

EBR-M/G

导向内置式活塞杆型



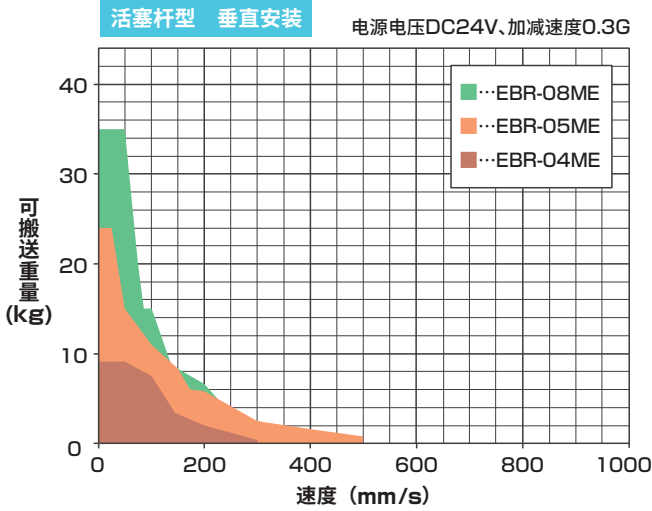
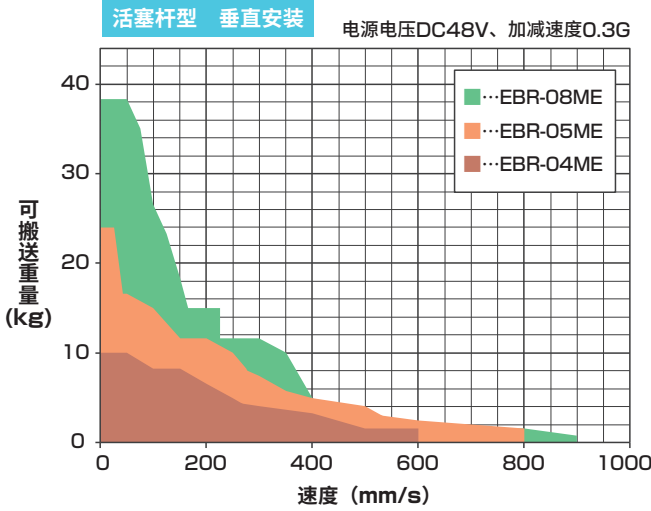
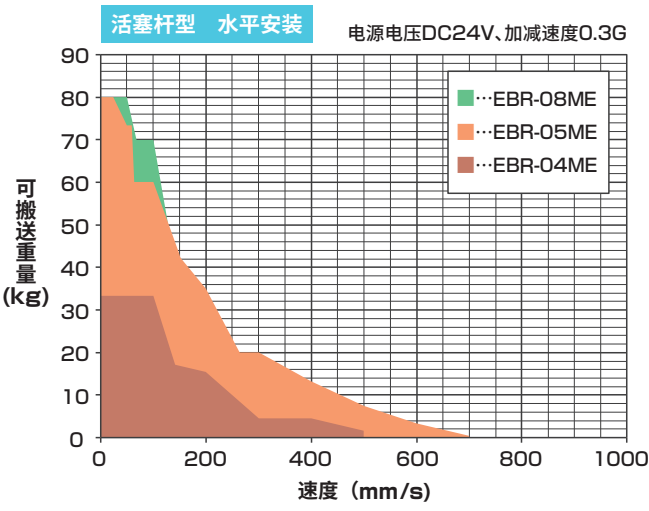
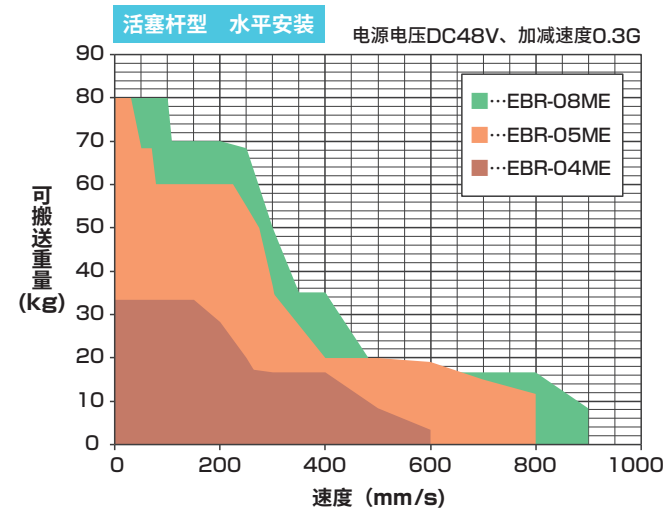
CONTENTS

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)		最大按压力 (N)		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	
  ECR 系列		EBR-04ME-06	□35	直接安装	44	6	33.3	10	131		350 mm/s			300	250												52
		EBR-04ME-12							600			490															
		EBR-04MR/D/L-06							350			300	250														
		EBR-04MR/D/L-12							600			490															
		EBR-05ME-02	□42	直接安装	54	2	80	24	397		130			85													62
		EBR-05ME-05							330			210															
		EBR-05ME-10							600			420															
		EBR-05ME-20							800																		
		EBR-05MR/D/L-02		折回安装	2	80	24	397		120			85													66	
		EBR-05MR/D/L-05						330			210																
		EBR-05MR/D/L-10						500			420																
		EBR-05MR/D/L-20						800																			
		EBR-08ME-05	□56	直接安装	82	5	80	38.3	1050		225			200												72	
		EBR-08ME-10							450			400															
		EBR-08ME-20							900			600															
		折回安装		5	80	38.3	1050		225			200															
				EBR-08MR/D/L-05				450			400																
				EBR-08MR/D/L-10				700			600																
EBR-08MR/D/L-20																											

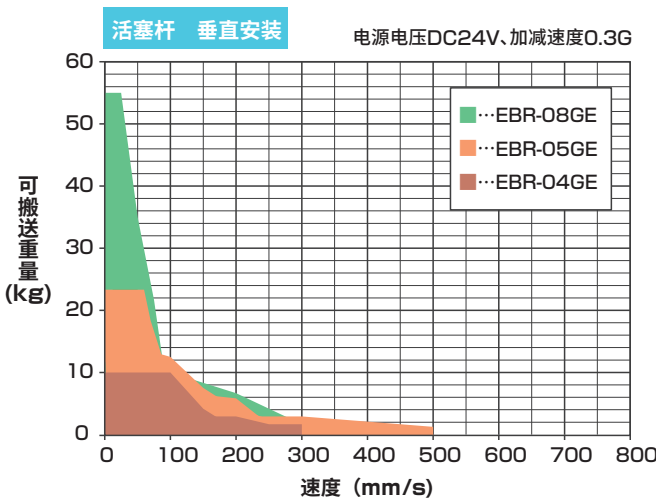
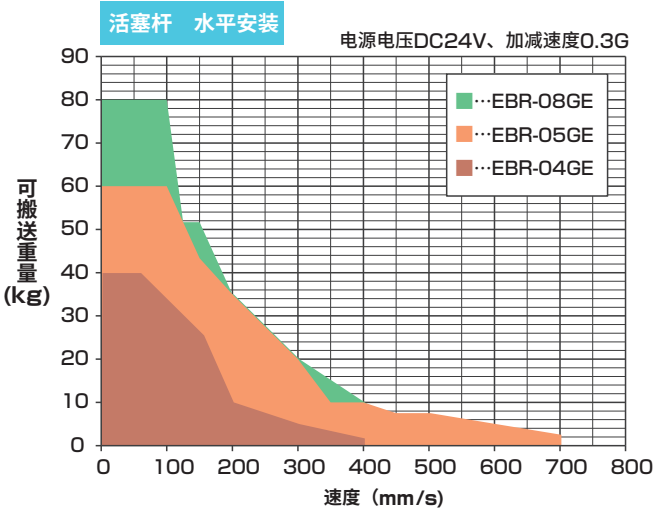
※ 本数据为电源电压DC48V、加减速0.3G时的值。
※ 壁挂安装时的可搬送重量与水平安装时相同。



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)		最大按压力 (N)		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	
  ECG 系列		EBR-04GE-06	□35	直接安装	44	6	40.0	10.0	155		200 mm/s																52
		EBR-04GE-12				12	12.5	2.9	77	400																	
		EBR-04GR/D/L-06				6	40.0	8.3	155	200																	
		EBR-04GR/D/L-12				12	12.5	2.9	77	350																	
		EBR-05GE-02	□42	直接安装	54	2	80.0	23.3	550		90				85												62
		EBR-05GE-05				5	60.0	14.0	220	300				210													
		EBR-05GE-10				10	41.7	7.0	110	500				420													
		EBR-05GE-20				20	11.7	2.9	55	700																	
		EBR-05GR/D/L-02		折回安装		2	80.0	23.3	550		90				85												66
		EBR-05GR/D/L-05				5	60.0	14.0	220	250				210													
		EBR-05GR/D/L-10				10	38.3	6.7	110	400																	
		EBR-05GR/D/L-20				20	11.7	1.7	55	600																	
		EBR-08GE-05	□56	直接安装	82	5	80.0	55.0	965		125																72
		EBR-08GE-10				10	70.0	23.3	482	300																	
		EBR-08GE-20				20	35.0	10.0	241	500																	
		折回安装		5		80.0	55.0	965		125																	76
				EBR-08GR/D/L-05		10	70.0	20.0	482	250																	
				EBR-08GR/D/L-10		20	35.0	8.3	241	400																	

※ 本数据为电源电压DC24V、加减速速度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

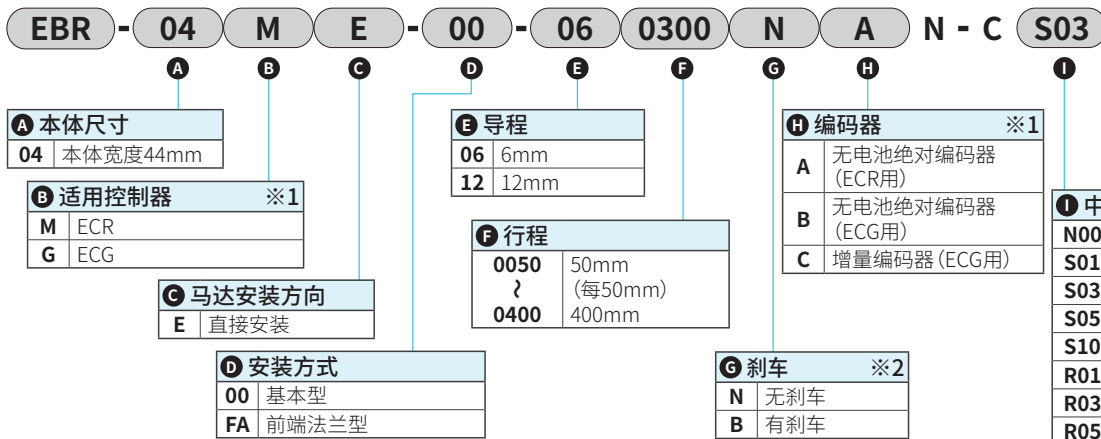
EBR-04※E

马达直接安装型

□35 步进马达



型号表示方法



- ※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组装机)

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 kg	水平 33.3 (33.3)	18.3 (18.3)
※1※2	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%	
马达部瞬间最大电流 A	4.0	
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 kg	水平 40.0	12.5
※1	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%	
马达部瞬间最大电流 A	2.4	
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℃ (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
防护等级	IP40

※ EBR-※※G的使用温度为10℃~40℃。

行程与最快速度

【EBR-04M (适用控制器ECR)】

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

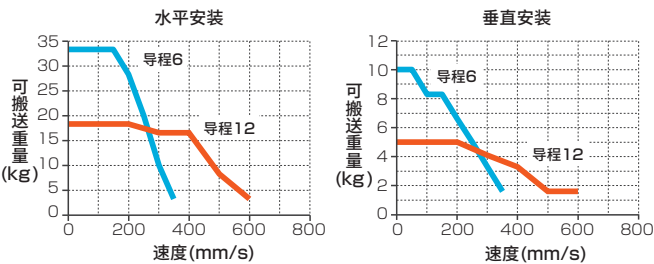
【EBR-04G (适用控制器ECG)】

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

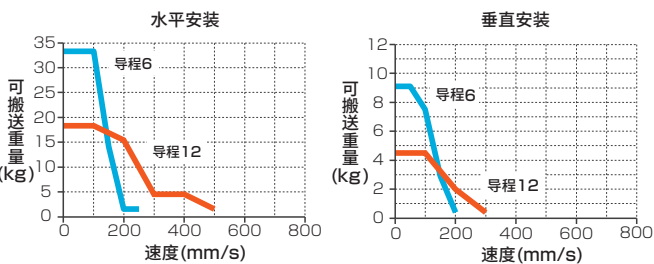
速度与可搬送重量

【EBR-04M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

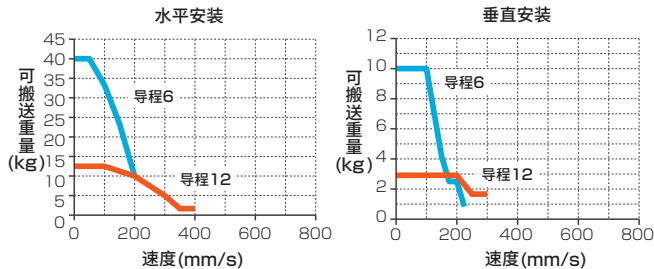


• DC24V时



【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。

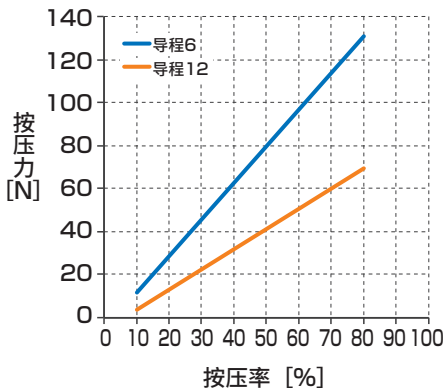
※ 详情请参阅下述页面。

ECR：第88页

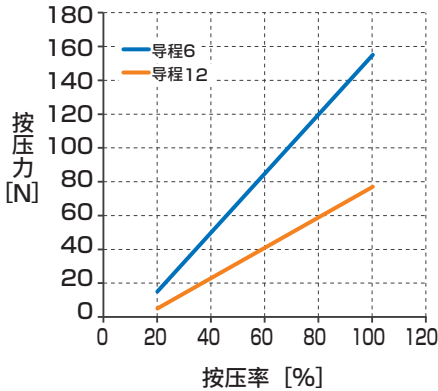
ECG：第90页

按压力

【EBR-04M (适用控制器ECR)】



【EBR-04G (适用控制器ECG)】

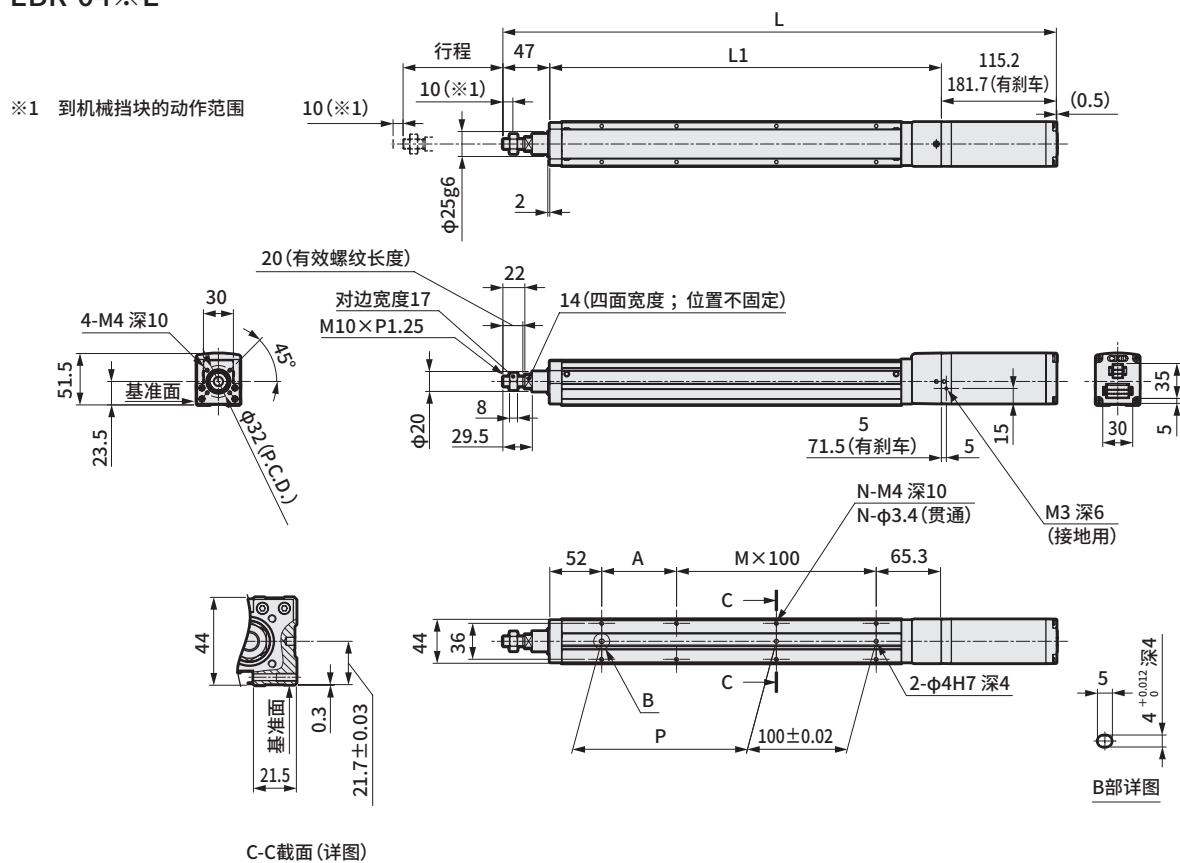


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

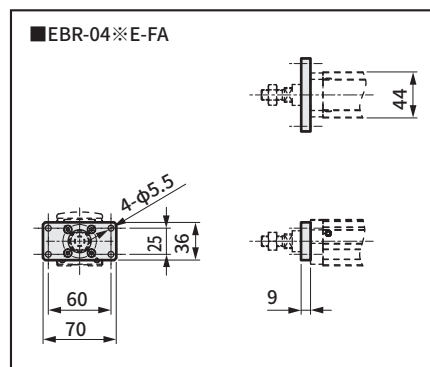
EBR-04※E

外形尺寸图 马达直接安装

● EBR-04※E



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



备注

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项



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

A 本体尺寸
04 本体宽度44mm

B 适用控制器 ※1
M ECR
G ECG

C 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

E 导程
06 6mm
12 12mm

F 行程 ※2
0050 50mm
0400 (每50mm)
400mm

D 安装方式
00 基本型
FA 前端法兰型

H 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)

G 刹车 ※3
N 无刹车
B 有刹车

I 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-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 kg	水平	33.3 (33.3)
※1※2	垂直	9.1 (9.1)
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%	
马达部瞬间最大电流 A	4.0	
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。

【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℃ (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
防护等级	IP40

【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 kg	水平	40.0
※1	垂直	8.3
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%	
马达部瞬间最大电流 A	2.4	
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。

※ EBR-※※G的使用温度为10℃～40℃。

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)】

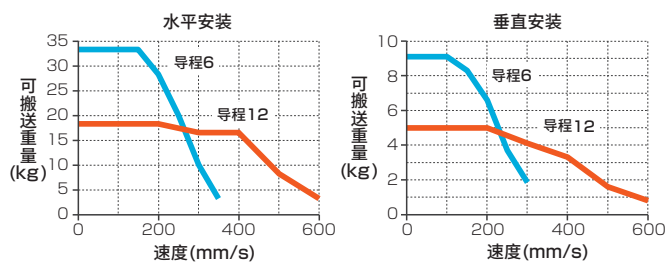
(mm/s)

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

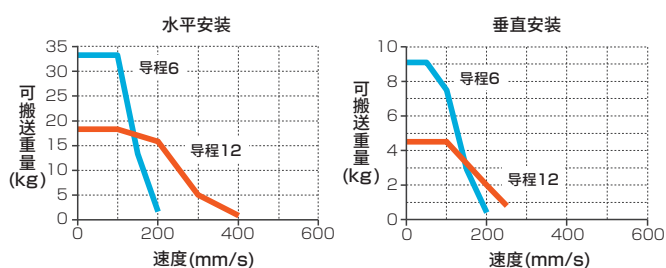
速度与可搬送重量

【EBR-04M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

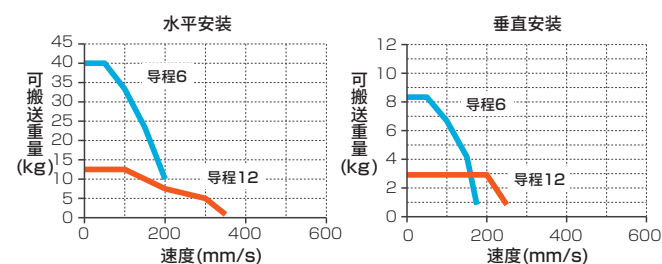


• DC24V时



【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。

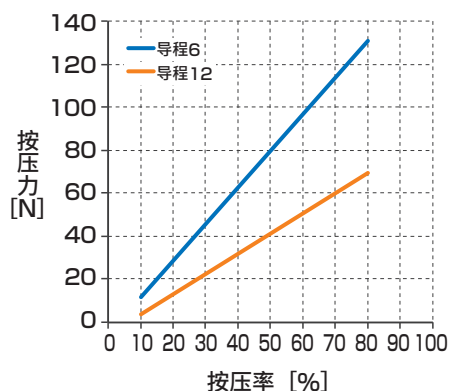
※ 详情请参阅下述页面。

ECR：第88页

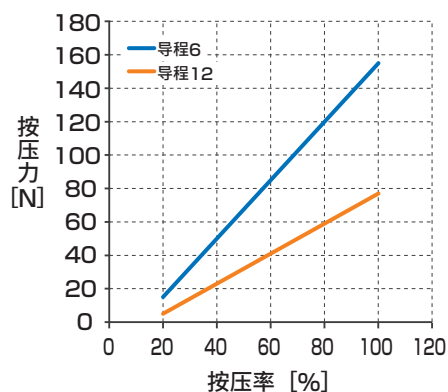
ECG：第90页

按压力

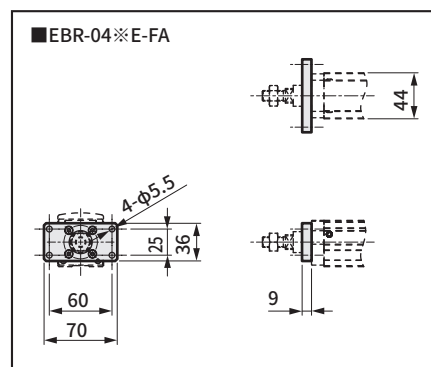
【EBR-04M (适用控制器ECR)】



【EBR-04G (适用控制器ECG)】

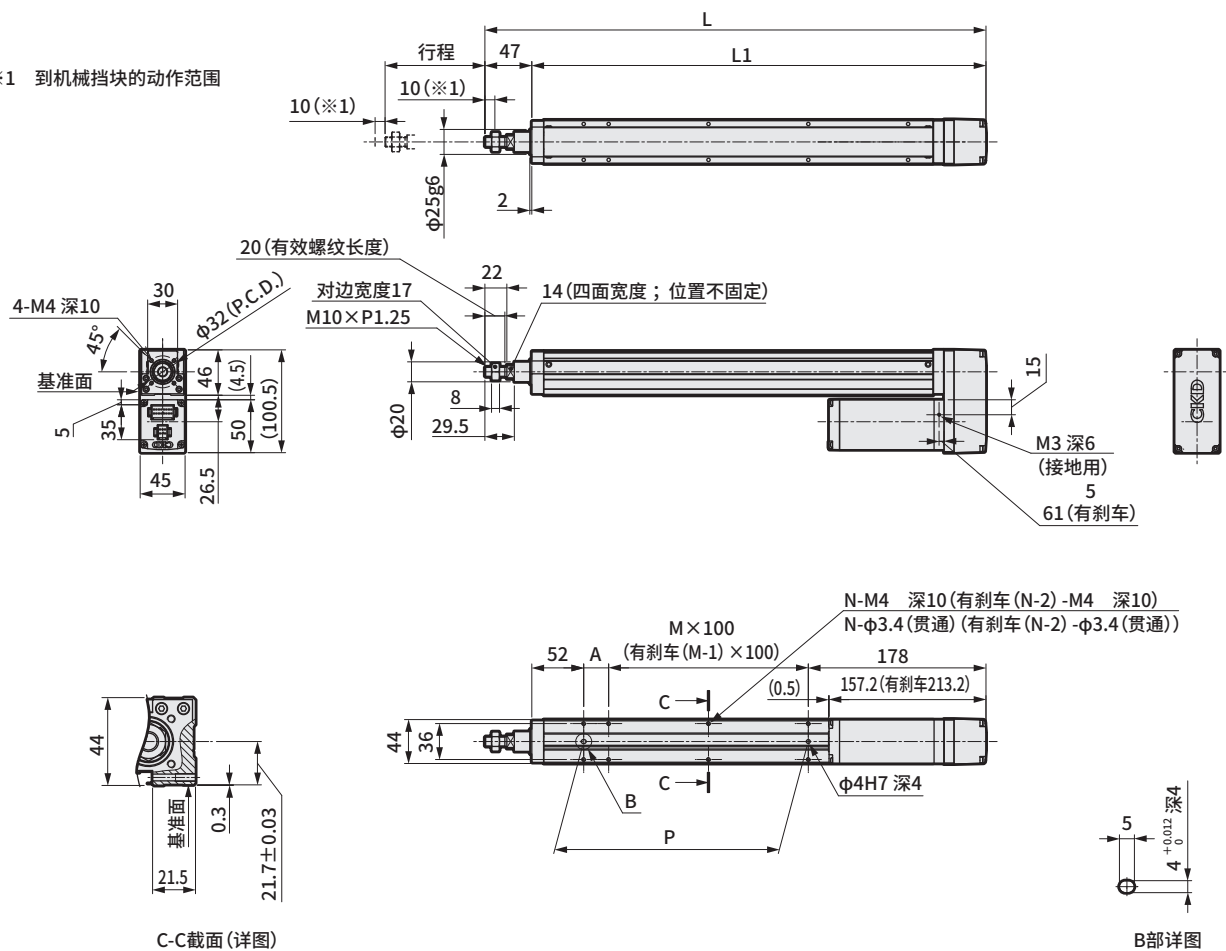


※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。



● EBR-04※D

※1 到机械挡块的动作范围



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

EB5
(带马达)

EBR
(带马达)

ECR
(控制器)

ECG-A
(控制器)

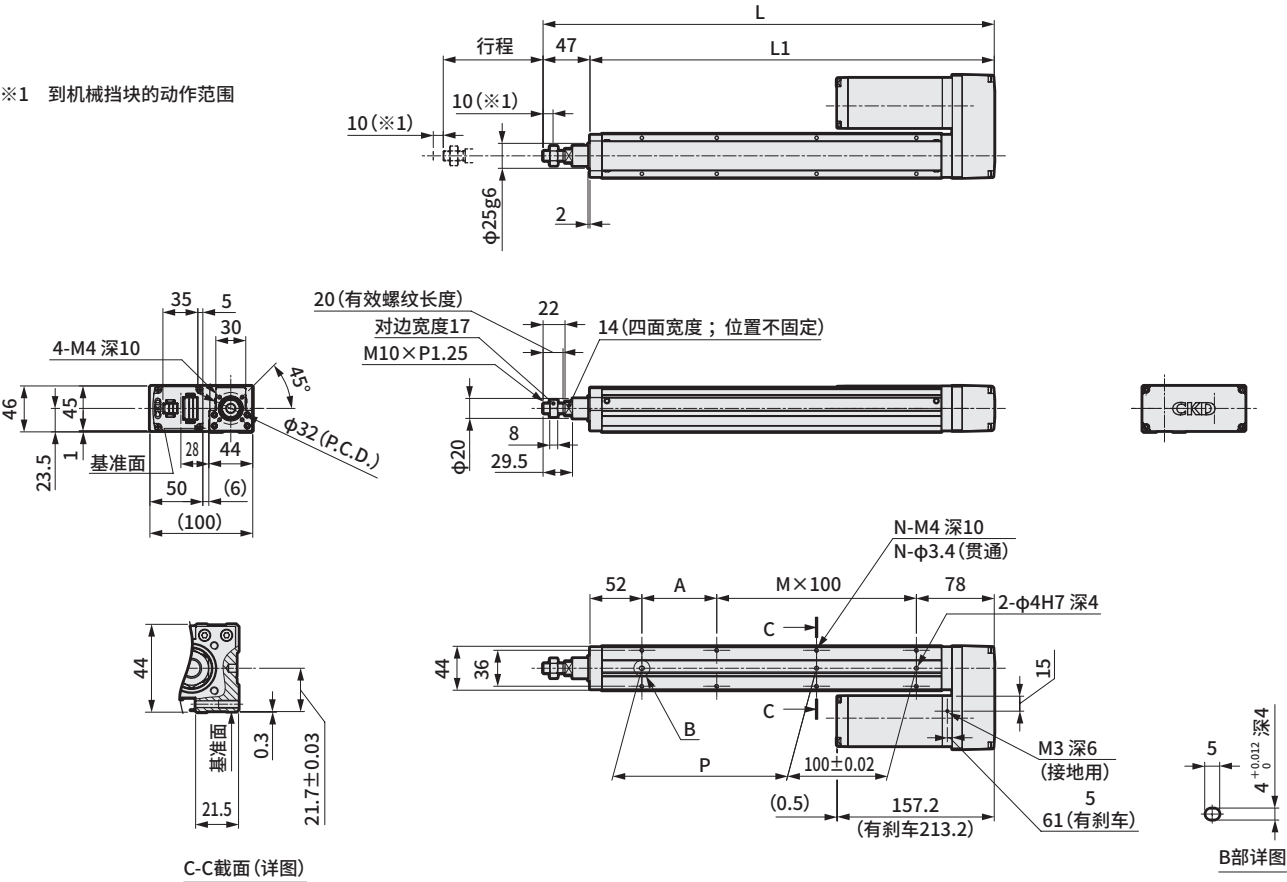
使用注意事项

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

使用注意事项

备注

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项



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

A 本体尺寸

05 本体宽度54mm

B 适用控制器 ※1

M ECR
G ECG

C 马达安装方向

E 直接安装

D 安装方式

00 基本型
FA 前端法兰型

E 导程

02 2mm
05 5mm
10 10mm
20 20mm

F 行程

0050 50mm
(每50mm)
0400 400mm

H 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)

G 刹车 ※2

N 无刹车
B 有刹车

I 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 kg	水平	80 (80)	60 (60)	50 (50)
※1※2	垂直	24 (24)	16.6 (15)	10 (6.6)
动作速度范围 mm/s	2~130 (80)	6~330 (275)	12~600 (500)	25~800 (700)
※3※4				
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%			
马达部瞬间最大电流 A	5.2			
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

※1 ()内为DC24V时的值。

※2 可搬送重量因加减速速度及速度而异。
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。

【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℃ (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
防护等级	IP40

【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 kg	水平	80.0	60.0	41.7
※1	垂直	23.3	14.0	7.0
动作速度范围 mm/s	2~90	6~300	12~500	25~700
※2				
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%			
马达部瞬间最大电流 A	2.7			
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

※1 可搬送重量因加减速速度及速度而异。
详情请参阅第90页。

※2 部分条件下最快速度可能会降低。

※ EBR-※※G的使用温度为10℃~40℃。

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)】

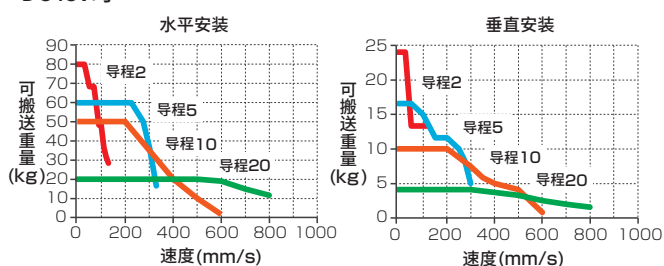
(mm/s)

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

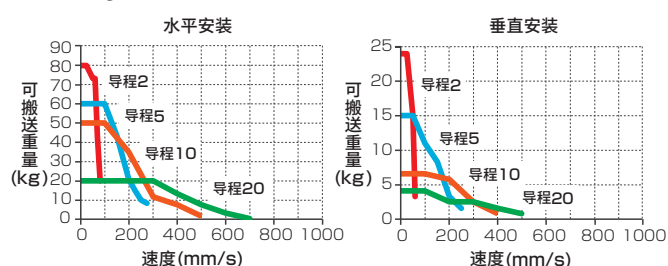
速度与可搬送重量

【EBR-05M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

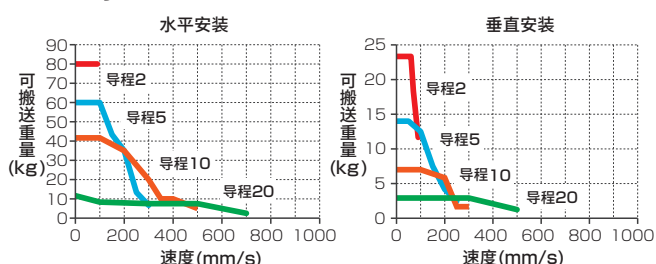


• DC24V时



【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。

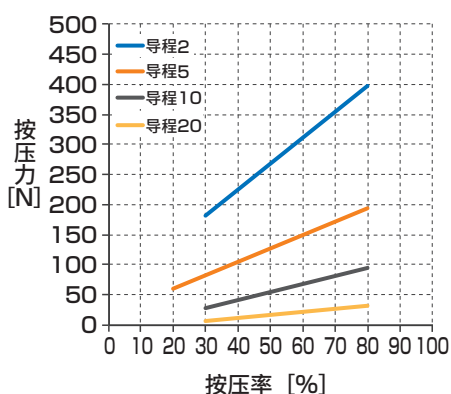
※ 详情请参阅下述页面。

ECR: 第88页

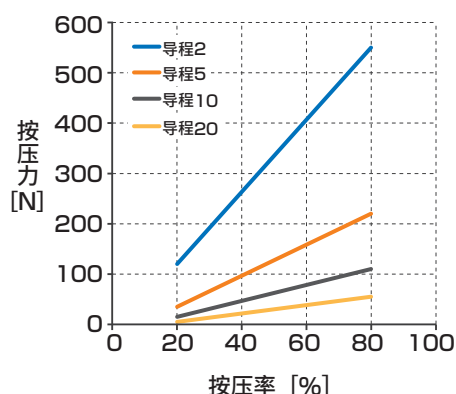
ECG: 第90页

按压力

【EBR-05M (适用控制器ECR)】



【EBR-05G (适用控制器ECG)】



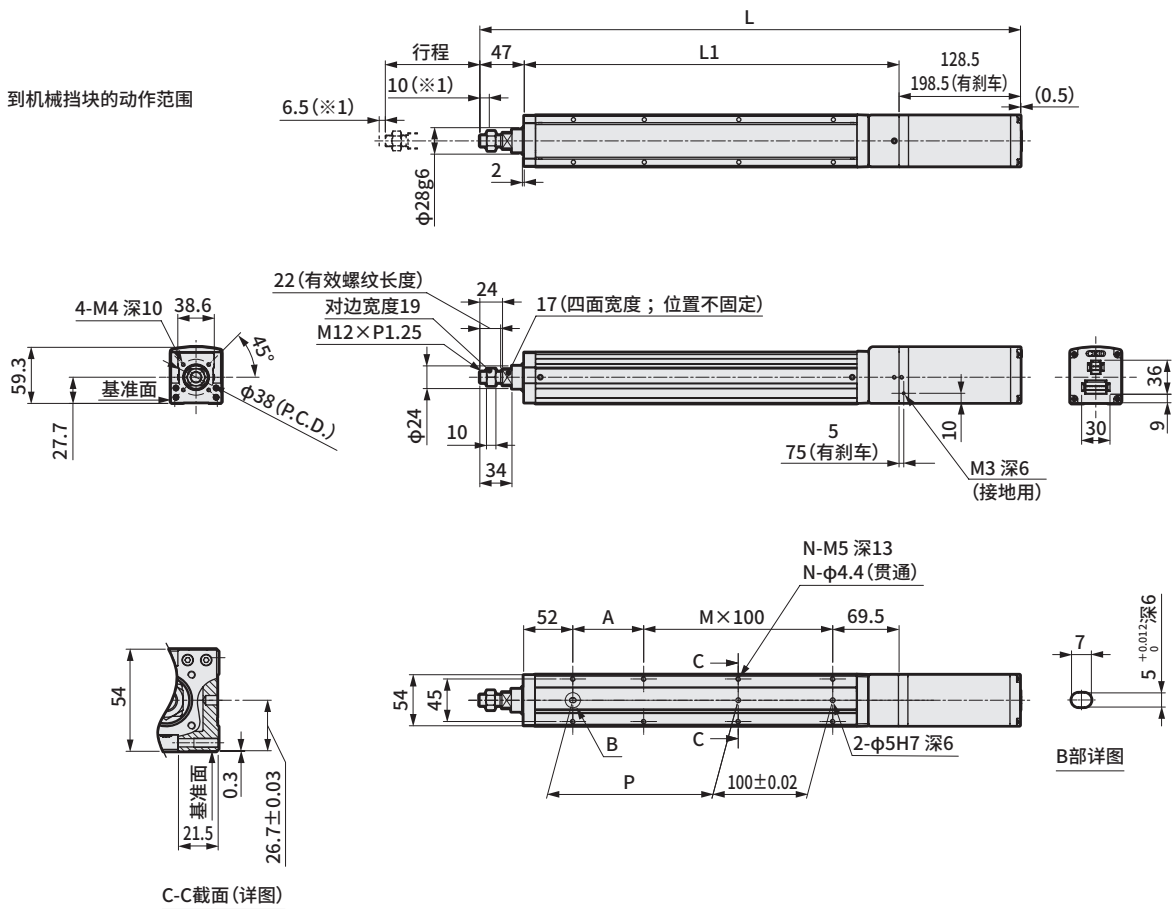
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-05※E

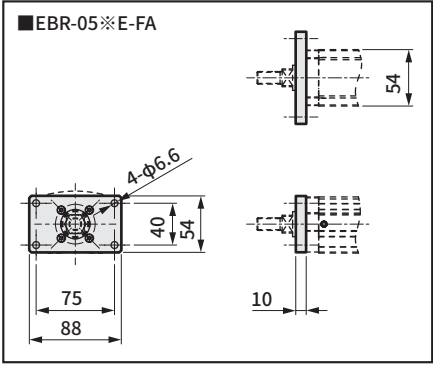
外形尺寸图

● 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



备注

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项



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

A 本体尺寸
05 本体宽度54mm

B 适用控制器 ※1
M ECR
G ECG

C 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

E 导程
02 2mm
05 5mm
10 10mm
20 20mm

D 安装方式
00 基本型
FA 前端法兰型

F 行程 ※2
0050 50mm (每50mm)
0400 400mm

H 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)

G 刹车 ※3
N 无刹车
B 有刹车

I 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 kg	水平	80 (80)	60 (60)	36.6 (36.6)
※1※2	垂直	24 (24)	16.6 (15)	8.3 (6.6)
动作速度范围 mm/s	2~120 (80)	6~330 (250)	12~500 (400)	25~800 (700)
※3※4				
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%			
马达部瞬间最大电流 A	5.2			
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

- ※1 () 内为DC24V时的值。
- ※2 可搬送重量因加减速及速度而异。
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 kg	水平	80.0	60.0	38.3
※1	垂直	23.3	14.0	6.7
动作速度范围 mm/s	2~90	6~250	12~400	25~600
※2				
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%			
马达部瞬间最大电流 A	2.7			
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

- ※1 可搬送重量因加减速及速度而异。
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℃ (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
防护等级	IP40

※ EBR-※※G的使用温度为10℃~40℃。

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)】

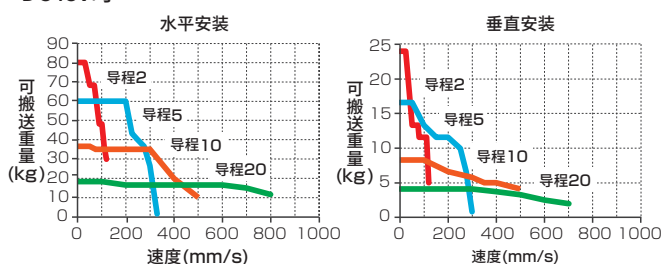
(mm/s)

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

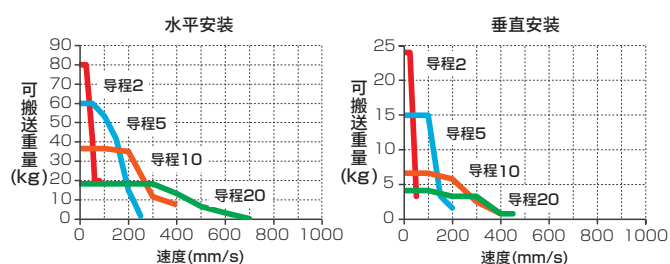
速度与可搬送重量

【EBR-05M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

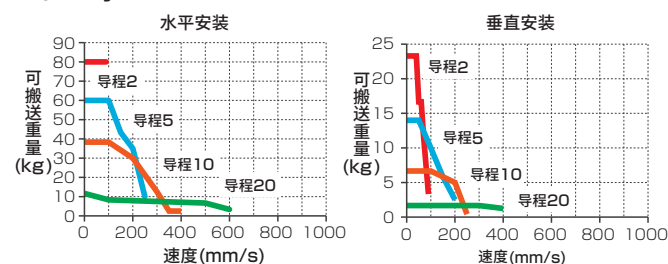


• DC24V时



【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。

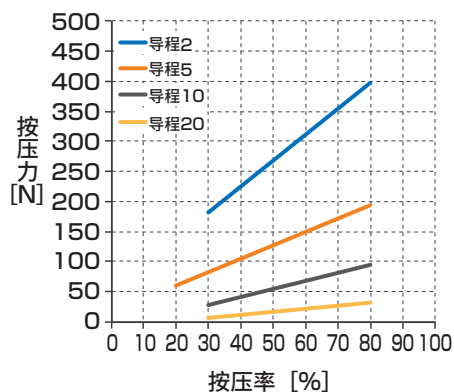
※ 详情请参阅下述页面。

ECR: 第88页

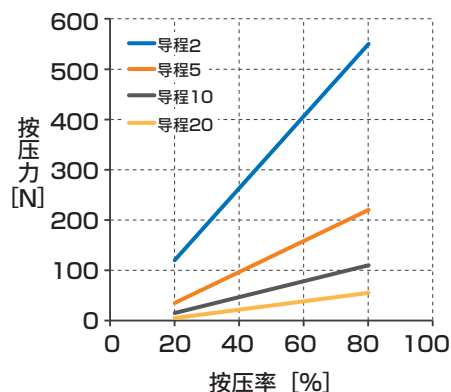
ECG: 第90页

按压力

【EBR-05M (适用控制器ECR)】



【EBR-05G (适用控制器ECG)】



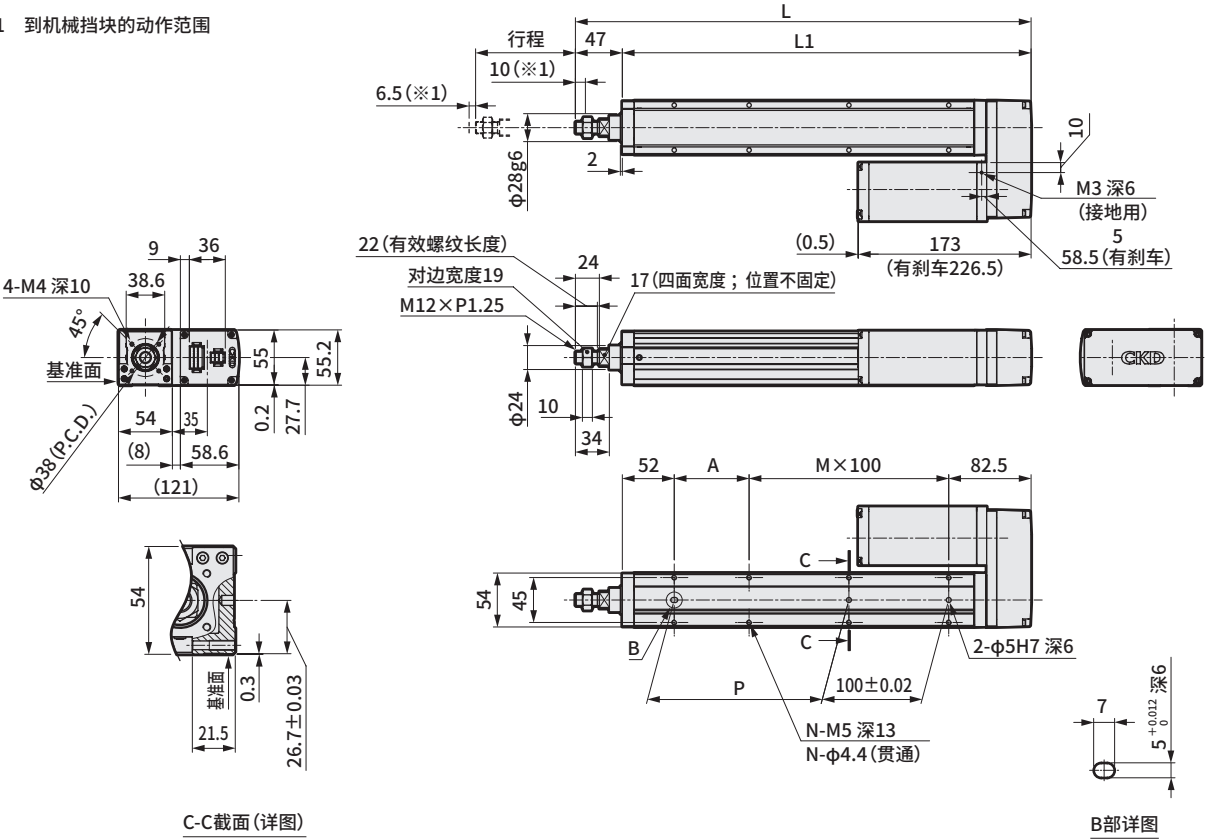
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-05※※

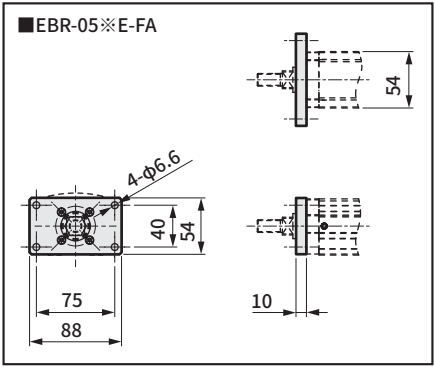
外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-05※R

※1 到机械挡块的动作范围



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	3.5
	有刹车	3.5	3.6	3.7	3.9	4.2	4.3	4.6



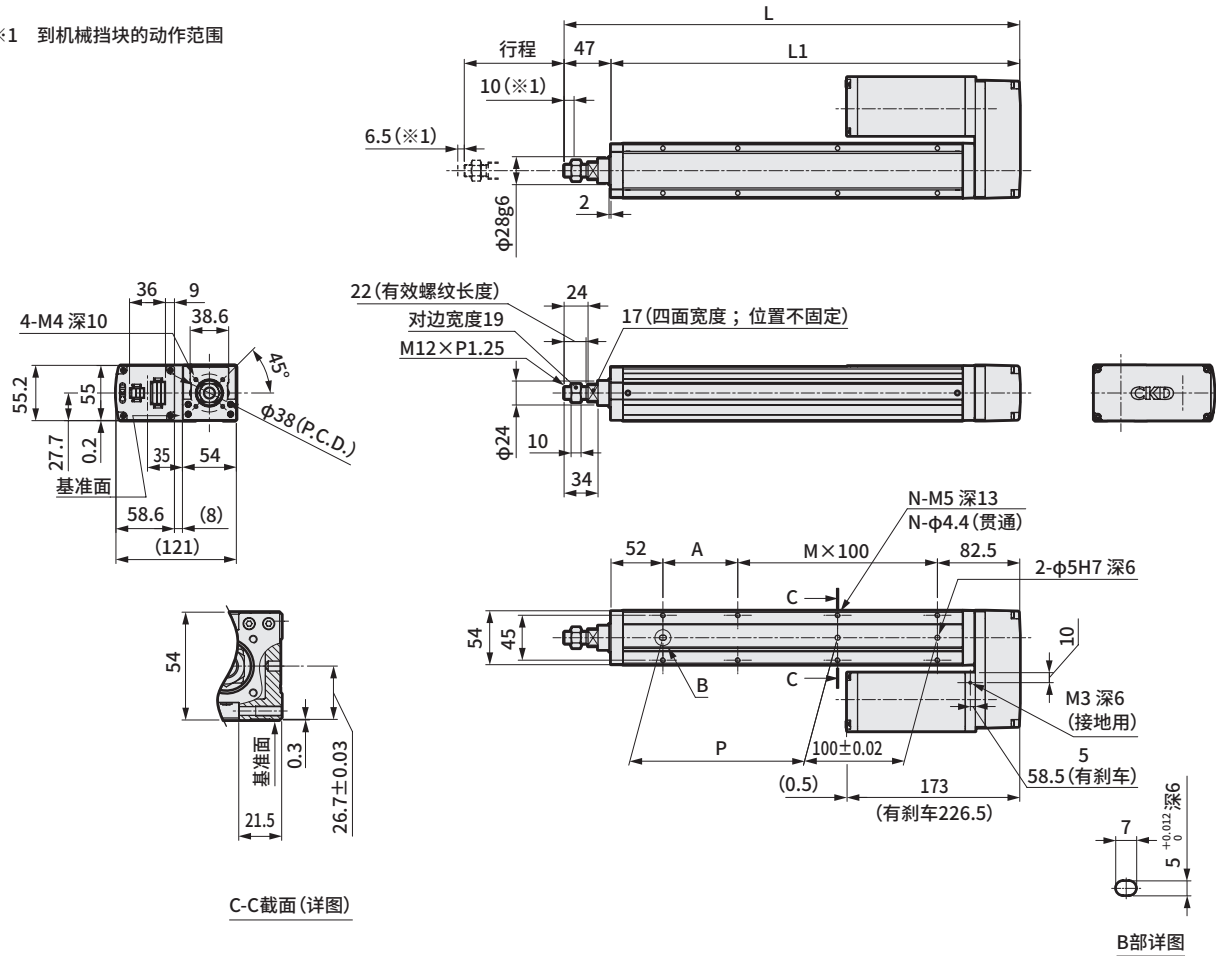
使用注意事项

EBR-05※※

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	3.5
	有刹车	3.5	3.6	3.7	3.9	4.2	4.3	4.6

使用注意事项

备注

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项



电动执行器 导向内置式活塞杆型

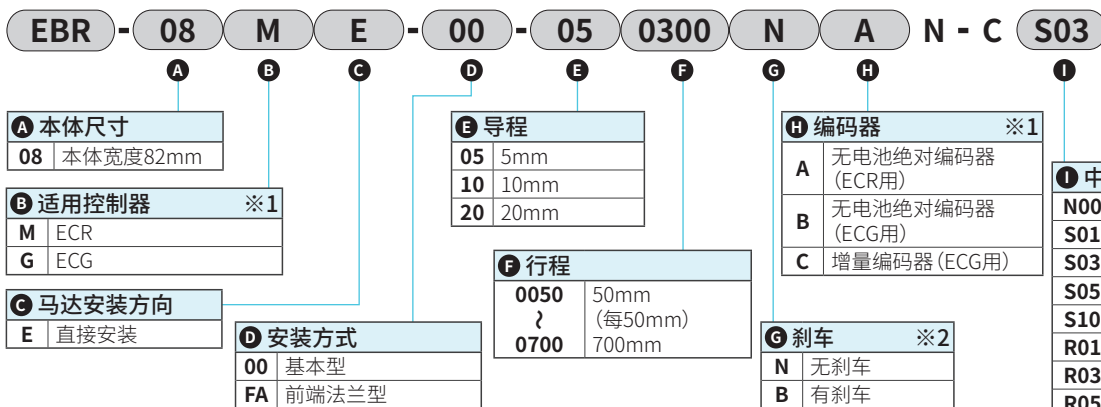
EBR-08※E

马达直接安装型

□56 步进马达



型号表示方法



- ※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	kg 水平	80 (80)	70 (70)	35 (23.3)
	※1※2 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
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%		
马达部瞬间最大电流		A 8.6		
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

- ※1 ()内为DC24V时的值。
- ※2 可搬送重量因加减速及速度而异。
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	kg 水平	80.0	70.0	35.0
	※1 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%		
马达部瞬间最大电流 A		4.0		
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℃ (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
防护等级	IP40

※ EBR-※※G的使用温度为10℃~40℃。

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)】

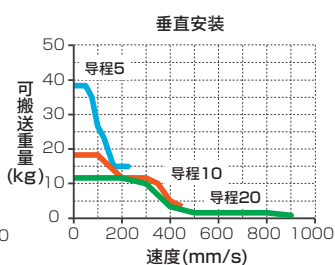
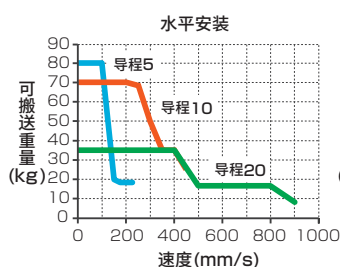
(mm/s)

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

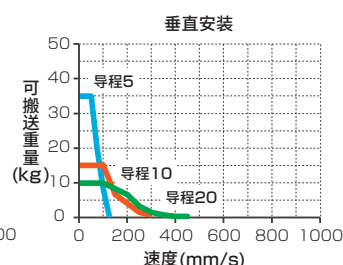
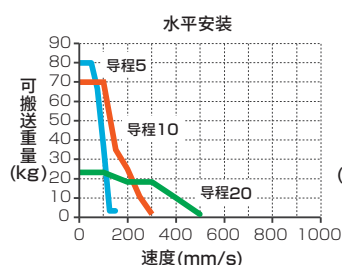
速度与可搬送重量

【EBR-08M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

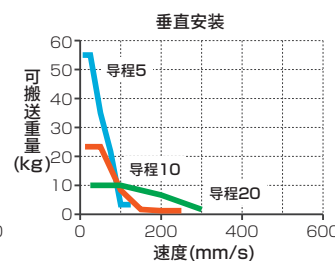
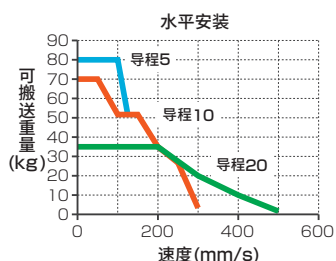


• DC24V时



【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。

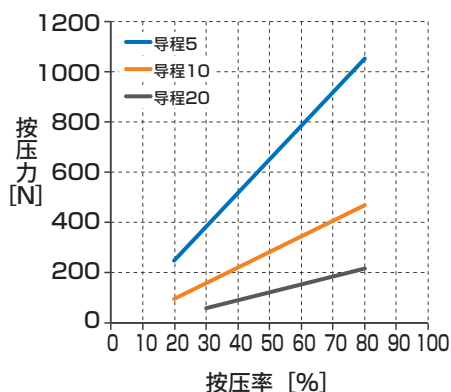
※ 详情请参阅下述页面。

ECR: 第88页

ECG: 第90页

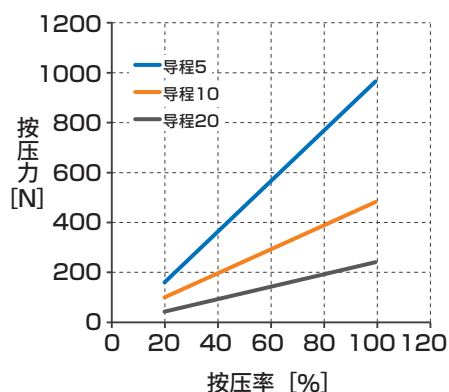
按压力

【EBR-08M (适用控制器ECR)】



※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

【EBR-08G (适用控制器ECG)】

EBS
(带马达)EBR
(带马达)ECR
(控制器)ECG-A
(控制器)

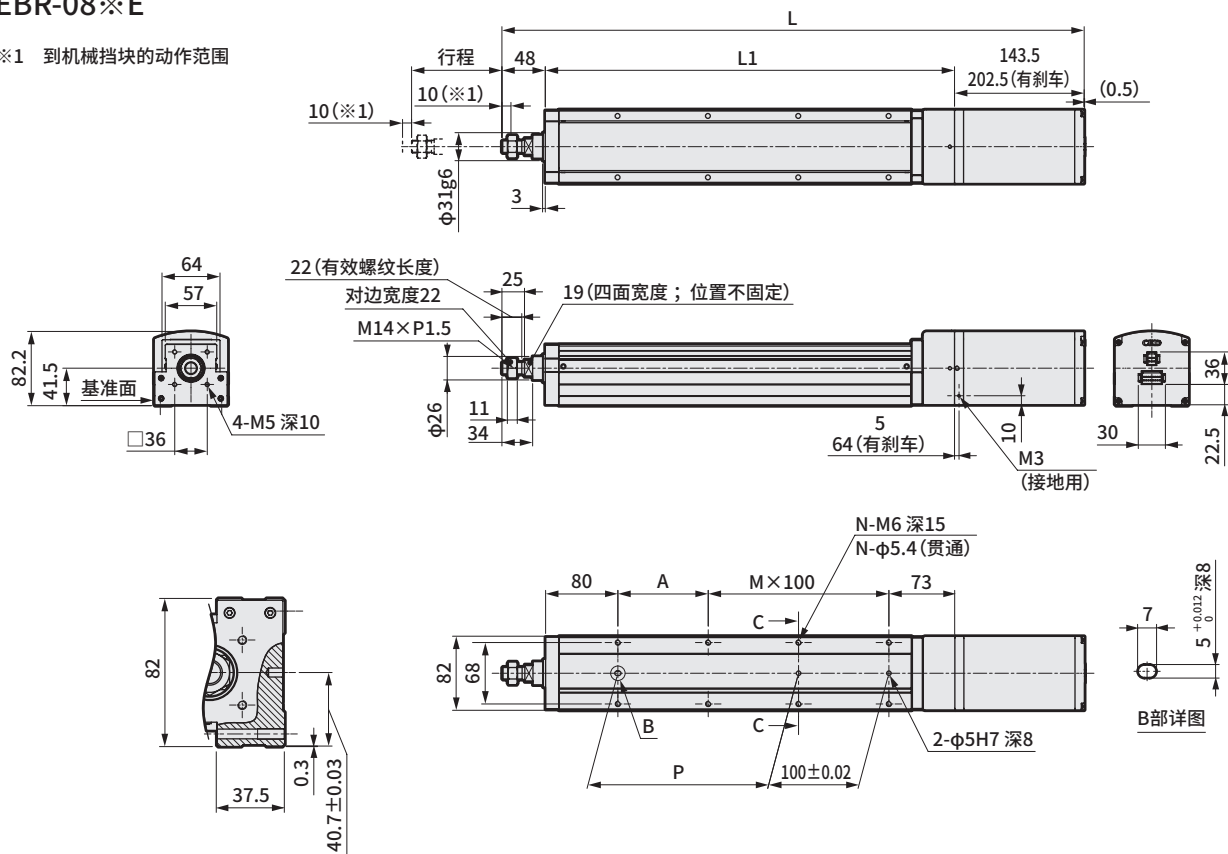
使用注意事项

EBR-08※E

外形尺寸图

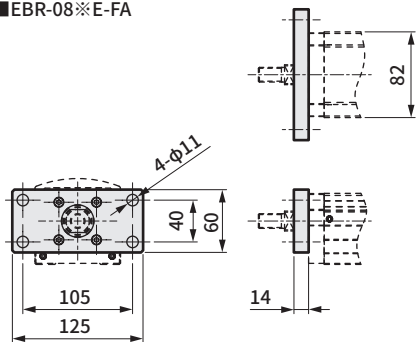
● EBR-08※E

※1 到机械挡块的动作范围



C-C截面 (详图)

■ EBR-08※E-FA



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

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项



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

A 本体尺寸
08 本体宽度82mm

B 适用控制器 ※1
M ECR
G ECG

C 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

D 安装方式
00 基本型
FA 前端法兰型

E 导程
05 5mm
10 10mm
20 20mm

F 行程 ※2
0050 50mm
? (每50mm)
0700 700mm

H 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)

G 刹车 ※3
N 无刹车
B 有刹车

I 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)”～“0700 (700mm)”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组制品)

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 kg	水平	80 (80)	70 (70)
※1※2	垂直	38.3 (35)	18.3 (15)
动作速度范围 mm/s	6～225 (100)	12～450 (300)	25～700 (500)
※3※4			
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%		
马达部瞬间最大电流 A	8.6		
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 kg	水平	80.0	70.0
※1	垂直	55.0	20.0
动作速度范围 mm/s	6～125	12～250	25～400
※2			
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%		
马达部瞬间最大电流 A	4.0		
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℃ (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
防护等级	IP40

※ EBR-※※G的使用温度为10℃～40℃。

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)】

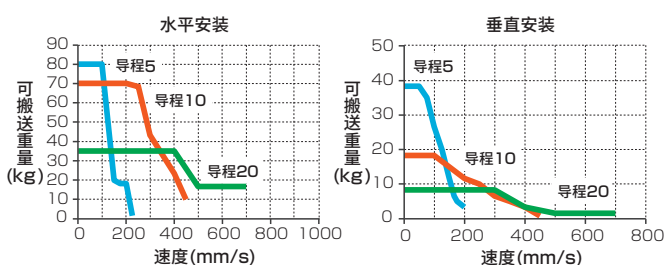
(mm/s)

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

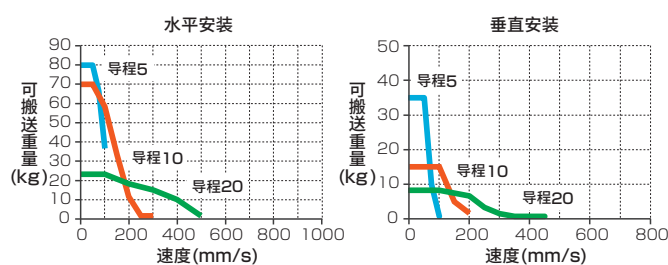
速度与可搬送重量

【EBR-08M (适用控制器ECR)】

• DC48V时

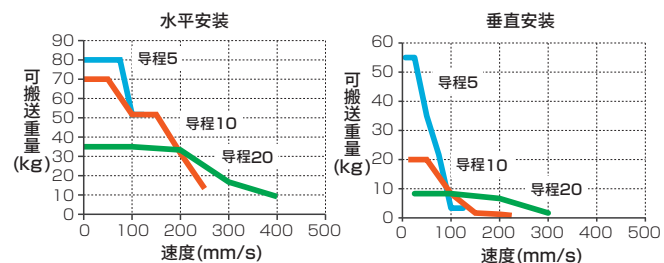


• DC24V时



【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。

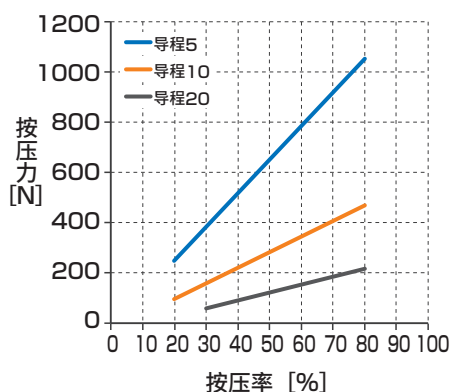
※ 详情请参阅下述页面。

ECR: 第88页

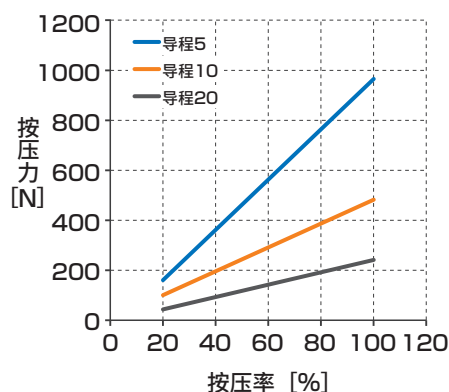
ECG: 第90页

按压力

【EBR-08M (适用控制器ECR)】



【EBR-08G (适用控制器ECG)】



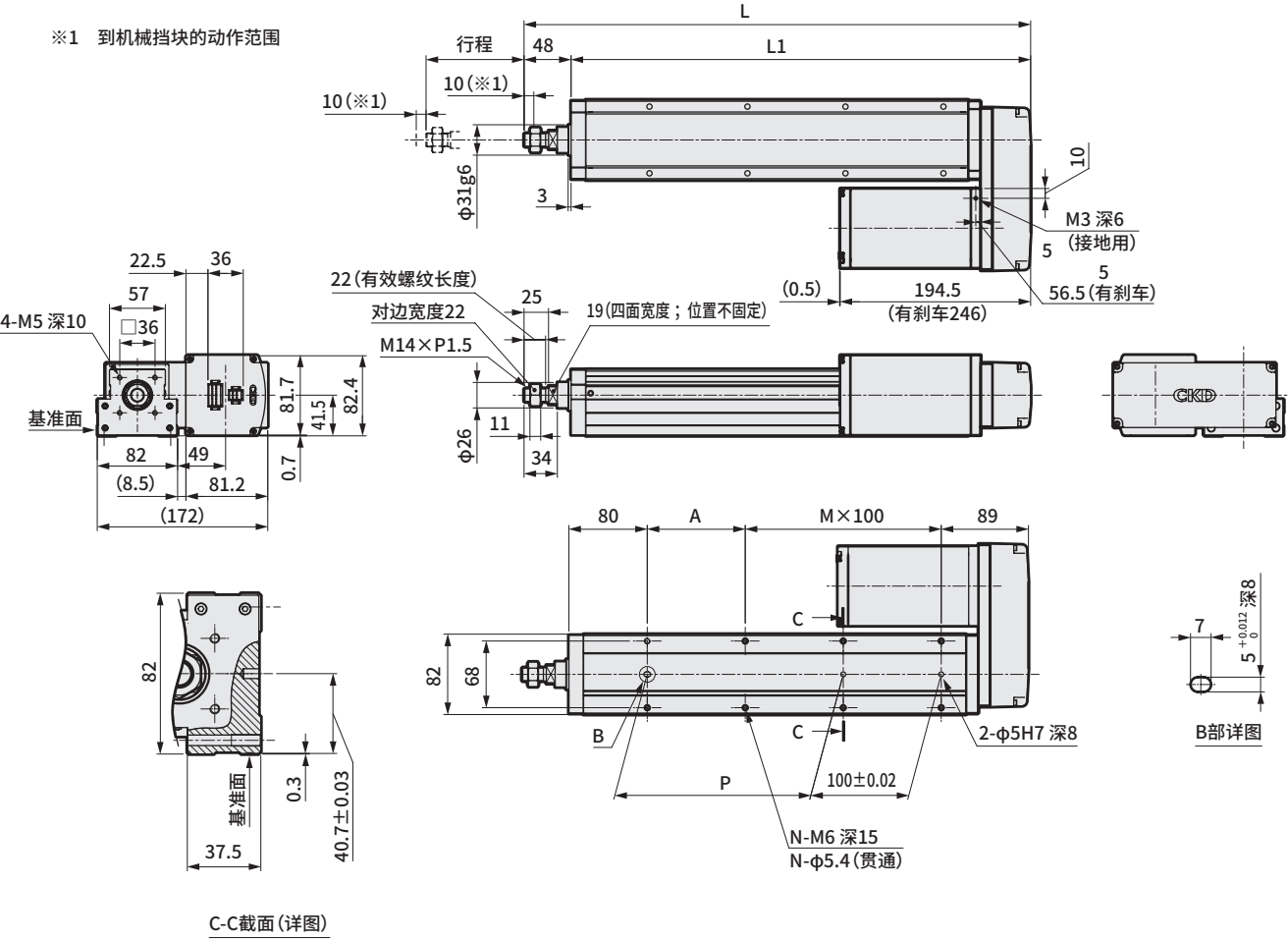
※ 上述按压力为参考值。按压速度等条件可能会导致偏差。

EBR-08※※

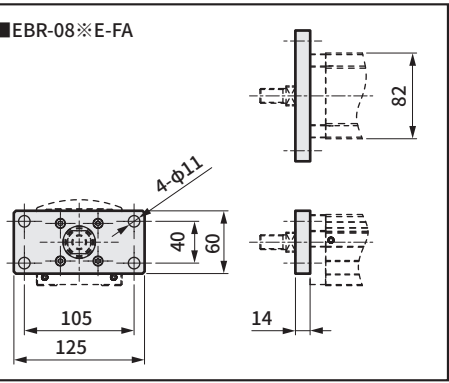
外形尺寸图 马达右侧折回安装

● EBR-08※R

※1 到机械挡块的动作范围



C-C截面(详图)



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



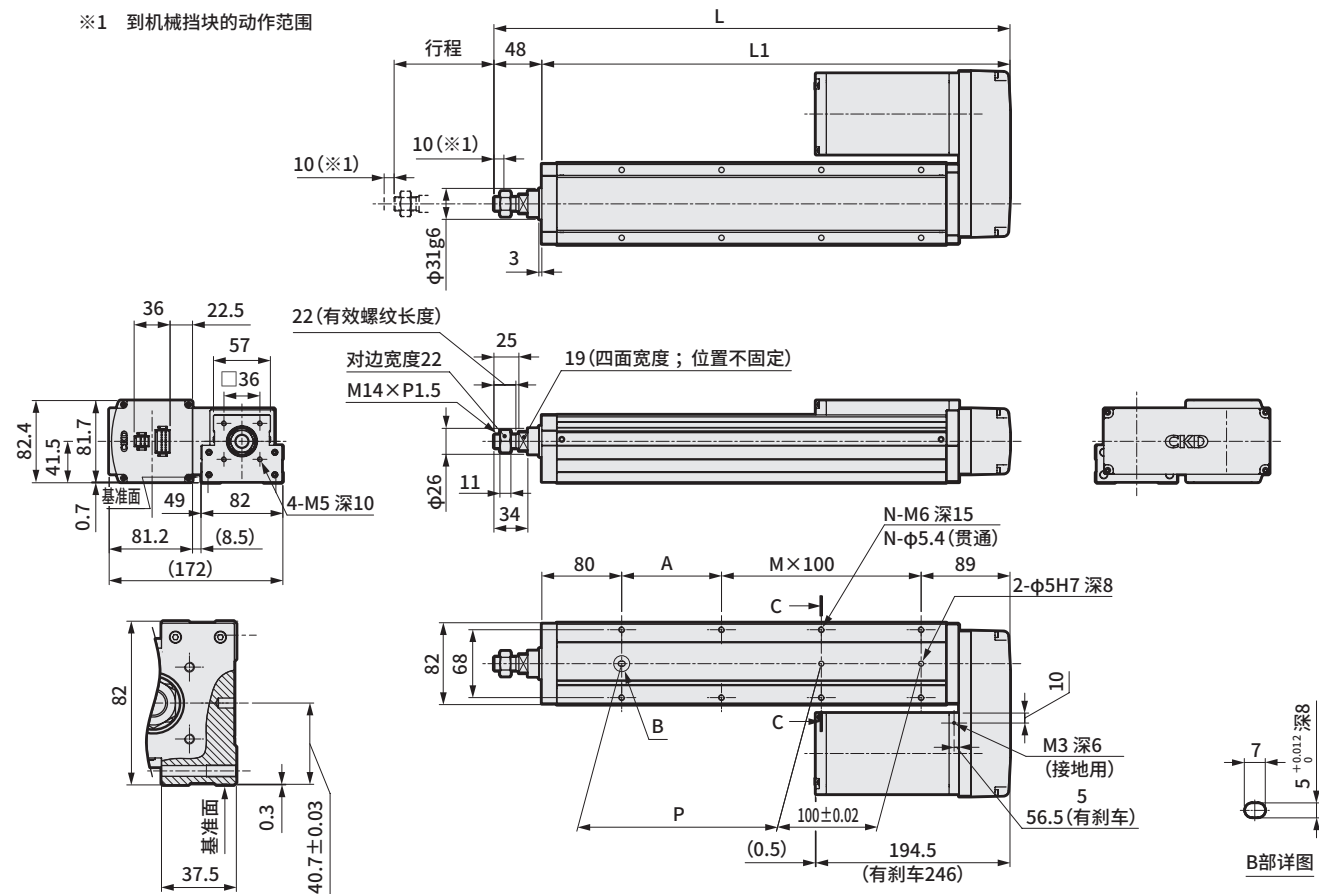
行程符号		0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
行程(mm)		250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
重量 (kg)	无刹车	7.3	7.7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



C-C截面(详图)

B部详图

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

使用注意事项

备注

EBS (带马达)
EBR (带马达)
ECR (控制器)
ECG-A (控制器)
使用注意事项