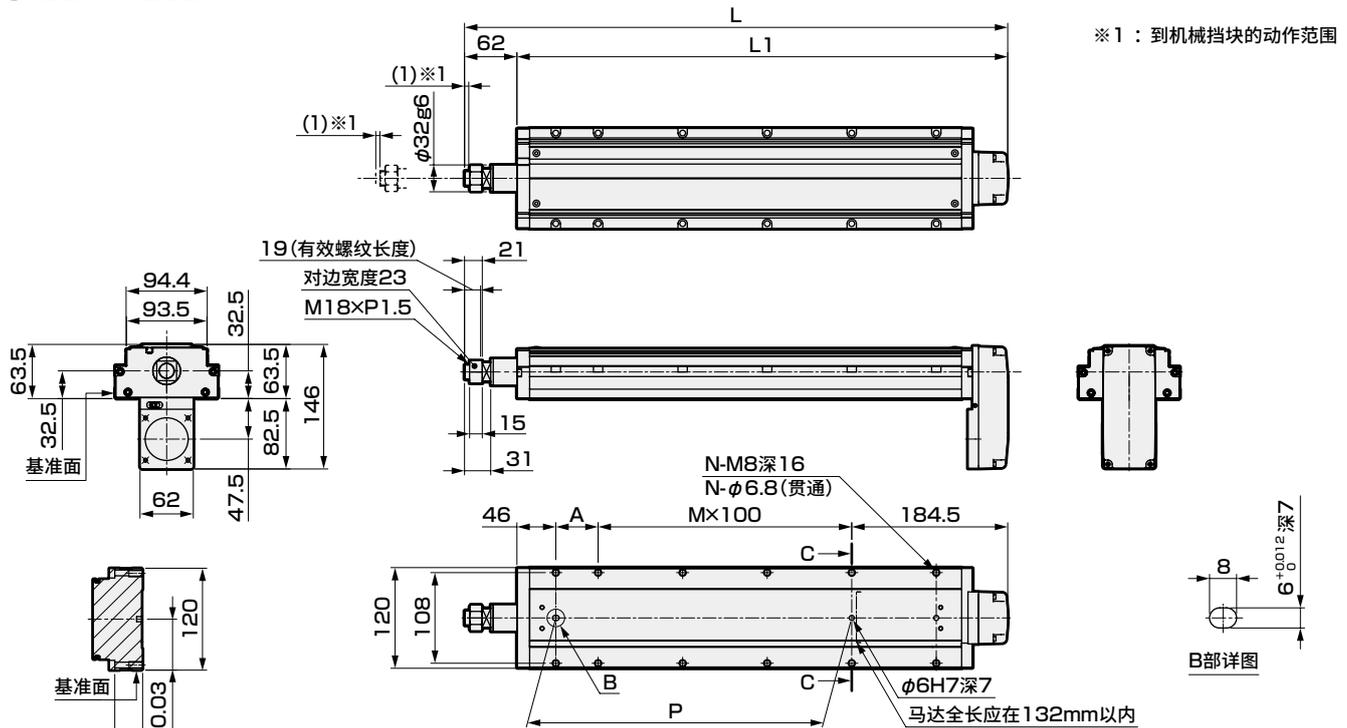
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 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



■马达安装部位

E(P.C.D.)
45°
4-D(螺孔)
(马达固定)

3.1
φF
+0.05
-0.00
φ50

安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
Y 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
P 400W	M4	φ70	φ14	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

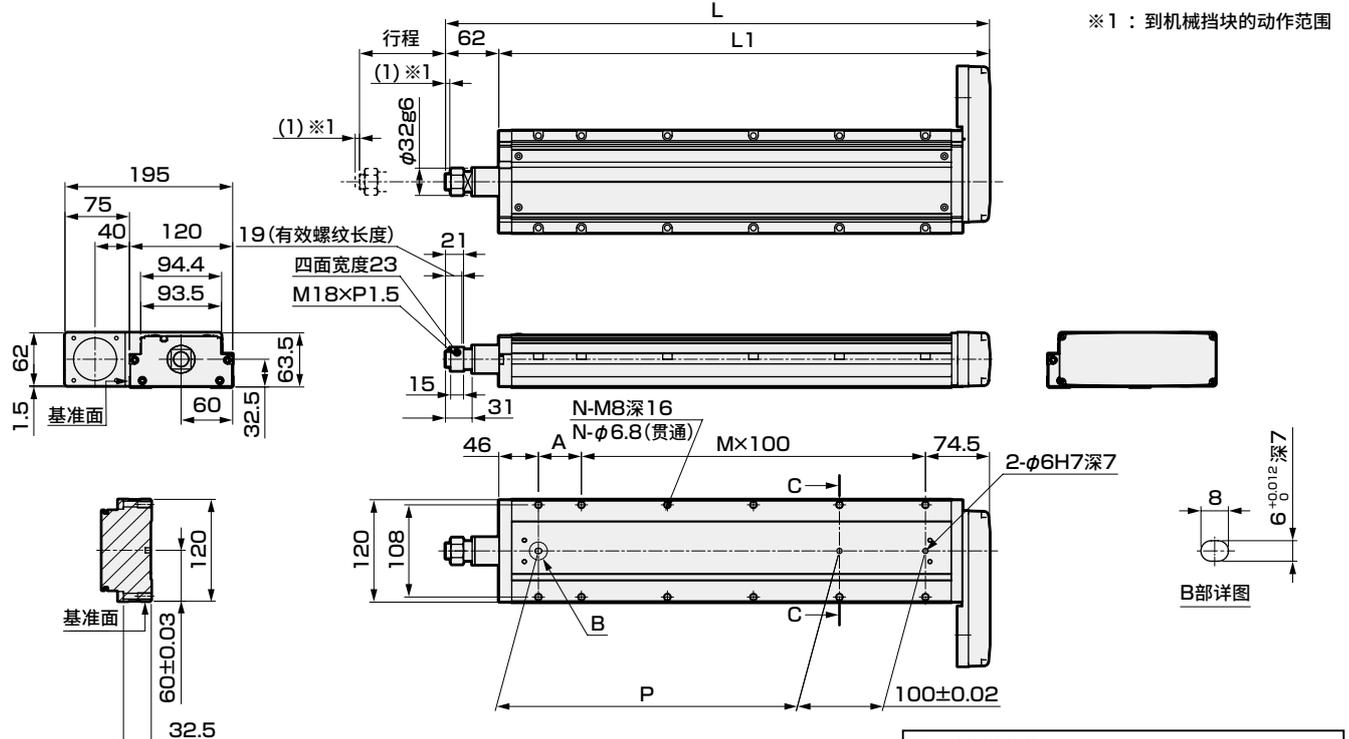
【选择原点传感器、限位传感器时】

传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

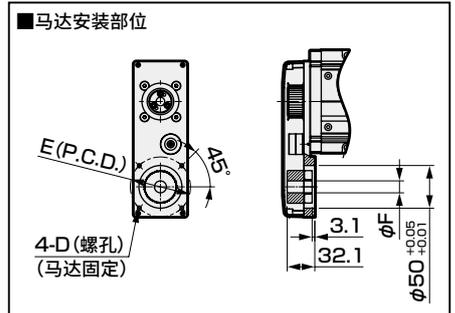
※ 关于传感器规格,请参阅第80页。

外形尺寸图 马达左侧折回安装

● EBR-12LL



C-C截面 (详图)



安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
M 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
Y 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
P 400W	M4	φ70	φ14	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	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。

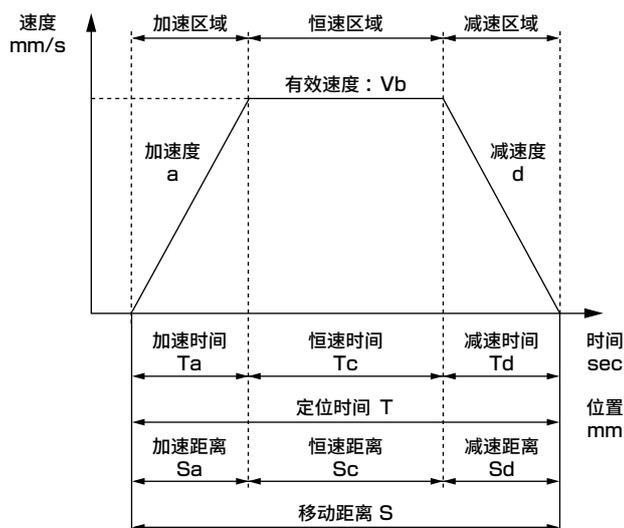
选型

STEP1 可搬送重量的确认

可搬送重量因安装方式和导程而异。
参照体系表(46页)及各机种的规格表选择尺寸和导程。

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。
根据各机种的规格表及客户选择的马达, 选择速度、加减速速度。



	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	V_{max}	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times S / (a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	V_b	mm/s	V 和 V_{max} 中较小的一方
	加速时间	T_a	s	$=V_b/a$
	减速时间	T_d	s	$=V_b/d$
	恒速时间	T_c	s	$=S_c/V_b$
	加速距离	S_a	mm	$=(a \times T_a^2) / 2$
	减速距离	S_d	mm	$=(d \times T_d^2) / 2$
	恒速距离	S_c	mm	$=S - (S_a + S_d)$
定位时间	T	s	$=T_a + T_c + T_d$	

- ※ 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, 有效角速度(V_b)请选择设定角速度(V)和极限角速度(V_{max})中的较小值。
- ※ 加速度、减速度在水平使用时请在1G以下使用, 垂直使用时请在0.5G以下使用。
- ※ 整定时间因使用条件而异, 可能需要约0.2s。
- ※ $1G \approx 9.8m/s^2$ 。

STEP3 允许负载重量的确认

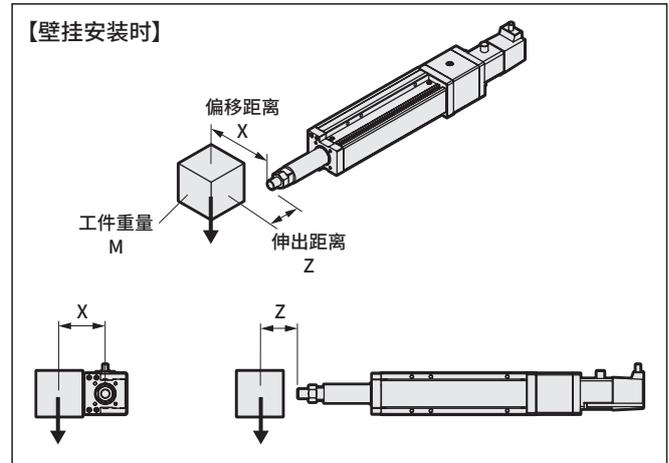
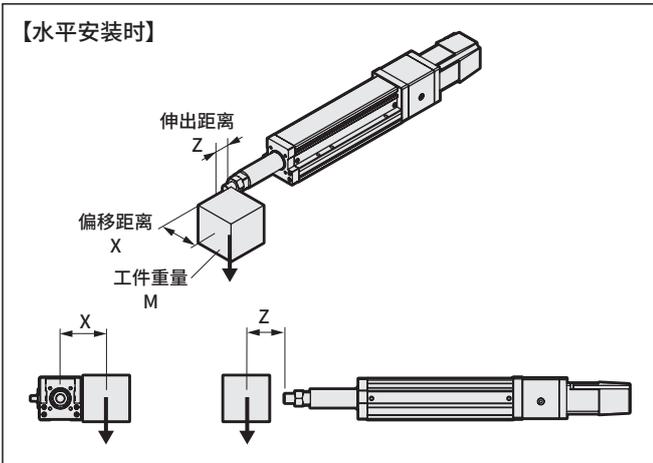
请确认动作时的负载重量在允许负载重量(76页~77页)的范围内。
超过允许负载重量时, 请加大尺寸, 或同时使用外置导向。

MEMO

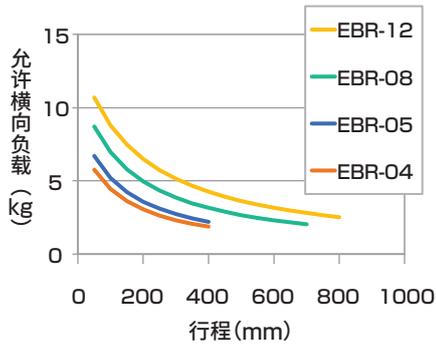
EBS	伺服马达对应
EBR	
ETS	
ETSMultiAxis	
ECS	
ETV	
ECV	
EKS	
EBS	步进马达对应
EBR	
ETS	
ECS	

使用
注意事项

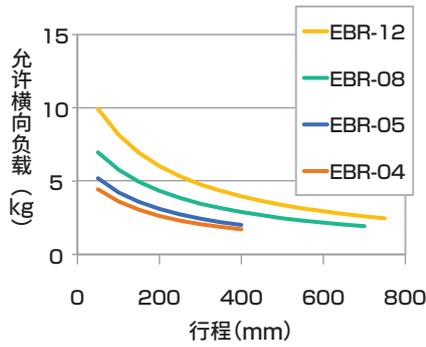
【水平·壁挂安装时】



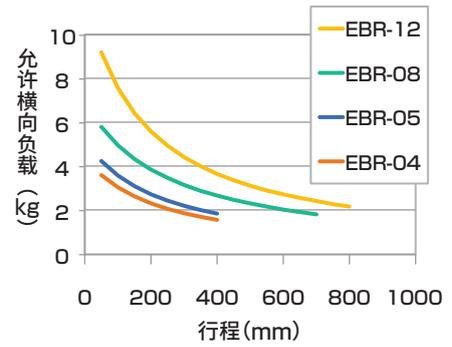
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 0mm】



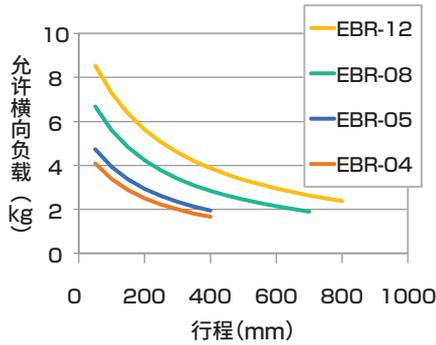
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 50mm】



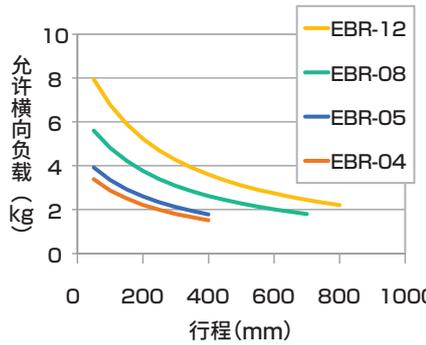
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 100mm】



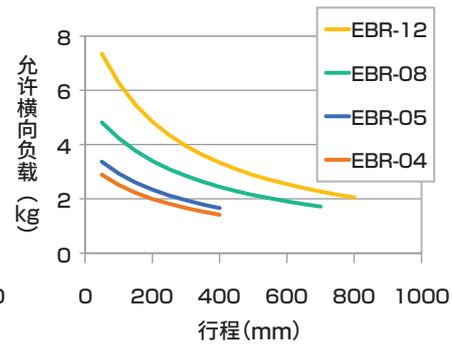
【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 0mm】



【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 50mm】



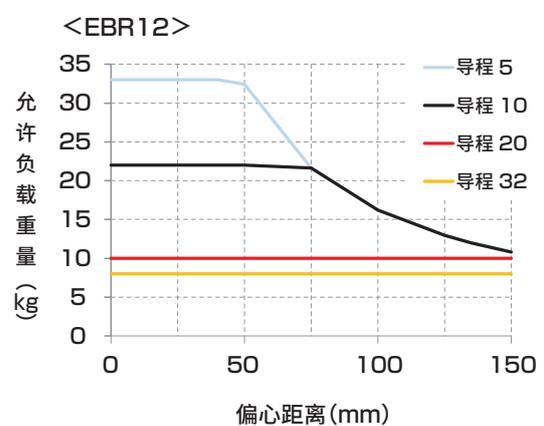
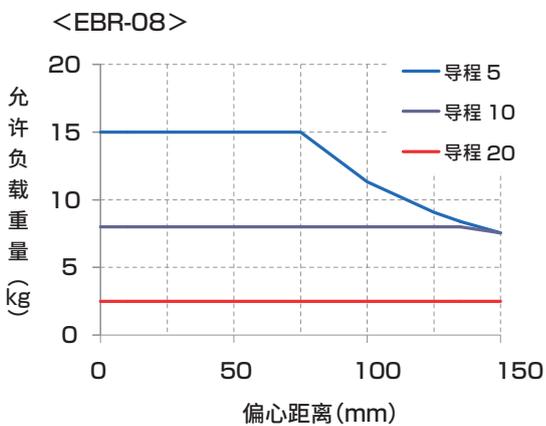
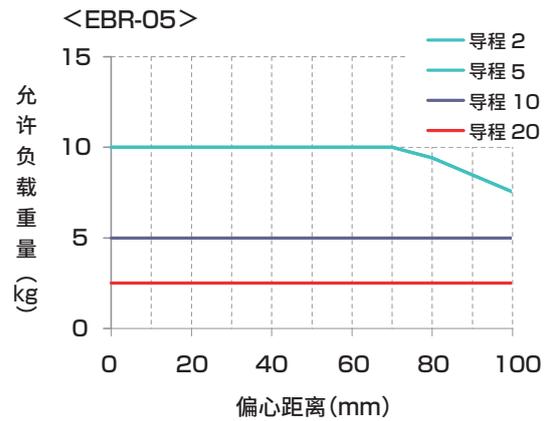
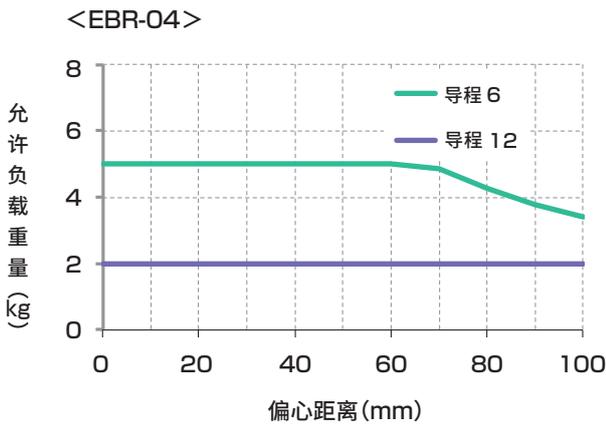
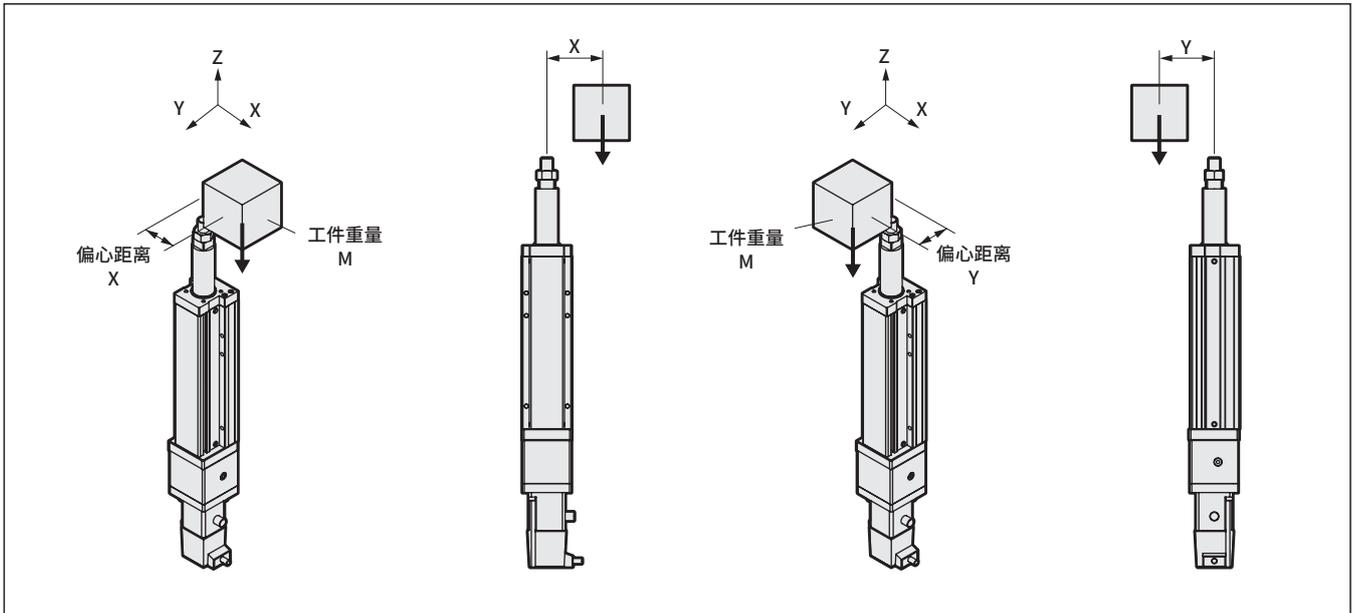
【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 100mm】



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

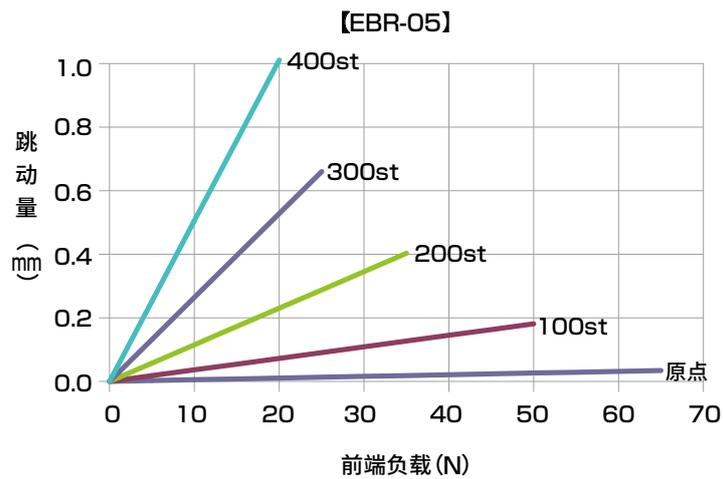
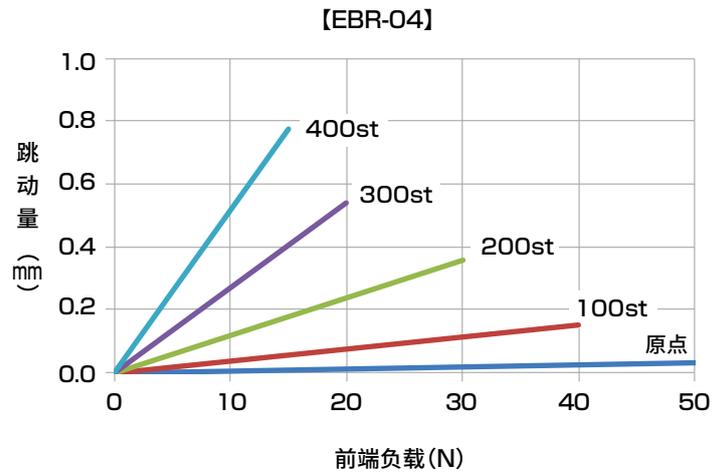
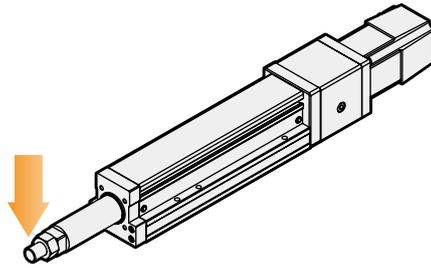
允许负载重量

【垂直安装时】



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

活塞杆端跳动量 (EBR系列) ※参考值



伺服马达对应

EBS

EBR

ETS

ETS Multi Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

步进马达对应

EBS

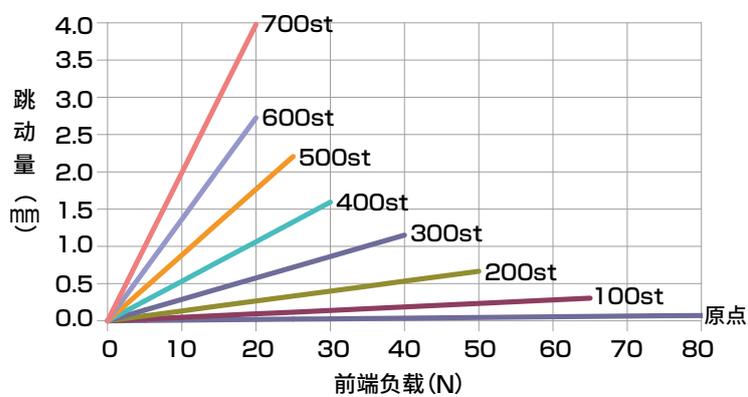
EBR

ETS

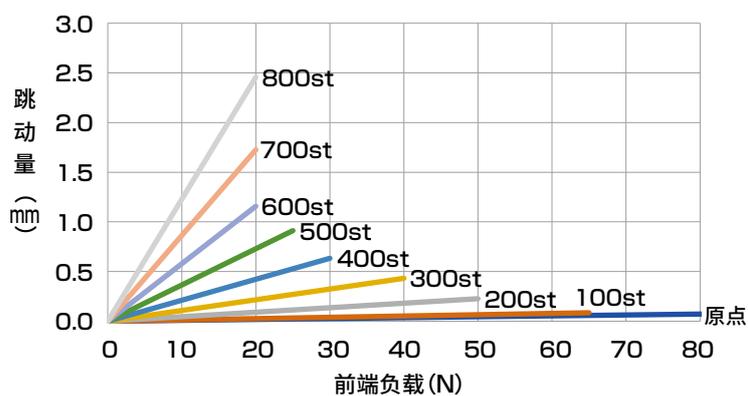
ECS

使用
注意事项

【EBR-08】



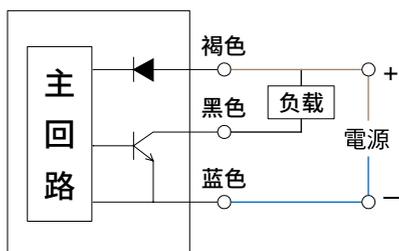
【EBR-12】



【规格】

项目		规格
厂商	厂商名称	KITA
	型号	KT-32N-2M
输出方式		NPN输出
负载电压		DC10~30V
负载电流		100mA 以下
消耗电流		DC24时17mA
内部电压降		最大1.5V
泄漏电流		最大0.01mA
指示灯		红色
耐冲击		50G
环境温度		-10~70℃
防护等级		IP67 IEC60529标准
导线长度		2m

输出回路



EBS
EBR
ETS
ETSMultiAxis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS
EBR
ETS
ECS

伺服马达对应
步进马达对应
使用
注意事项

附件一览表

马达安装用螺栓(马达安装方向相同)

型号	安装马达规格	马达功率	型号	数量
EBR-04	M	50W	M4	4
	Y		M4	4
	P		M3	4
	F		M4	4
EBR-05	M	100W	M4	4
	Y		M4	4
	P		M3	4
	F		M4	4
EBR-08	M	200W	M5	4
	Y		M5	4
	P		M4	4
	F		M5	4
EBR-12	M	400W	M5	4
	Y		M5	4
	P		M4	4

联轴器

型号	附件名称	数量
LE(马达安装方向直接安装)	联轴器 (组装发货)	1个

正时皮带、皮带轮(马达侧)

型号	发货方式	数量
L※(马达折回安装)	附带发货※1	各1个

※1 本体侧已组装皮带轮。

原点传感器、限位传感器

型号	发货方式	数量
选择传感器“有”时	附带发货	3个※1

※1 原点传感器和限位传感器任一项为“无”时，另一项也请选择“无”。

维护部件

■维护部件 (联轴器)

型号	适用機種	孔径
		
EBS-05-COUPLING	EBR-04LE、EBR-05LE	φ8
EBS-08-COUPLING-M	EBR-08LE(马达安装规格：M、Y、F)	φ14
EBS-08-COUPLING-P	EBR-08LE(马达安装规格：P)	φ11
EBS-12-COUPLING-M	EBR-12LE(马达安装规格：M、Y)	φ14
EBS-12-COUPLING-P	EBR-12LE(马达安装规格：P)	φ14

■维护部件 (正时皮带、皮带轮)

型号	适用機種	部位
		
EBR-04-BELT-KIT	EBR-04LR/LD/LL	正时皮带、 皮带轮(马达侧) (各1个)
EBS-05-BELT-KIT	EBR-05LR/LD/LL	
EBS-08-BELT-KIT-M	EBR-08LR/LD/LL(安装马达规格：M、Y、F)	
EBS-08-BELT-KIT-P	EBR-08LR/LD/LL(安装马达规格：P)	
EBS-12-BELT-KIT-M	EBR-12LR/LD/LL(安装马达规格：M、Y)	
EBS-12-BELT-KIT-P	EBR-12LR/LD/LL(安装马达规格：P)	

■维护部件 (原点传感器、限位传感器)

型号	适用機種	部位
		
EBR-SENSOR-N	EBR全部機種	本体

■维护部件 (润滑油加注嘴)

型号	适用機種
	
EBS-NOZZLE	EBR-04、EBR-05、EBR-08