

EBR-L

导向内置式活塞杆型

电动执行器
步进马达适用
无马达型



CONTENTS

产品简介	卷头
体系表	552
● 规格、型号表示、外形尺寸图	
· EBR-04L	554
· EBR-05L	560
· EBR-08L	566
● 选型	572
● 技术资料	574
▲ 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	本体 宽度 (mm)	导程 (mm)	最大可搬送重量 (kg) ※2				
					水平 ※1	垂直	50 mm	100	150
导向内置式活塞杆型		□42	44	6	20	5	300 mm/s		
				12	12	2	600		
		□42	54	2	30	10	100 mm/s		
				5	30	10	250		
				10	15	5	500		
				20	10	2.5	1000		
		□56 □60	82	5	50	15	250		
				10	30	8	500		
				20	12	2.5	1000		

型号构成

导向内置式活塞杆型

EBR - 05 L E - 00 - 02 0050 N NN - A A N N

A B C D E F G H I J

A 本体尺寸

04	本体宽度44mm
05	本体宽度54mm
08	本体宽度82mm

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 导程

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

E 行程

0050	50mm
?	(每50mm)
0700	700mm

F 刹车

N	无
---	---

G 安装马达规格

A	
B	请确认右页的一览表
C	

H 马达功率

A	□42
B	□56
C	□60

I 限位传感器

N	无
B	有

J 原点传感器

N	无
C	有

※ 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。

行程 (mm) 与最快速度 (mm/s) ※3																			记载页码
200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	
				250	※4 🕒 1.63秒														554
				510	🕒 0.84秒														
				85	🕒 4.71秒														560
				200	🕒 2.02秒														
				400	🕒 1.04秒														
				850	🕒 0.56秒														
								200				🕒 3.52秒							566
								400				🕒 1.79秒							
								850				🕒 0.91秒							

- ※1 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。
- ※2 额定推力、最大可搬送重量的值为执行器本体的允许值，实际推力或可搬送重量因客户使用的马达而受限。
- ※3 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。
- ※4 🕒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。

推荐安装步进马达一览表

符号	厂商名称	系列	□42	□56	□60
A	东方马达	AZ	AZM46□0□	—	AZM66□0□ AZM69□0□
		AR	ARM46□0□	—	ARM66□0□ ARM69□0□
B	美蓓亚三美	A17PM/A23KM	A17PM□□□□CSTBCN	A23KM□□□□CSTBCN	—
B	大雅迪克	RMJ	RMJ0411	—	—
C		RMJ	—	RMJ0611/RMJ1211	—

EBR
EBR
ETS
ETSMultiAxis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBR
ETS
ECS

伺服马达对应

步进马达对应

使用
注意事项

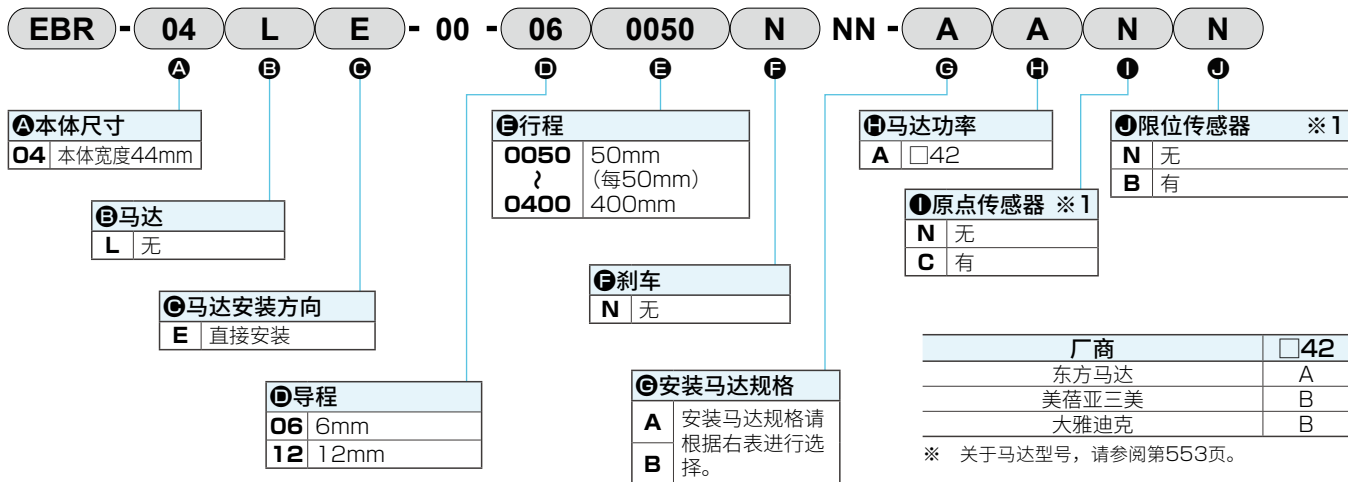
EBR-04LE

马达直接安装型

● 步进马达功率：□42



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”。

规格

适用马达功率	□42 步进马达	
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	
驱动部重量 kg	0.6	
其他惯量 kg·cm ²	0.045	
摩擦系数	0.03	
机械效率	0.8	
滑动阻力 N	6	
滚珠丝杆长度	行程+200	
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	

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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。

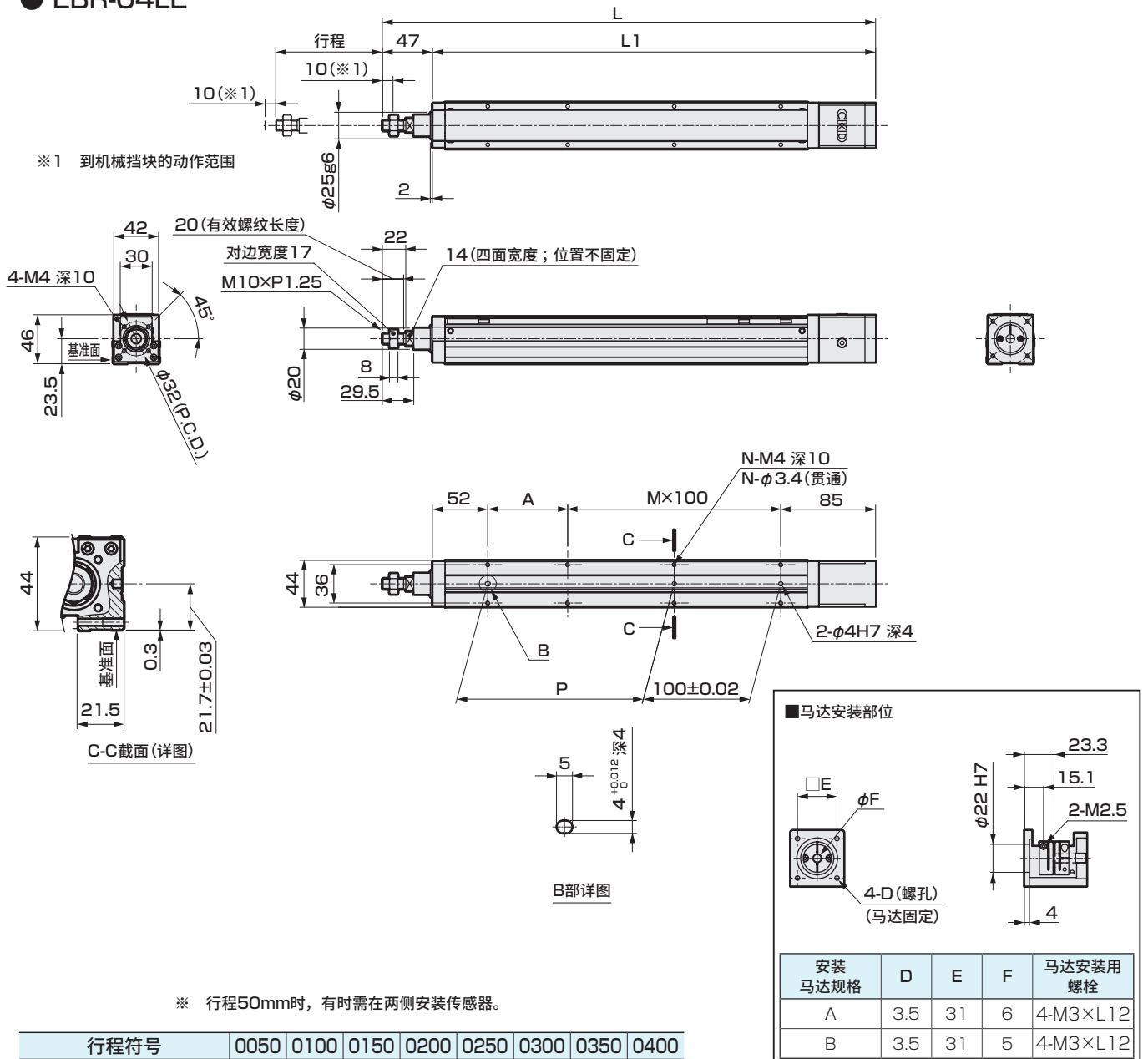
行程与最快速度

		(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



行程符号	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
行程(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	309	359	409	459	509	559	609	659
L1	262	312	362	412	462	512	562	612
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

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
A	组装发货	M3	4
B		M3	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578页。

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

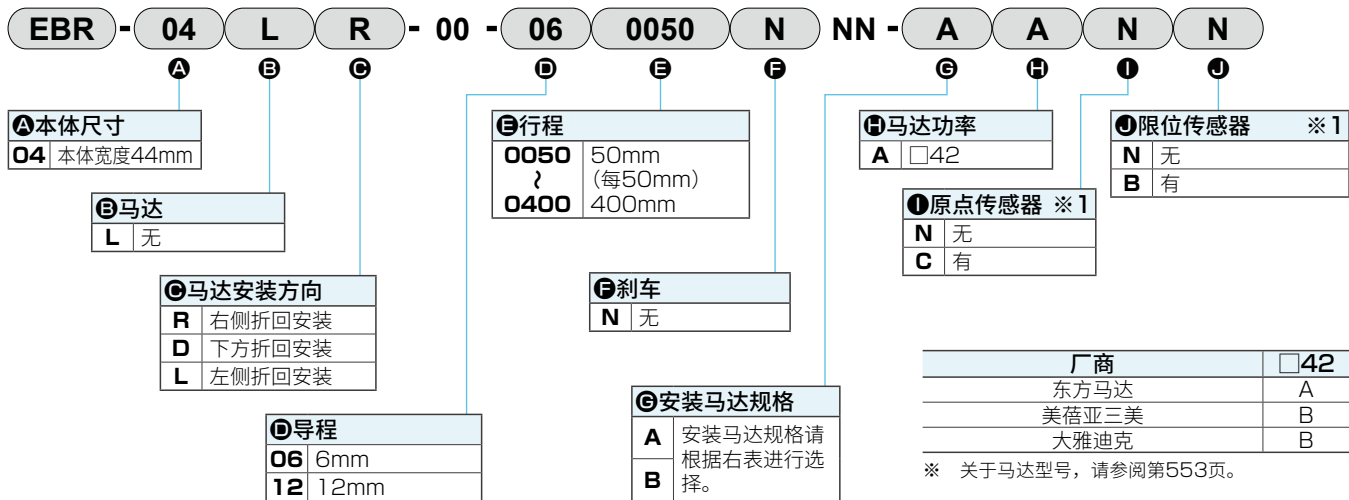
EBR-04L※

马达折回安装型

● 步进马达功率：□42



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”。

规格

适用马达功率	□42 步进马达	
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	
驱动部重量 kg	0.6	
其他惯量 kg·cm ²	0.09	
摩擦系数	0.03	
机械效率	0.8	
滑动阻力 N	6	
滚珠丝杆长度	行程+200	
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	

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。
 ※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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)

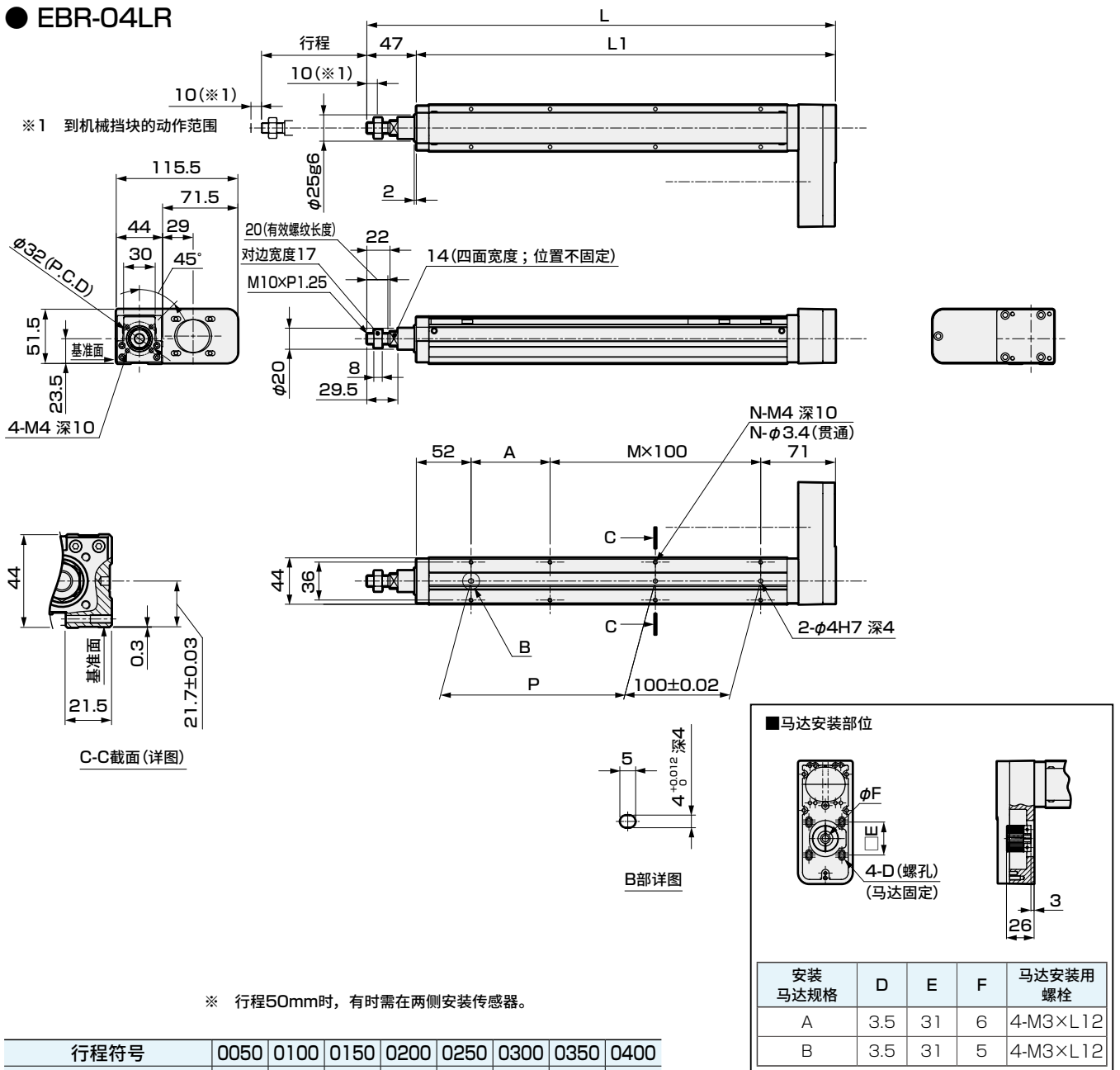
行程	50~250	300	350	400
导程				
6	300	250		
12	600	510		

※ 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。

伺服马达对应 EBS EBR ETS ETS Multi Axis ECS ETV ECV EKS EBS EBR ETS ETS 步进马达对应 EBS EBR ETS ETS 使用注意事项

外形尺寸图 马达右侧折回安装

EBR-04LR



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
A	附带发货	M3	4
B		M3	4

【原点传感器、限位传感器】

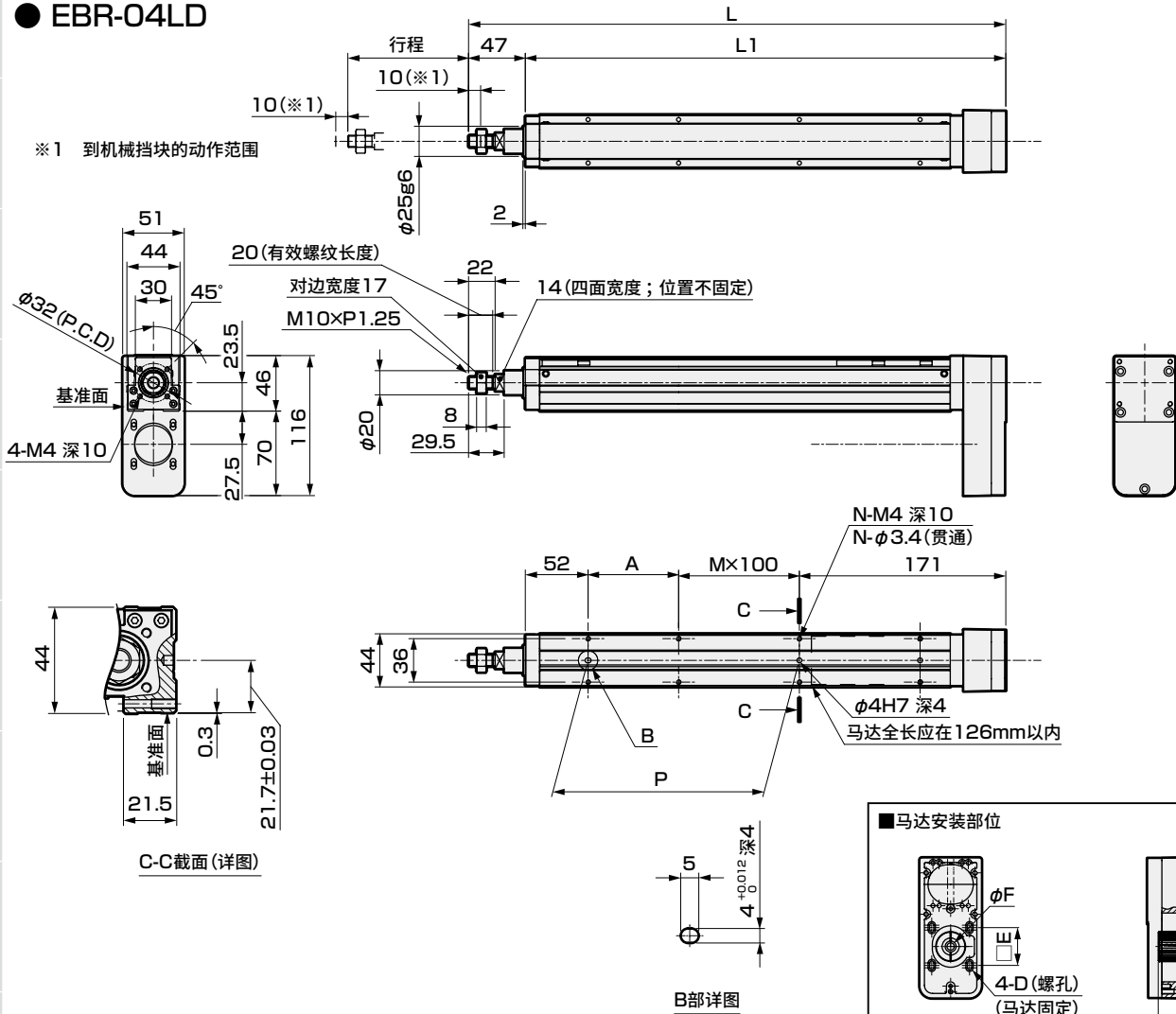
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格,请参阅第578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
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×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
A	附带发货	M3	4
B		M3	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578页。

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

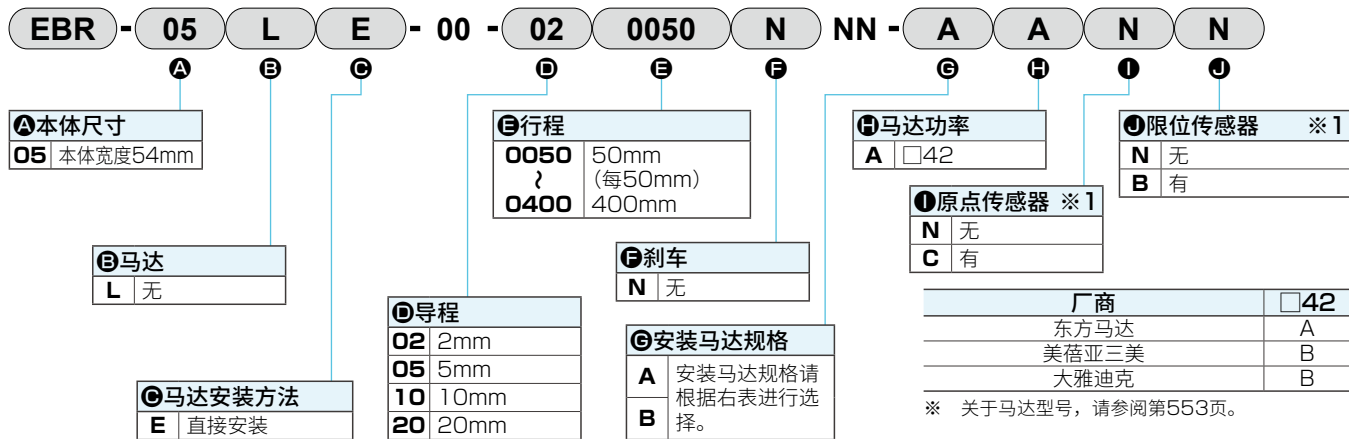
EBR-05LE

马达直接安装型

● 步进马达功率：□42



型号表示方法



※1 原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”。

规格

适用马达功率	□42 步进马达				
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	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				
驱动部重量 kg	0.9				
其他惯量 kg·cm ²	0.09				
摩擦系数	0.03				
机械效率	0.8				
滑动阻力 N	6				
滚珠丝杆长度	行程+200				
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				

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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

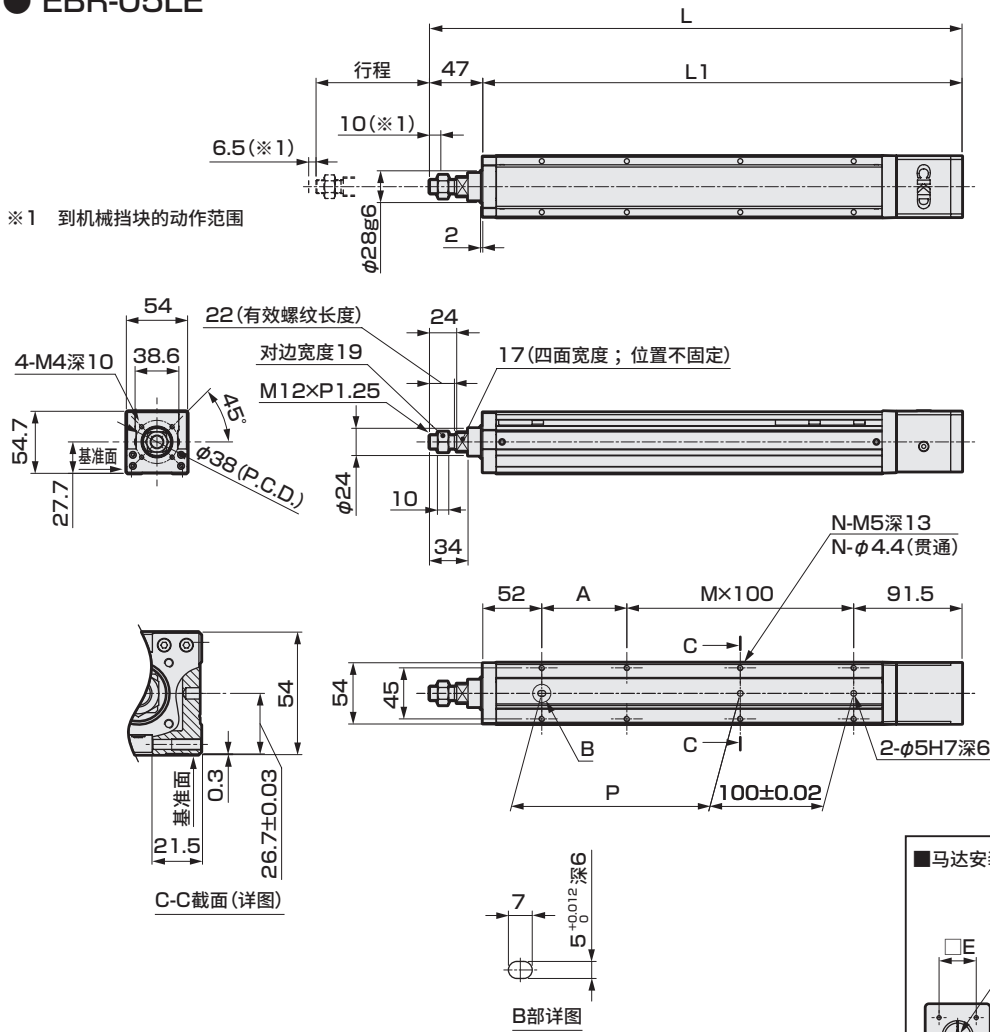
(mm/s)

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。

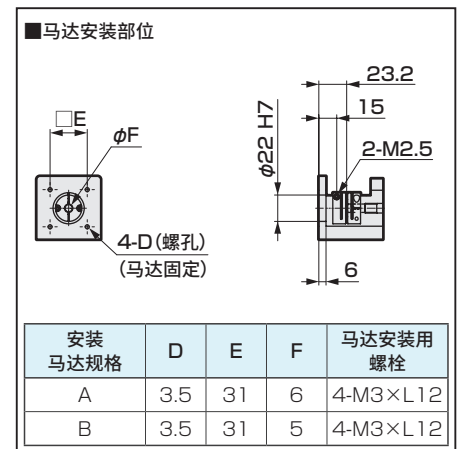
外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-05LE



※ 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	315.5	365.5	415.5	495.5	515.5	565.5	615.5	665.5
L1	268.5	318.5	368.5	418.5	468.5	518.5	568.5	618.5
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
A	组装发货	M3	4
B		M3	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578页。



电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

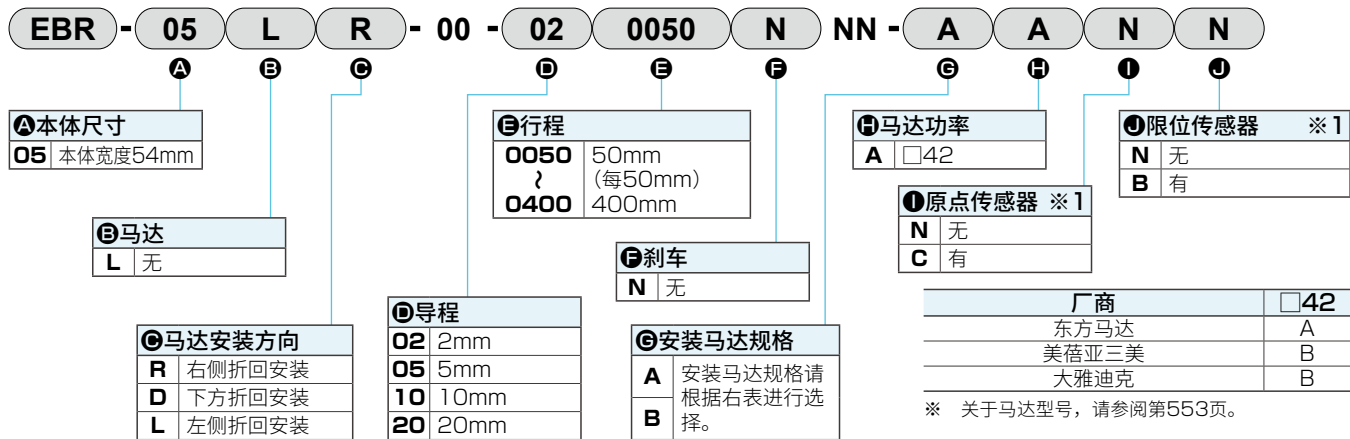
EBR-05L

马达折回安装型

● 步进马达功率：□42



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”。

规格

适用马达功率	□42 步进马达			
驱动方式	滚珠丝杆 φ12			
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			
驱动部重量 kg	0.9			
其他惯量 kg·cm ²	0.09			
摩擦系数	0.03			
机械效率	0.8			
滑动阻力 N	6			
滚珠丝杆长度	行程+200			
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			

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。

※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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	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。

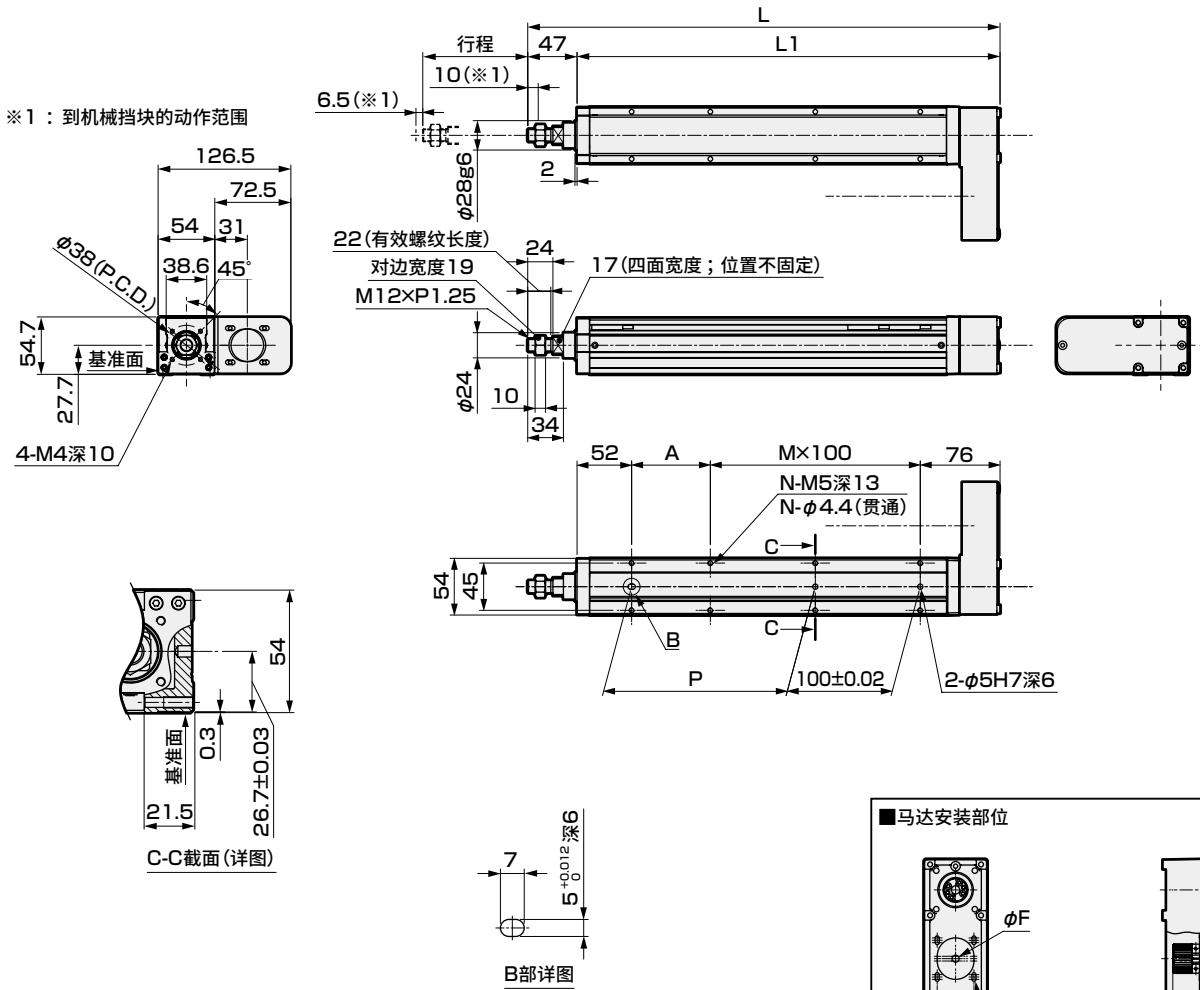
导程2请在0.5G以下使用。

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

伺服马达对应
步进马达对应
注意事项

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
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×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
A	附带发货	M3	4
B		M3	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

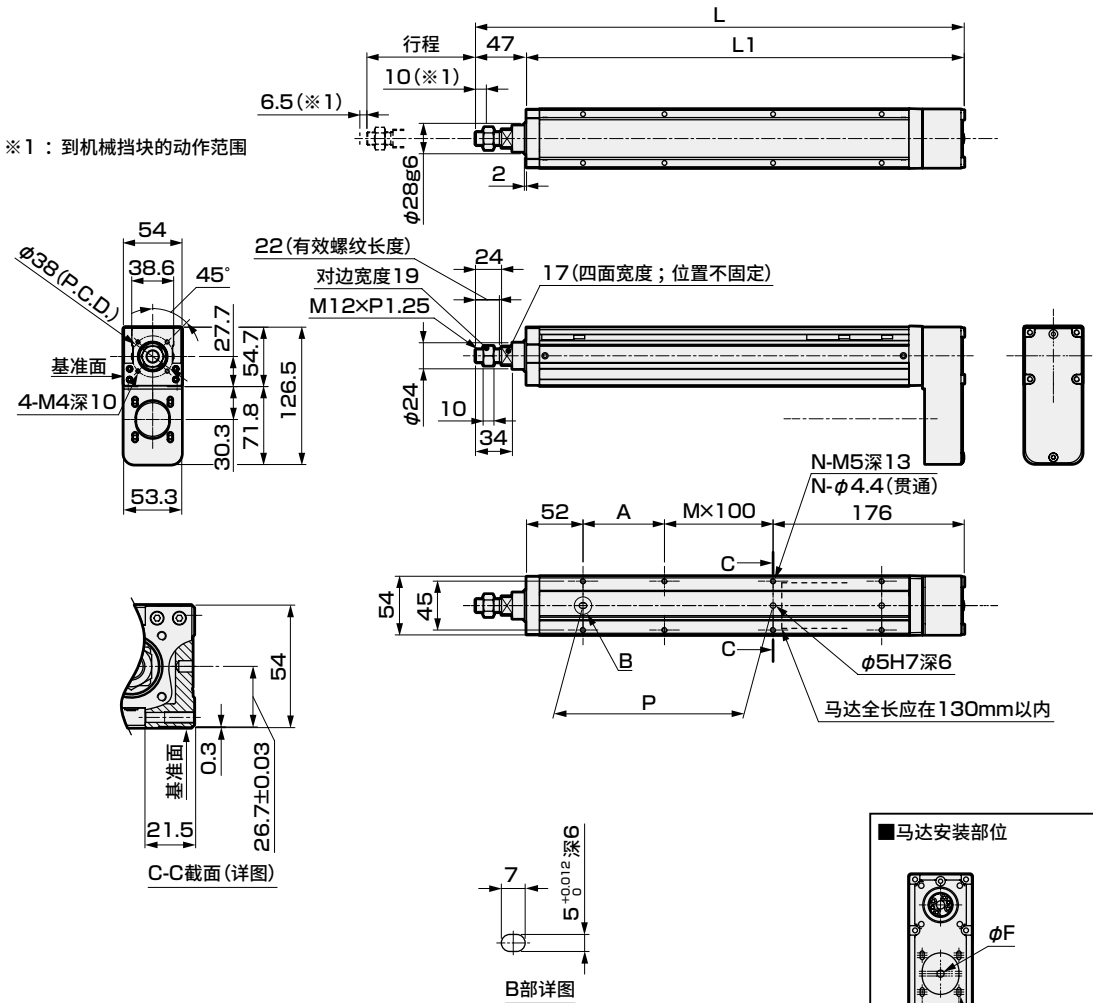
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格, 请参阅第578页。

EBR-05L※

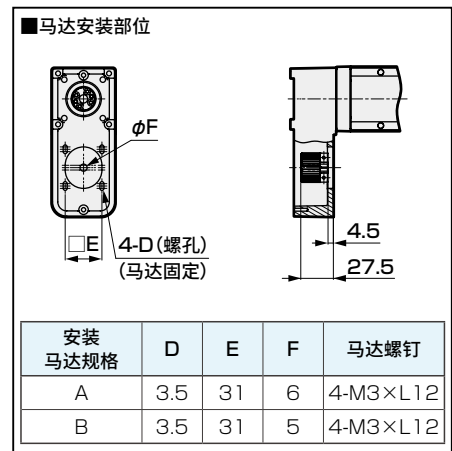
外形尺寸图 马达下方折回安装

● 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



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
A	附带发货	M3	4
B		M3	4

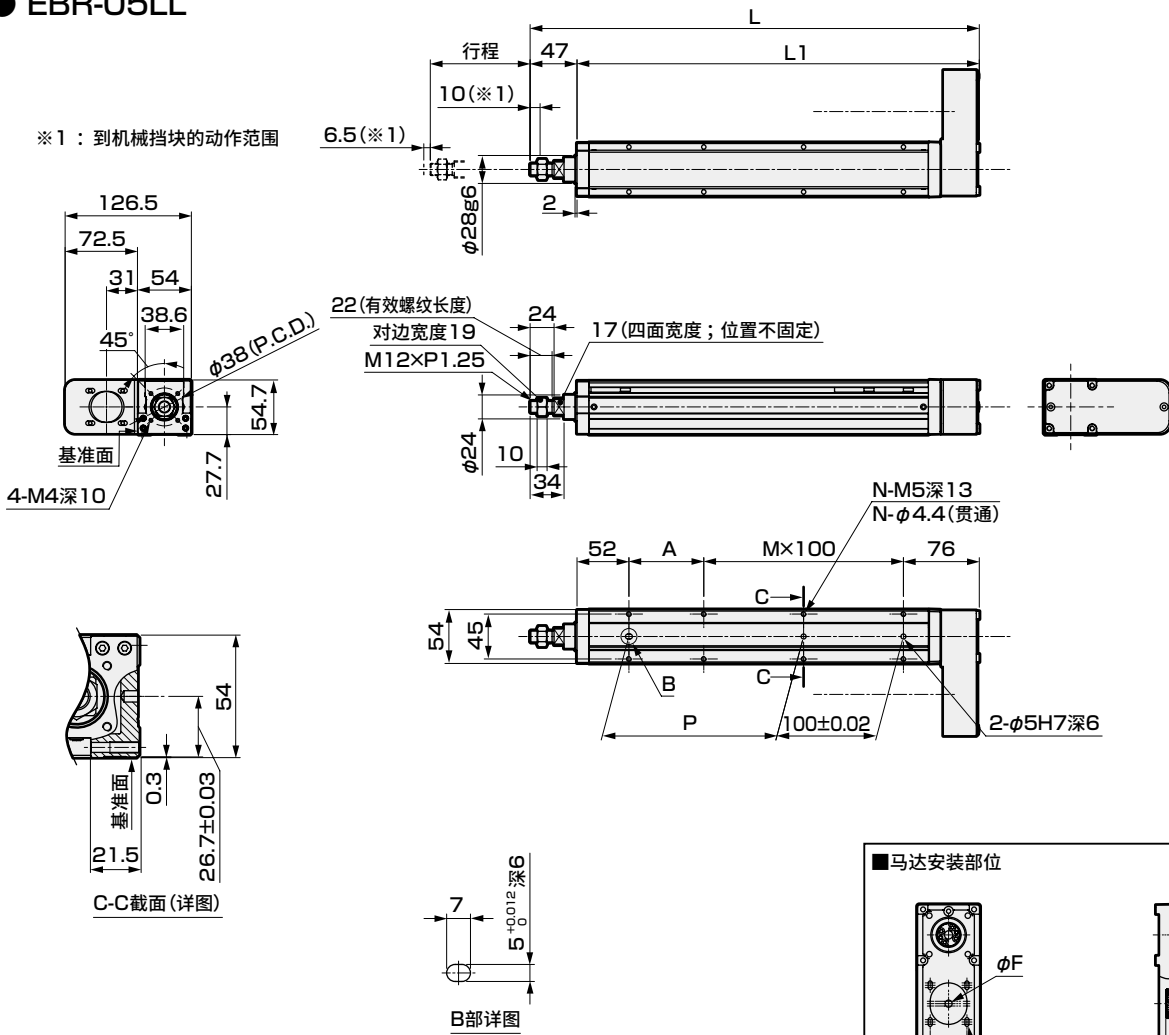
【选择原点传感器、限位传感器时】

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578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

■ 马达安装部位

安装 马达规格	D	E	F	马达螺钉
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×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
A	附带发货	M3	4
B		M3	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578页。

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

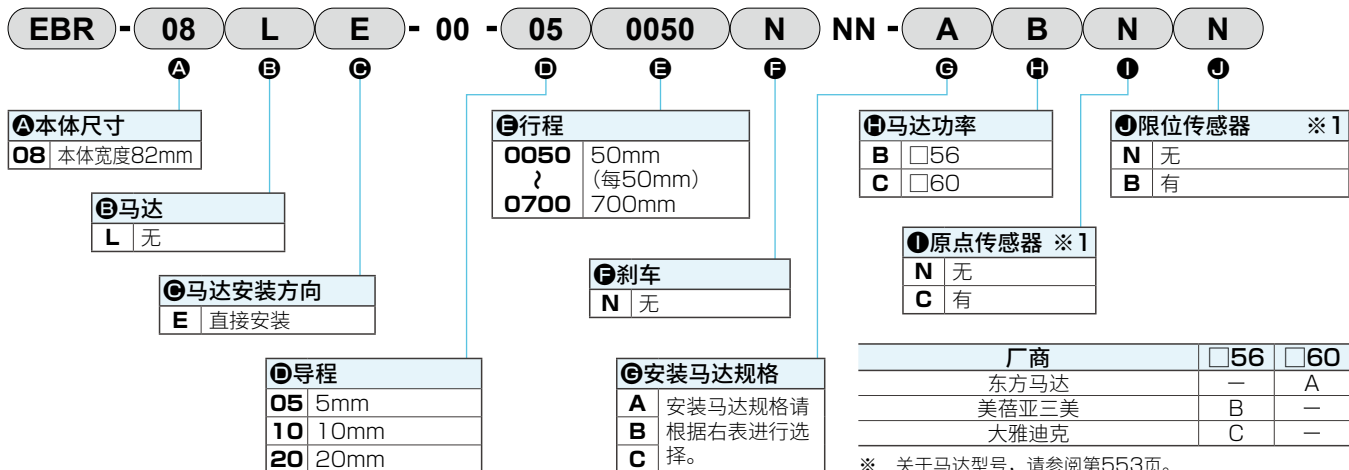
EBR-08LE

马达直接安装型

● 步进马达功率：□56、□60



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553页。

规格

适用马达功率	□56、□60 步进马达		
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 kg	水平	50	30
	垂直	15	8
※1	垂直	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		
驱动部重量 kg	1.7		
其他惯量 kg·cm ²	0.24		
摩擦系数	0.03		
机械效率	0.8		
滑动阻力 N	20		
滚珠丝杆长度	行程+200		
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		

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。
 ※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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

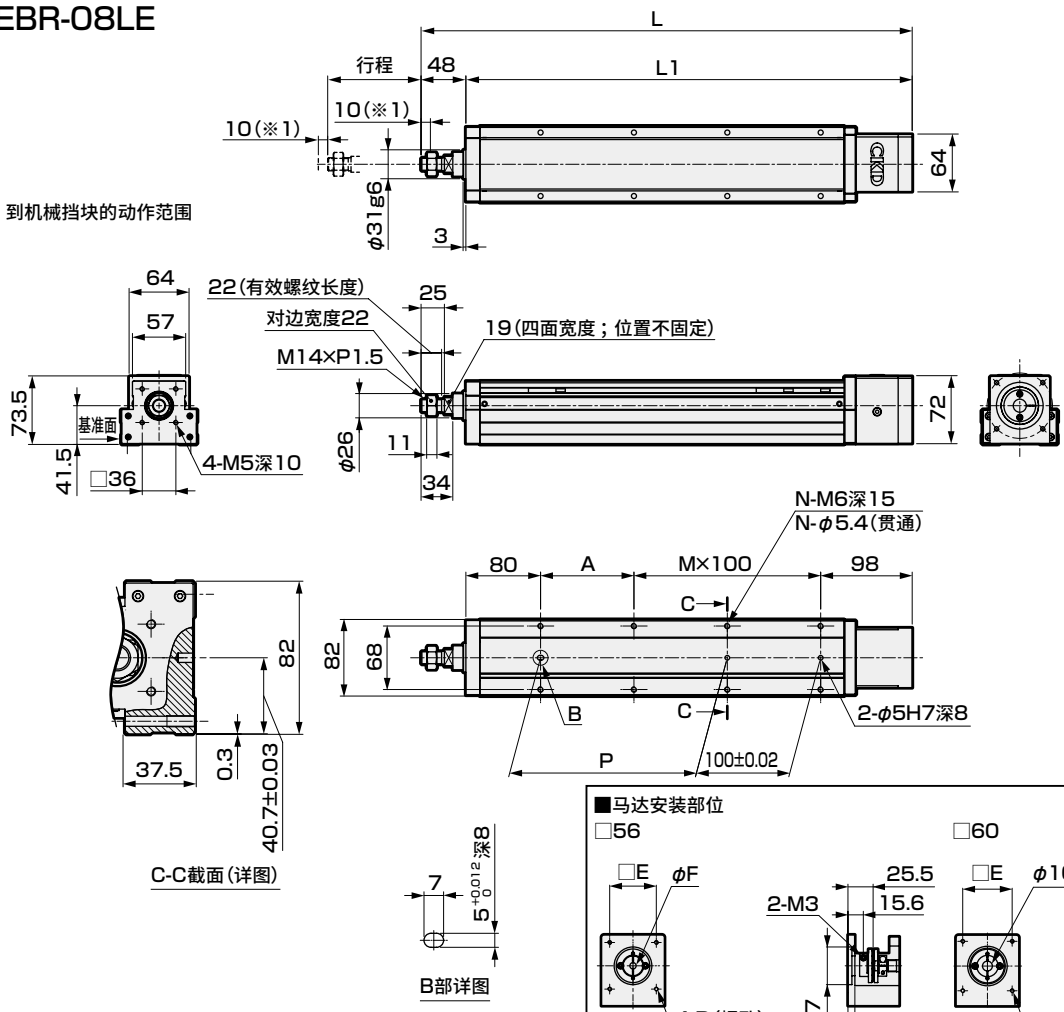
※ 最快速度是客户自行安装的马达能输出3000rpm转速时的速度。
 最快速度因行程而受限。请勿以超限速度运行。

伺服马达对应 EBS EBR ETS ETS Multi Axis ETS ECS ETV ECV EKS EBS EBR ETS ETS 步进马达对应 EBS EBR ETS ETS 使用注意事项

外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-08LE

※1 到机械挡块的动作范围



■ 马达安装部位

□56 □60

□E φF

2-M3 25.5 15.6

□E φ10

2-M3 29.5 19.6

4-D(螺孔) (马达固定)

φ38.1 H7

φ36 H7

安装马达规格	D	E	F	马达安装用螺栓	
A	□60	M4深10	50	10	4-M4xL16
B	□56	M4深8	47.14	6.35	4-M4xL12
C	□56	M4深8	47.14	8	4-M4xL12

※ 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	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
A	组装发货	M4	4
B		M4	4
C		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578页。

电动执行器(无马达型) 导向内置式活塞杆型

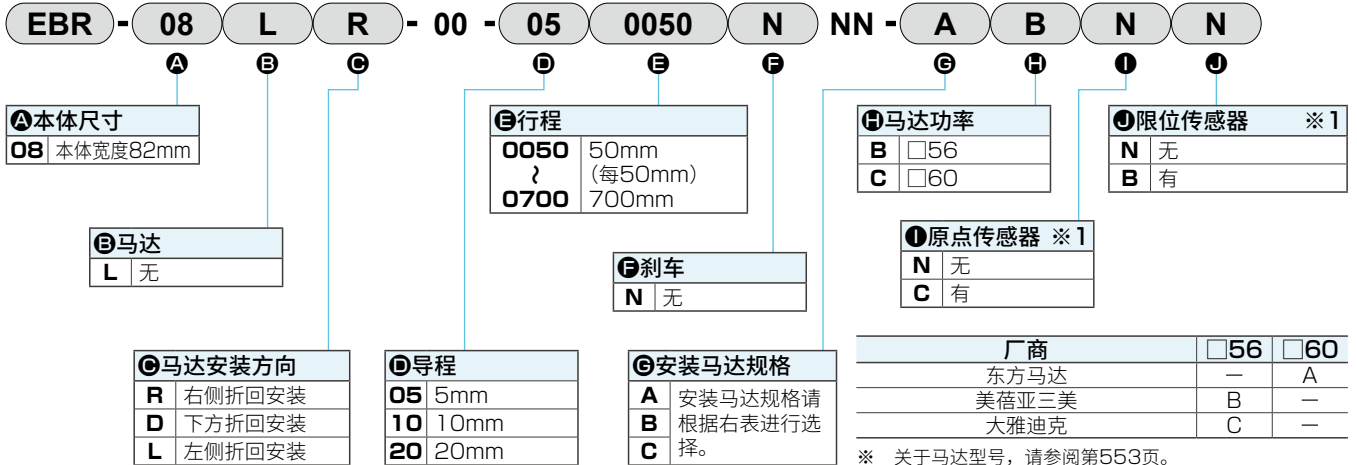
EBR-08L※

马达折回安装型

● 步进马达功率：□56、□60



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553页。

规格

适用马达功率	□56、□60 步进马达		
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		
驱动部重量 kg	1.7		
其他惯量 kg·cm ²	0.52		
摩擦系数	0.03		
机械效率	0.8		
滑动阻力 N	20		
滚珠丝杆长度	行程+200		
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		

※ 为参考值。输出因客户使用的马达而受限。请根据使用马达进行选型。
 ※ 悬垂量对应的允许负载重量请参阅第574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)								
	50~300	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。

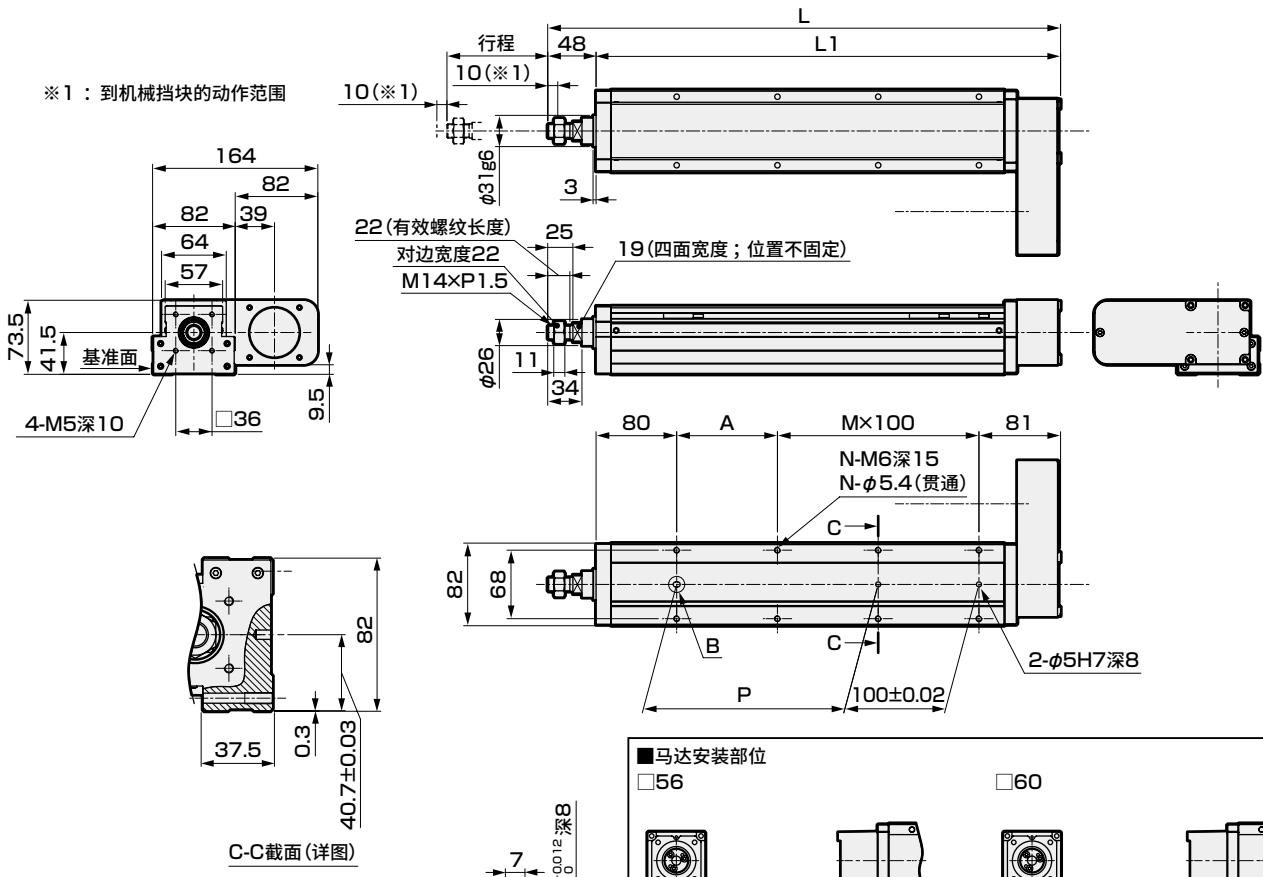
EBS
EBR
ETS
ETSMulti Axis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS
EBR
ETS
ECS

步进马达对应

使用
注意事项

外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-08LR



※ 行程50mm时，有时需在两侧安装传感器。

■ 马达安装部位

□ 56 □ 60

安装马达规格	D	E	F	马达螺钉
A	□60 M4深12	50	10	4-M4×L16
B	□56 M4深12	47.14	6.35	4-M4×L16
C	□56 M4深12	47.14	8	4-M4×L16

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
A	附带发货	M4	4
B		M4	4
C		M4	4

【选择原点传感器、限位传感器时】

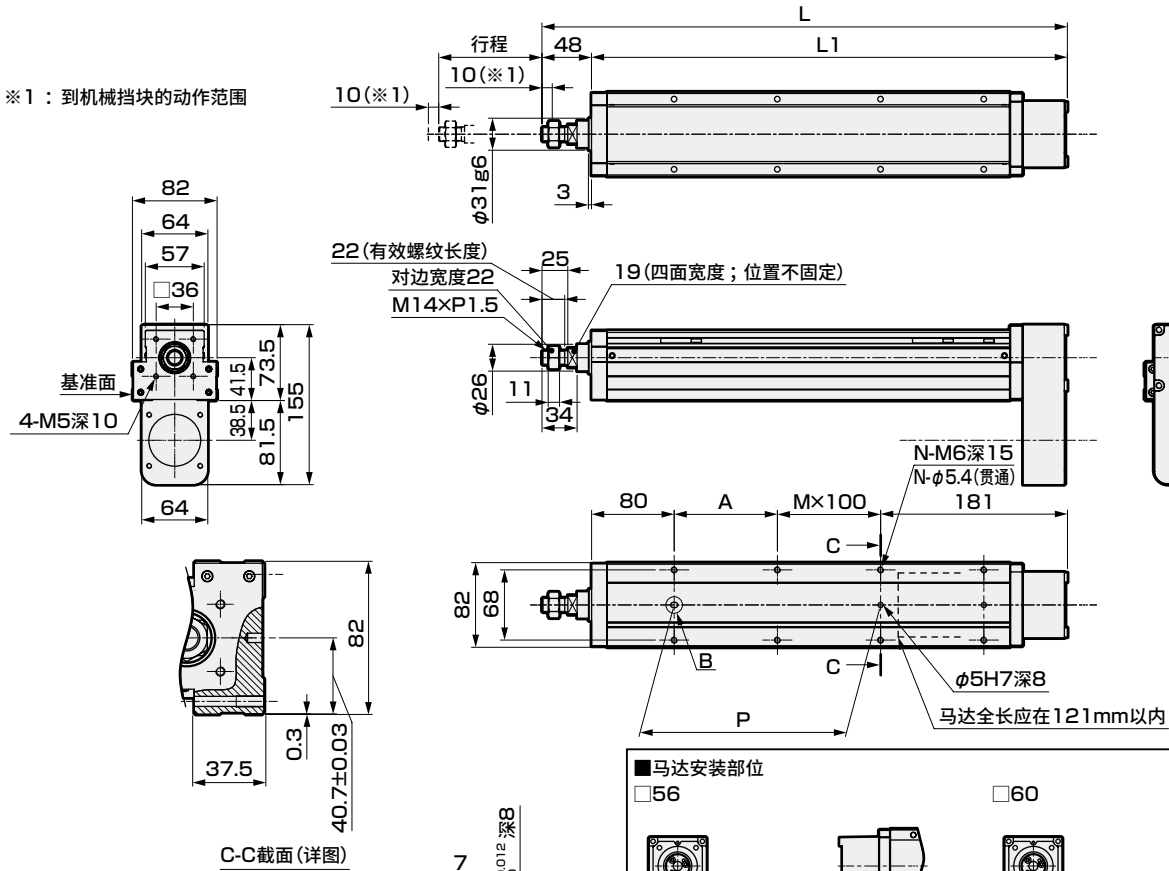
传感器		
厂商	型号	附带数量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 关于传感器规格，请参阅第578页。

EBR-08L※

外形尺寸图 马达下方折回安装

● EBR-08LD



■ 马达安装部位

□ 56 □ 60

安装马达规格	D	E	F	马达螺钉
A	□60 M4深12	50	10	4-M4×L16
B	□56 M4深12	47.14	6.35	4-M4×L16
C	□56 M4深12	47.14	8	4-M4×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	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
A	附带发货	M4	4
B		M4	4
C		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578页。

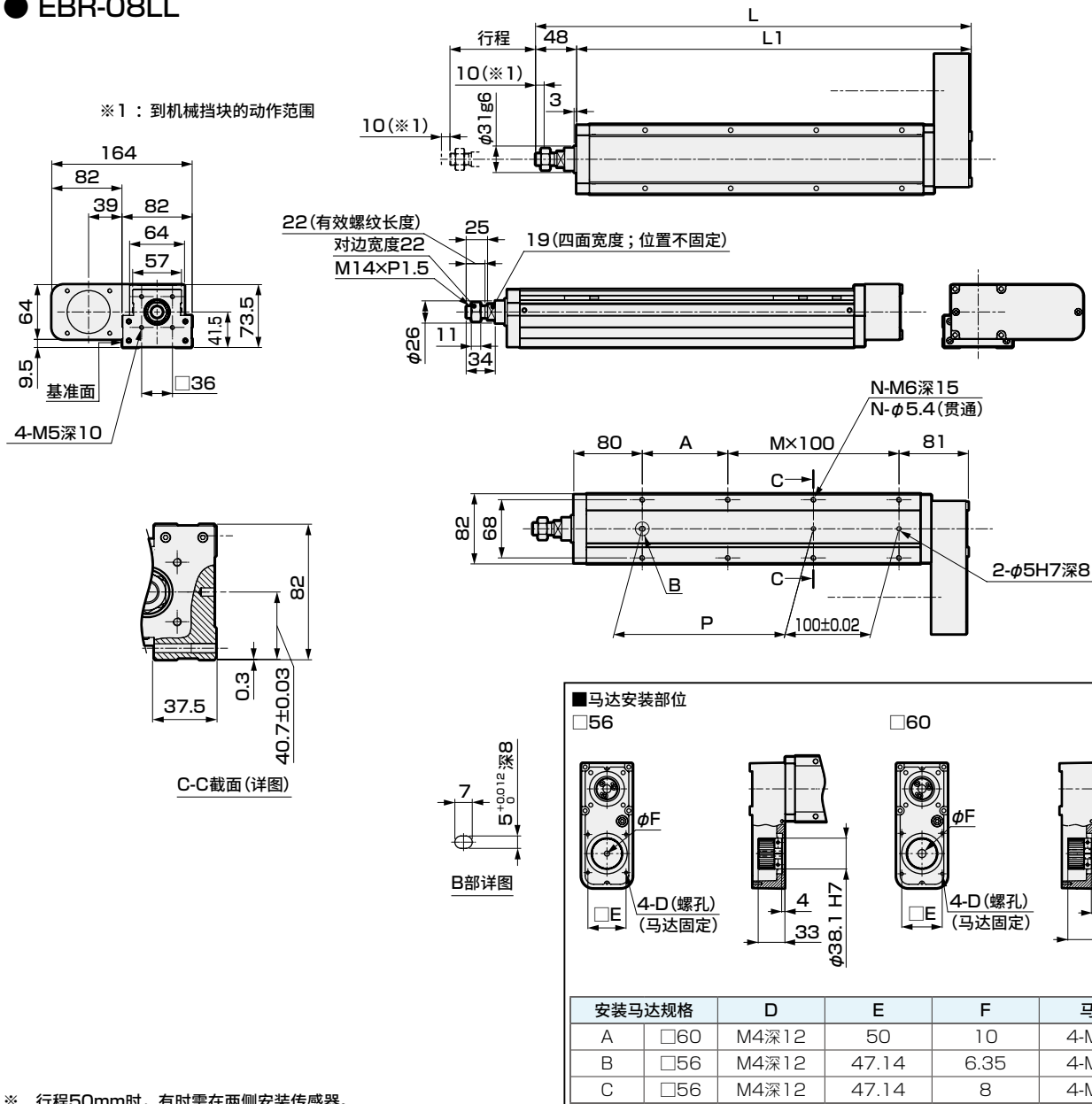
EBS
EBR
ETS
ETSMultiAxis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS
EBR
ETS
ECS

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
A	附带发货	M4	4
B		M4	4
C		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578页。

选型

STEP1 可搬送重量的确认

可搬送重量因安装方式、导程和马达性能而异。

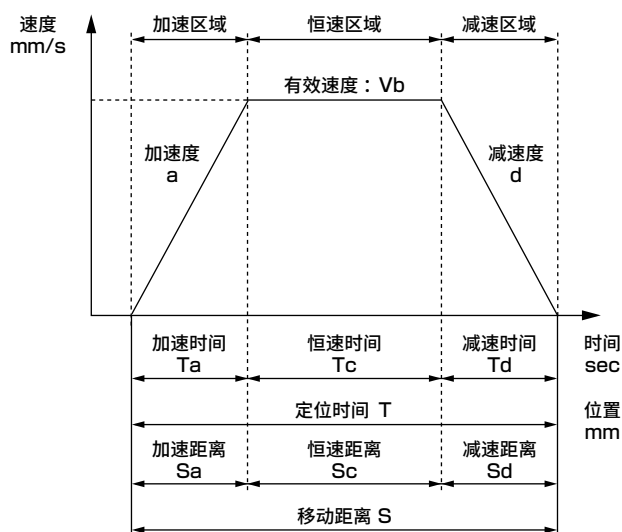
参照体系表(552页)及各机种的规格表选择尺寸和导程。

另外, 马达性能请咨询各马达厂商。关于马达的选型, 请灵活使用记载于规格栏的执行器信息(机械效率等)。

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

- ※ 请勿在超出规格的速度下使用。
- ※ 对于某些加减速度和行程, 可能无法形成梯形速度波形(达不到设定速度)。此时, 有效角速度(Vb)请选择设定角速度(V)和极限角速度(Vmax)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。
- ※ $1G \approx 9.8m/s^2$ 。
- ※ 根据客户选择的马达, 设定速度、加速度。关于马达的选型或速度、加速度的计算, 请灵活使用记载于规格栏的执行器信息(机械效率等)。

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(574页~575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。

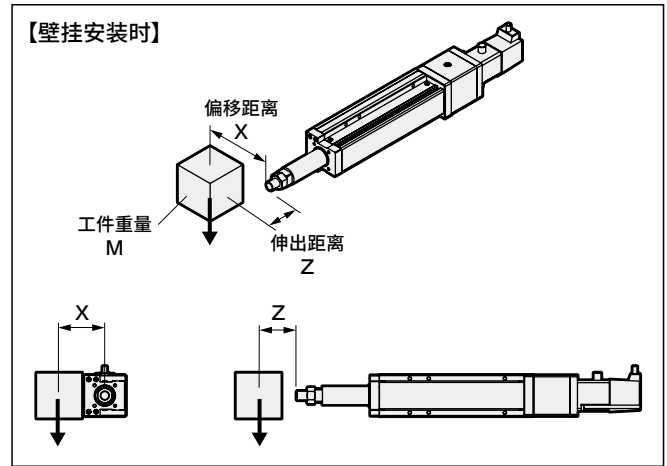
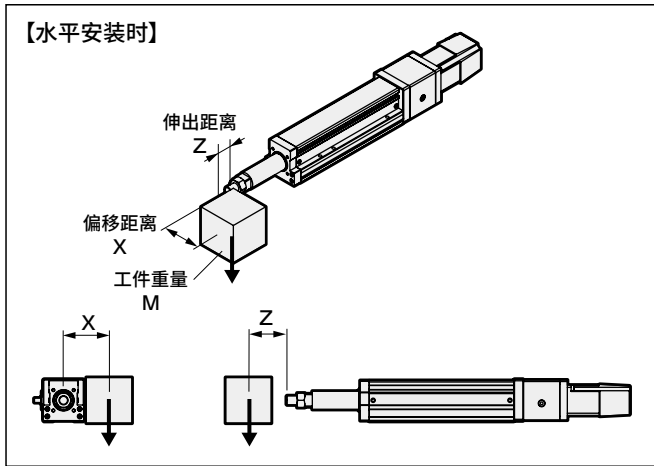
MEMO

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

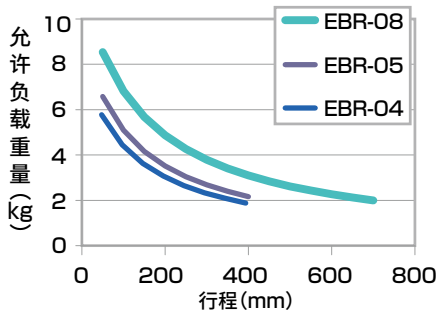
使用
注意事项

允许负载重量

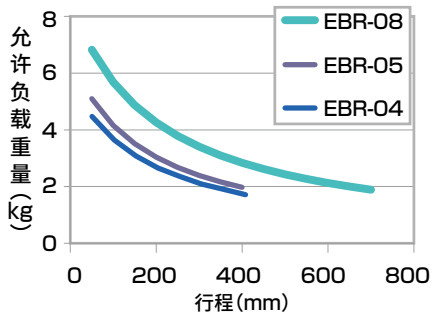
【水平·壁挂安装时】



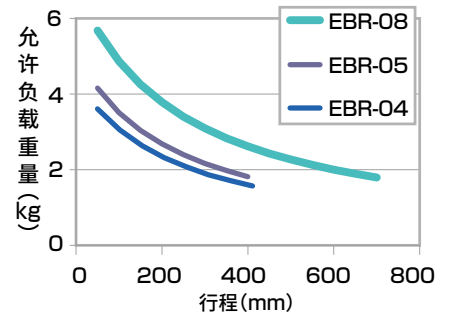
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 0mm】



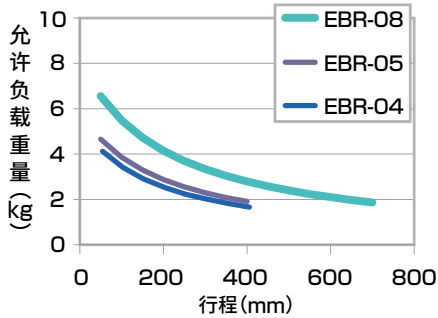
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 50mm】



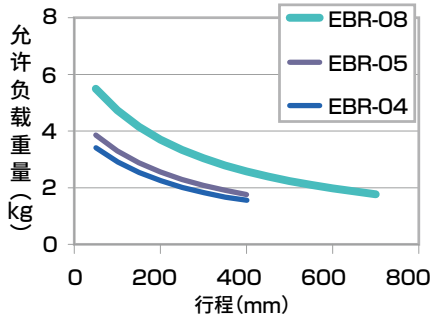
【偏移(X) 0/伸出距离(Z) 100mm】



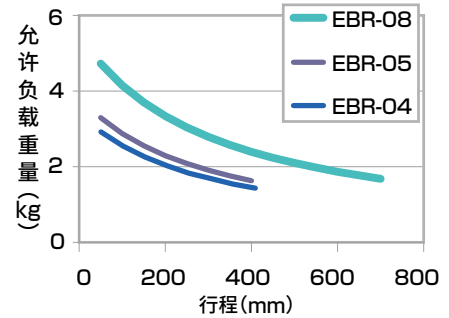
【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 0mm】



【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 50mm】



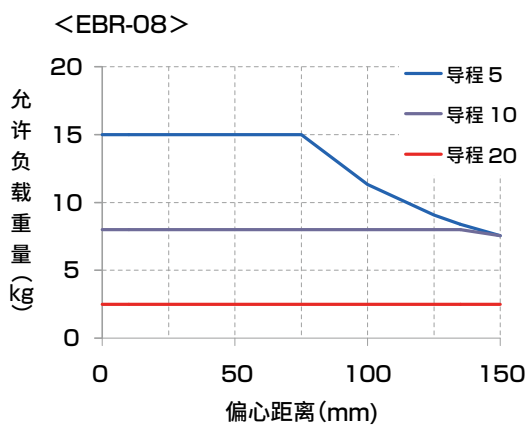
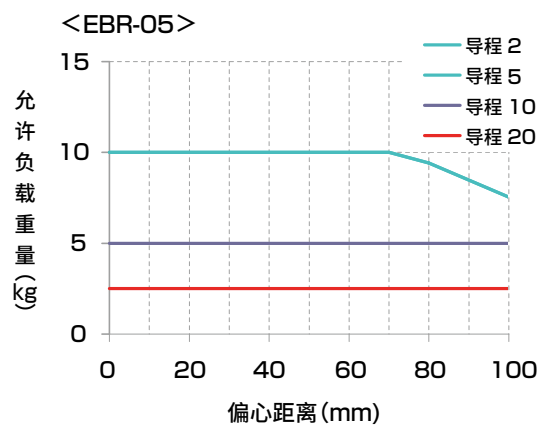
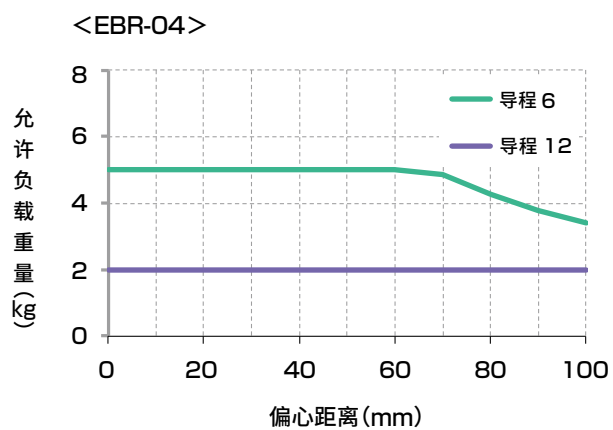
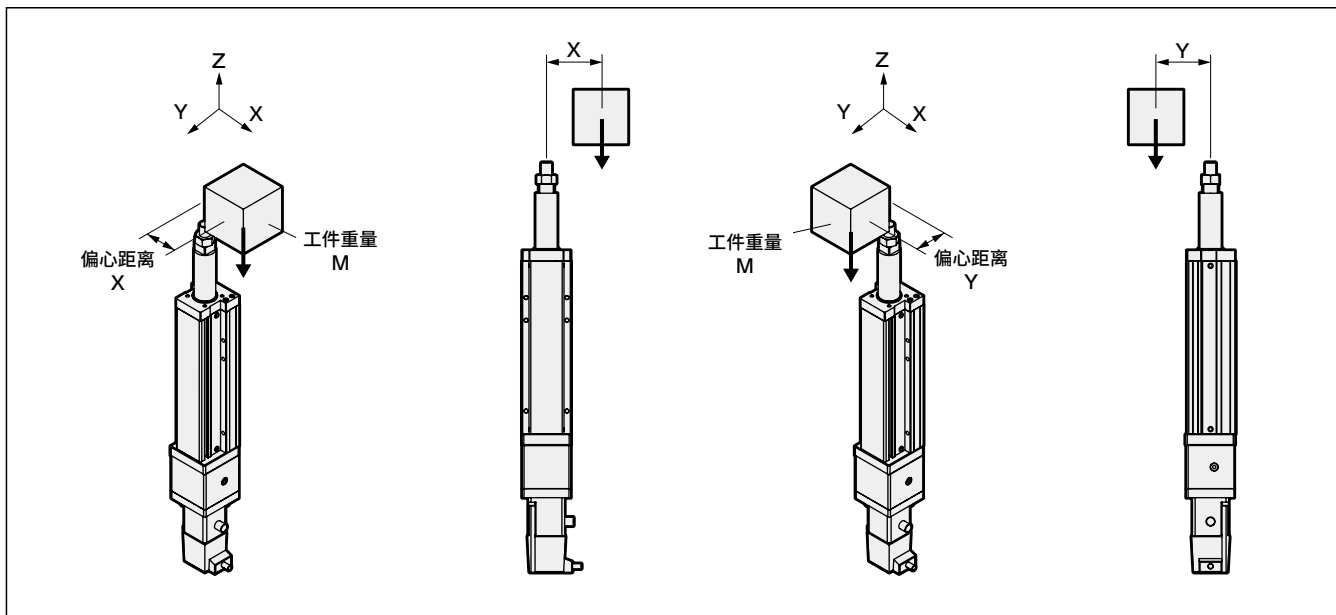
【偏移(X) 100mm/伸出距离(Z) 100mm】



※ 执行器的移动寿命以5,000km为限。(加减速0.5G、速度300mm/s)

允许负载重量

【垂直安装时】



※ 执行器的移动寿命以5,000km为限。(加减速度0.5G、速度300mm/s)

EBS

EBR

ETS

ETSMulti Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

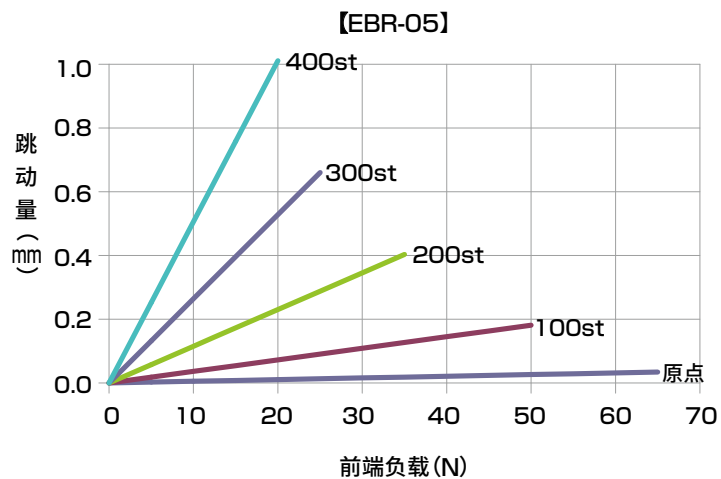
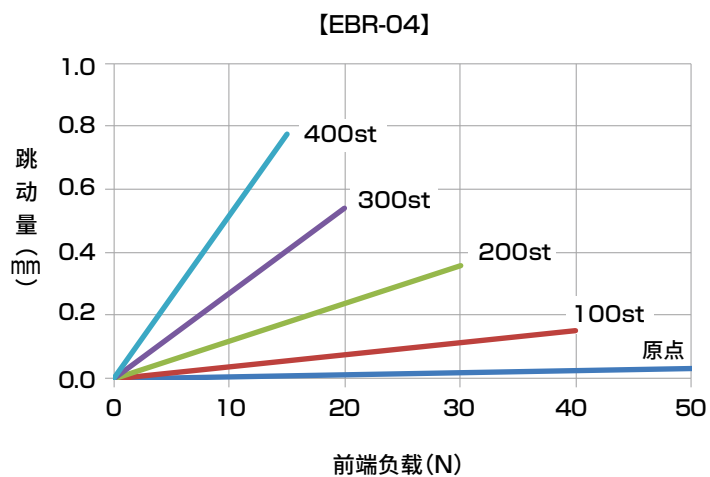
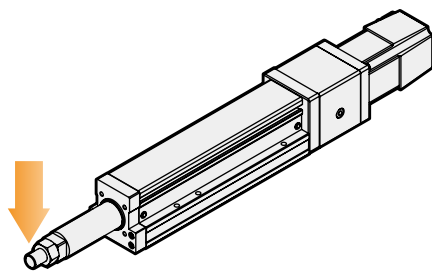
EBS

EBR

ETS

ECS

使用
注意事项

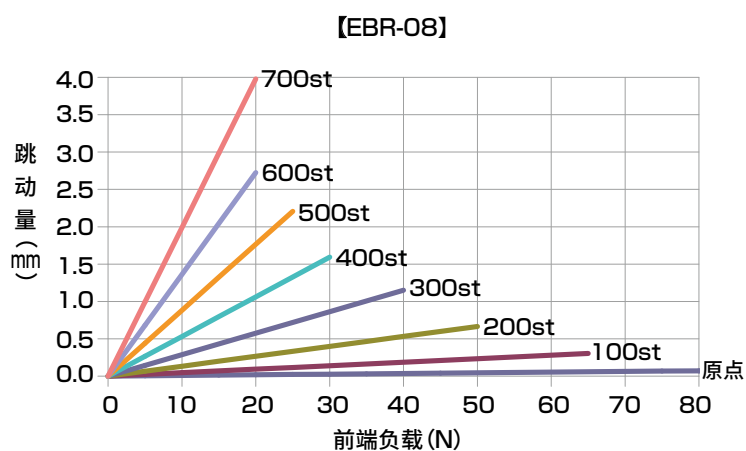


伺服马达对应

步进马达对应

使用
注意事项

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



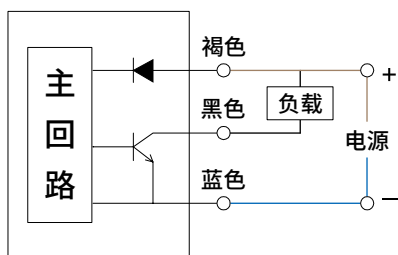
使用
注意事项

原点传感器、限位传感器

【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



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	A	□42	M3	4
	B		M3	4
EBR-05	A	□42	M3	4
	B		M3	4
EBR-08	A	□56 □60	M4	4
	B		M4	4
	C		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(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
	
EBR-NOZZLE	全部機種

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