

电动执行器二次电池对应
导向内置式活塞杆型 EBR-G P4 系列
样本编号：CC-1556C

电动执行器 带步进马达规格
导向内置式活塞杆型

EBR-※G※ Series



规格

项 目		EBR-04GE		EBR-04GR/D/L	
马达		□35 步进马达			
编码器种类		无电池绝对编码器 /增量式编码器			
驱动方式		滚珠丝杆 φ10			
行程 ※1 ※2 mm		50~400			
导程 mm		6	12	6	12
最大可搬送重量 ※3 kg	水平	40	12.5	40	12.5
	垂直	10	2.9	8.3	2.9
动作速度范围 ※4 mm/s		7~160	15~320	7~160	15~280
最大按压力 N		155	77	155	77
重复精度 mm		±0.01			
空转 mm		0.1以下			
马达电源电压		DC 24V±10%			
马达部瞬间最大电流 A		2.4			
制动消耗电流 A		0.4			

项 目		EBR-05GE				EBR-05GR/D/L				
马达		□42 步进马达								
编码器种类		无电池绝对编码器/增量式编码器								
驱动方式		mm	滚珠丝杆 φ12							
行程 ※1 ※2		mm	50~400							
导程		mm	2	5	10	20	2	5	10	20
最大可搬送重量	kg	水平	80	60	41.7	11.7	80	60	38.3	11.7
		垂直	23.3	14	7	2.9	23.3	14	6.7	1.7
动作速度范围 ※4		mm/s	2~70	6~240	12~400	25~560	2~70	6~200	12~320	25~480
最大按压力		N	550	220	110	55	550	220	110	55
重复精度		mm	±0.01							
空转		mm	0.1以下							
马达电源电压		DC 24V±10%								
马达部瞬间最大电流		A	2.7							
制动消耗电流		A	0.4							

项 目		EBR-08GE				EBR-08GR/D/L			
马达		□56 步进马达							
编码器种类		无电池绝对编码器/增量式编码器							
驱动方式		mm	滚珠丝杆 φ16						
行程 ※1		mm	50~700						
导程		mm	5	10	20	5	10	20	
最大可搬送重量 ※3	kg	水平	80	70	35	80	70	35	
		垂直	55	23.3	10	55	20	8.3	
动作速度范围 ※4		mm/s	6~100	12~240	25~400	6~100	12~200	25~320	
最大按压力		N	965	482	241	965	482	241	
重复精度		mm	±0.01						
空转		mm	0.1以下						
马达电源电压		DC 24V±10%							
马达部瞬间最大电流		A	4.0						
制动消耗电流		A	0.4						

※1 行程以50为间隔。
※2 马达右侧折叠(R)且有接头(C)时，无法选择50行程。
※3 可搬送重量因加减速度和速度而异。
※4 根据条件，最快速度可能会降低。

各机种对应表

	EBR
P4	●

●：对象机种 ○：准对象机种
▲：请咨询本公司。 □：对象外

型号表示方法

EBR - 05 G E - 00 - 10 0100 N B N - C S03 - C - P4

机种型号

A 本体尺寸

B 对应控制器

C 马达安装方向

D 安装方式

E 导程

F 行程

G 刹车

H 编码器

I 中继电缆

J 接头

〈型号表示例〉

EBR-05GE-00-100100NBN-CS03-C-P4

A 本体尺寸：本体宽度54mm

B 对应控制器：ECG用

C 马达安装方法：标准安装(直线)

D 安装方式：基本型

E 导程：10mm

F 行程：100mm

G 制动器：制动器无

H 编码器：无电池绝对编码器

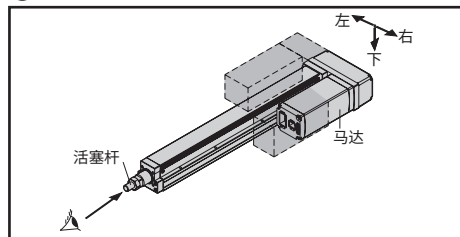
I 中继电缆：固定电缆3m

J 接头：有(附带发货)

※1 EBR-04,05的马达左侧折叠(R)且有接头(C)时，无法选择行程50。

※2 垂直使用时“请选择有”。

C 马达安装方向



符号	内容
A 本体尺寸	
04	本体宽度44mm
05	本体宽度54mm
08	本体宽度82mm
B 对应控制器	
G	ECG
C 马达安装方向	
E	标准安装(直线)
R	右侧折回安装
D	下方折回安装
L	左侧折回安装
D 安装方式	
00	基本型
FA	前端法兰型
E 导程	
02	2mm
05	5mm
06	6mm
10	10mm
12	12mm
20	20mm
F 行程 ※1	
0050 └─┘ 1100	50mm~1100mm (每50mm)
G 刹车 ※2	
N	无刹车
B	有刹车
H 编码器	
B	无电池绝对编码器
C	增量编码器
I 中继电缆	
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
J 接头	
N	无
C	有 (附带发货)

【适用控制器】

有关详情，请参阅《电动执行器二次电池对应 控制器ECG系列》(样本编：CC-1556C)。

ECG-ANNN30 - NP A 02

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

B 安装方式	
A	标准安装
D	DIN导轨安装

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

※1 除选择接口规格的“并行I/O”时以外，请选择“无”。

● 马达电缆(固定/可动)

※ 可选择执行器部位型号

EA-CBLM3 - S 01

A 电缆种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

B 电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m

● 编码器电缆(固定/可动)

※ 可选择执行器部位型号

EA-CBLE3 - S 01

A 电缆种类	
S	固定电缆
R	可动电缆

B 电缆长度	
01	1m
03	3m
05	5m
10	10m

● I/O电缆

※ 可选择并行I/O规格的控制器型号

EA-CBLNP2 - 02

A 电缆长度	
02	2m
03	3m
05	5m
10	10m