

EBR-L

導軌內置活塞桿型

電動缸
適用於伺服馬達
無馬達規格



CONTENTS

產品介紹	卷首
產品體系表	46
●規格、型號標示、外形尺寸圖	
· EBR-04L	50
· EBR-05L	56
· EBR-08L	62
· EBR-12L	68
●機種選定	74
●技術資料	76
⚠ 使用注意事項	686
機種選定確認表	708

EBS

EBR

ETS

ETSMulti Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

使用
注意事項

產品體系表

適用於伺服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

EBS

EBR

ETS

ETS Multi Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

類型	型號	適用馬達容量 (W)	本體寬度 (mm)	螺桿導程 (mm)	最大可搬運重量 (kg)				
					水平 ※1	垂直	50 mm	100	150
	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		

導軌內置活塞桿型

型號構成

導軌內置活塞桿型

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

A

B

C

D

E

F

G

H

I

J

A 主體尺寸	
04	本體寬度44mm
05	本體寬度54mm
08	本體寬度82mm
12	本體寬度120mm

E 馬達	
L	無

C 馬達安裝方向	
E	直型安裝
R	右折安裝
D	下折安裝
L	左折安裝

D 螺桿導程	
02	2mm
05	5mm
06	6mm
10	10mm
12	12mm
20	20mm
32	32mm

E 行程	
0050	50mm
?	(間距50mm)
0800	800mm

F 煞車	
N	無

G 安裝馬達規格	
M	
Y	請在右側頁面的一覽表中確認
P	
F	

J 極限感測器	
N	無
B	有

I 原點感測器	
N	無
C	有

H 馬達尺寸	
H	50W
1	100W
2	200W
4	400W

※ 本產品僅提供電動缸（以及馬達安裝零件），並未附馬達。
顧客請自行準備、安裝、調整馬達及驅動器。

適用於伺服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

建議安裝伺服馬達一覽表

記號	製造商	系列	50W	100W
M	三菱電機株式會社	MELSERVO J4	HG-KR053	HG-KR13
		MELSERVO J5	HG-KT_053W	HK-KT_13W
	台達電子工業股份有限公司	ECMA-C	ECMA-C1040F	ECMA-C10401
	山洋株式會社	SANMOTION R	R2□A04005	R2□A04010
Y	株式會社安川電機	Σ-V	SGMJV-A5	SGMJV-01
		Σ-7	SGM7J-A5	SGM7J-01
	株式會社KEYENCE	SV	SV-□005	SV-□010
		SV2	SV2-□005	SV2-□010
P	Panasonic株式會社	MINAS A5	MSMD5A	MSMD01
		MINAS A6	MSMF5A	MSMF01
M	歐姆龍株式會社	G5	R88M-K05030	R88M-K10030
		1S	R88M-1M05030	R88M-1M10030
	富士電機株式會社	ALPHA7 GYS	GYS500D7-□B2□	GYS101D7-□B2□
		ALPHA7 GYB	-	-
F	發那科株式會社	βiS-B	A06B-0111-B1	A06B-0112-B1
P	Bosch Rexroth AG	MSM	MSM019A	MSM019B
M	Rockwell Automation, Inc.	TLP	TLP-A046-005-DKA□2	TLP-A046-010-DKA□2
	SIEMENS AG	1FK2 ※1	1FK2102-0AGO	1FK2102-1AGO

記號	製造商	系列	200W	400W
M	三菱電機株式會社	MELSERVO J4	HG-KR23	HG-KR43
		MELSERVO J5	HK-KT_23W	HK-KT_43W
	台達電子工業股份有限公司	ECMA-C	ECMA-C10602	ECMA-C10604
	山洋株式會社	SANMOTION R	R2□A06020	R2□A06040
Y	株式會社安川電機	Σ-V	SGMJV-02	SGMJV-04
		Σ-7	SGM7J-02	SGM7J-04
	株式會社KEYENCE	SV	SV-□020	SV-□040
		SV2	SV2-□020	SV2-□040
P	Panasonic株式會社	MINAS A5	MSMD02	MSMD04
		MINAS A6	MSMF02	MSMF04
	歐姆龍株式會社	G5	R88M-K20030	R88M-K40030
		1S	R88M-1M20030	R88M-1M40030
M	富士電機株式會社	ALPHA7 GYS	GYS201D7-□B2□	GYS401D7-□B2□
		ALPHA7 GYB	GYB201D7-□B2□	GYB401D7-□B2□
F	發那科株式會社	βiS-B	A06B-2115-B1	-
P	Bosch Rexroth AG	MSM	MSM031B	MSM031C
M	Rockwell Automation, Inc.	TLP	TLP-A070-020-DKA□2	TLP-A070-040-DKA□2
	SIEMENS AG	1FK2 ※1	1FK2203-2AGO	1FK2203-4AGO

※ 有關上述機種以外的馬達，以及其他馬達製造商產品的安裝，請洽詢本公司。

※1 伺服馬達為出口貿易管理法令附表第1之第7項(8)的管制對象貨品，且規格亦屬於管制對象。(2021年1月時資訊)

EBS

EBR

ETS

ETSMulti Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS

EBR

ETS

ECS

使用
注意事項

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

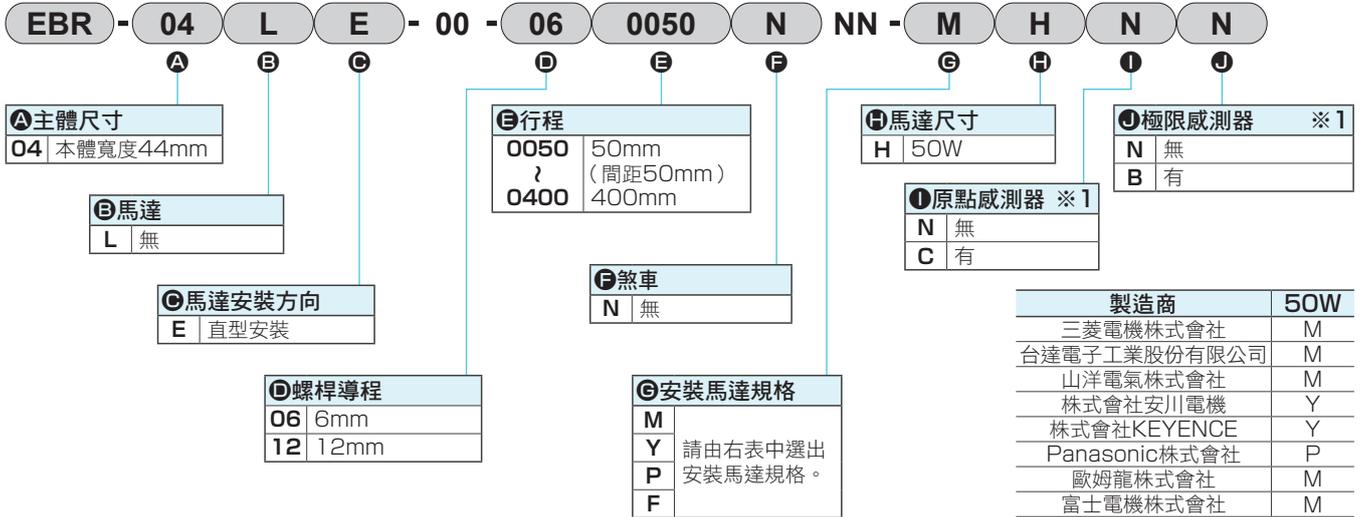
EBR-04LE

馬達直型安裝型

● 伺服馬達尺寸：50W



型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	50W 伺服馬達	
驅動方式	滾珠螺桿 φ10	
行程 mm	50~400	
螺桿導程 mm	6	12
最大可搬運重量 kg	水平	20
※1	垂直	5
最高速度 mm/s	300	600
額定推力 ※1 N	141	71
重複精度 mm	±0.01	
無效空轉 mm	0.1以下	
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)	
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)	
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵	

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76到77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

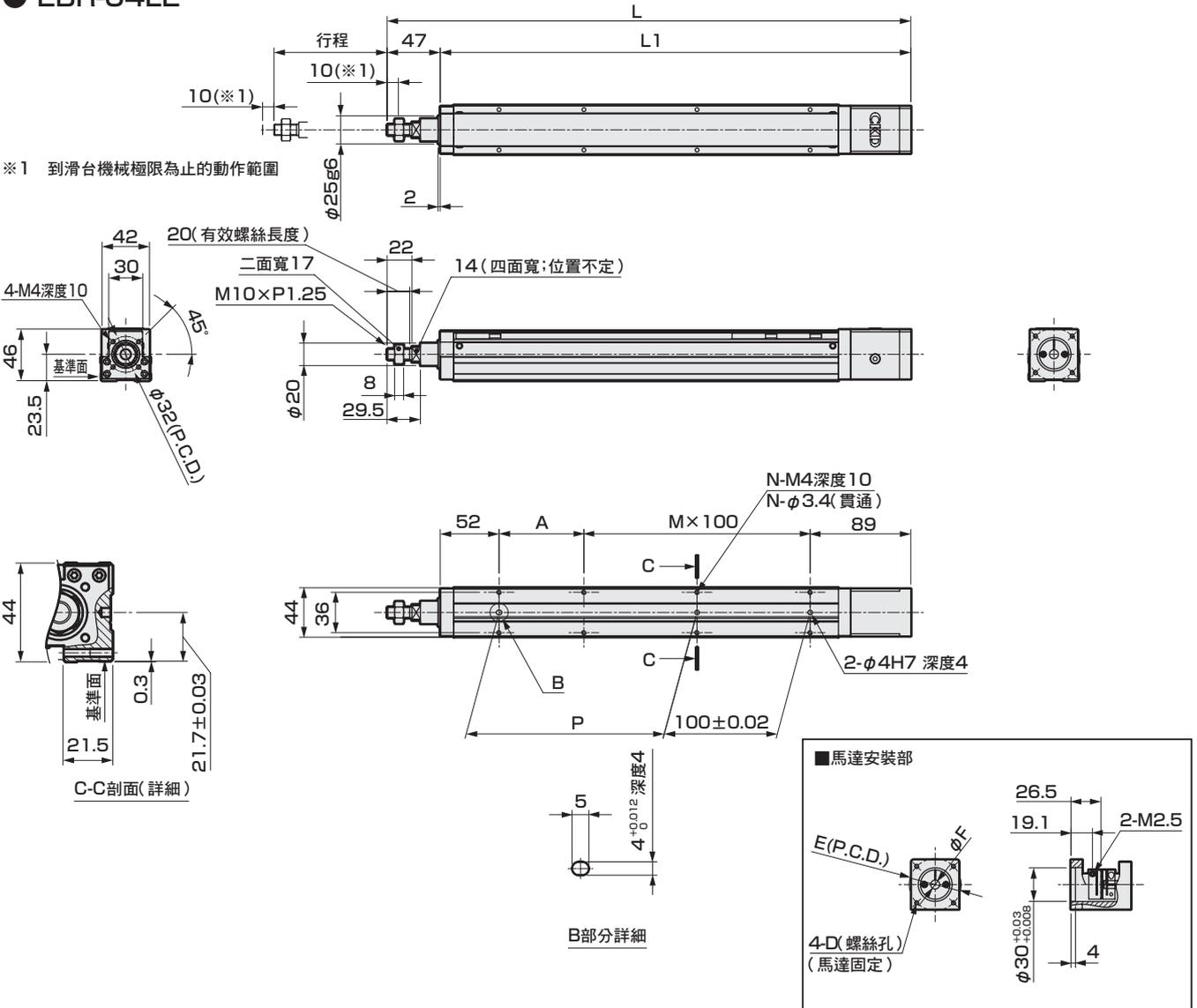
(mm/s)

螺桿導程 \ 行程	50~250	300	350	400
6	300	250		
12	600	510		

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBR-04LE



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺絲	
		尺寸	數量
M	組裝出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

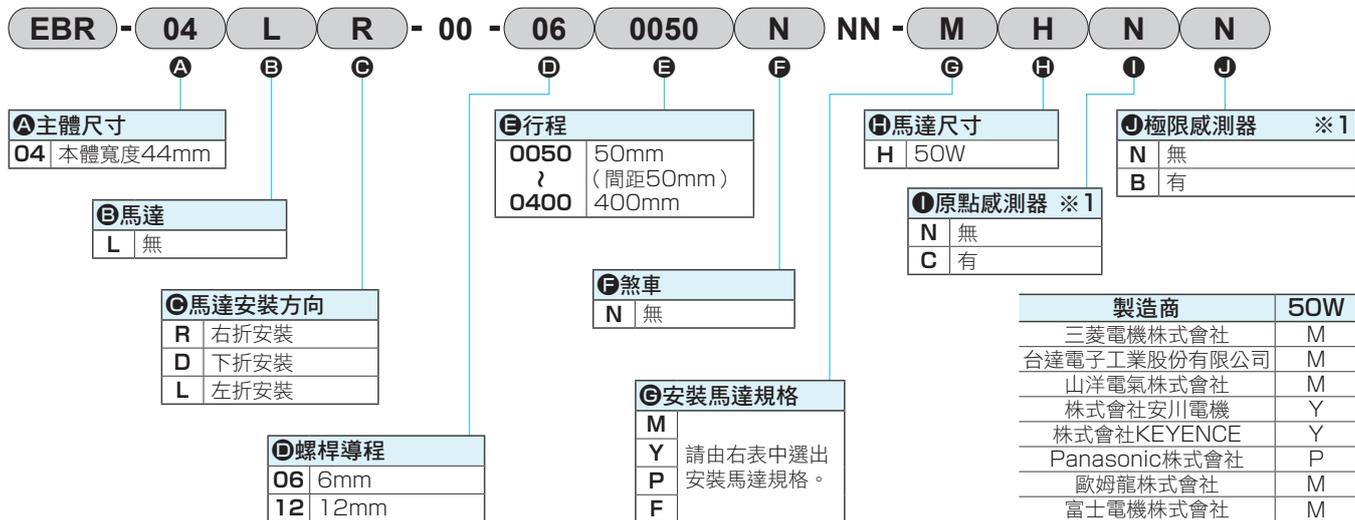
EBR-04L ※

馬達折返安裝型

● 伺服馬達尺寸：50W

RoHS

型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	50W 伺服馬達	
驅動方式	滾珠螺桿 $\phi 10$	
行程	mm	50~400
螺桿導程	mm	6 12
最大可搬運重量 ※1	kg 水平	20 12
	kg 垂直	5 2
最高速度	mm/s	300 600
額定推力 ※1	N	141 71
重複精度	mm	± 0.01
無效空轉	mm	0.1以下
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)	
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)	
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵	

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

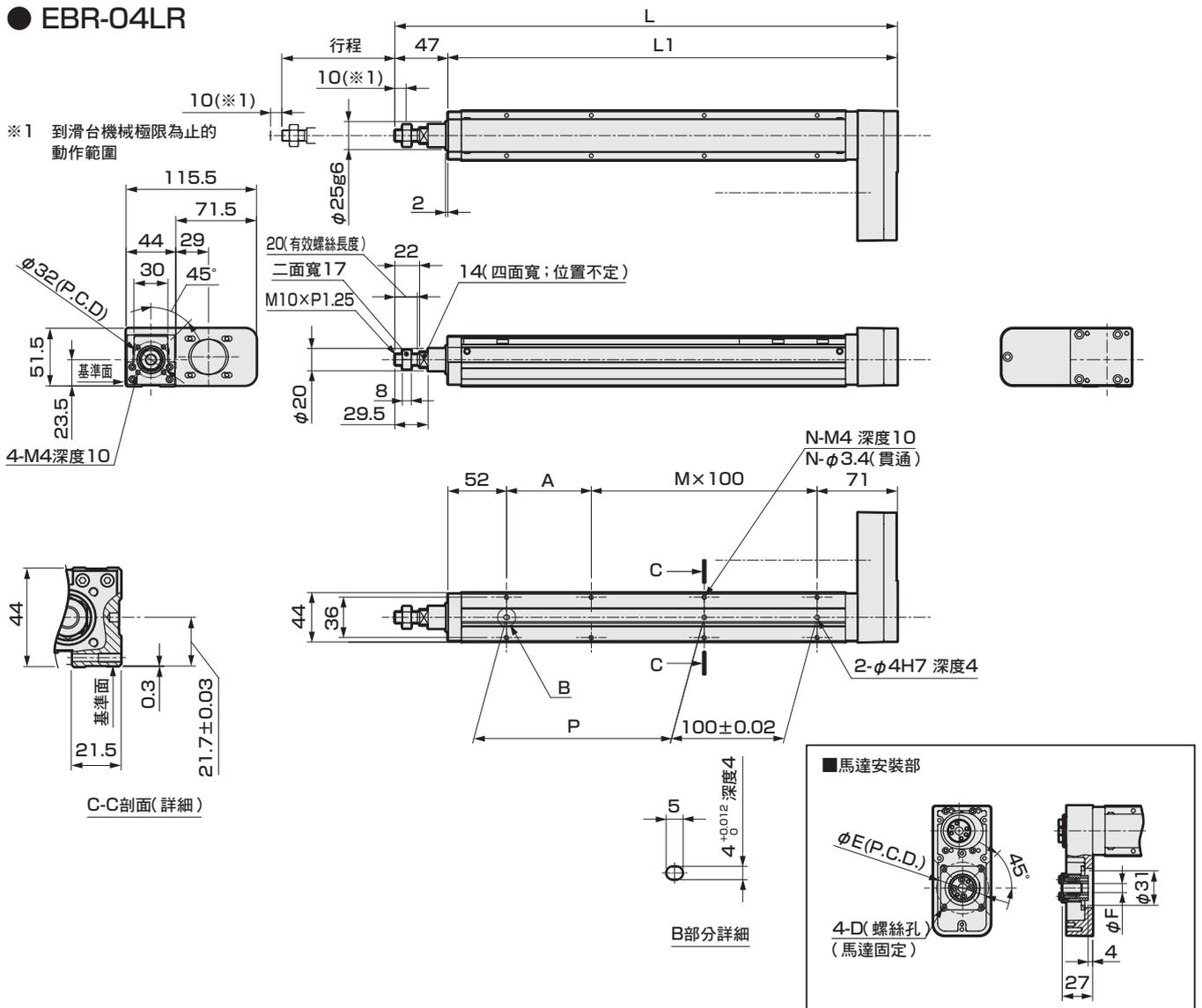
(mm/s)

螺桿導程 \ 行程	50~250	300	350	400
6	300	250		
12	600	510		

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBR-04LR



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺栓
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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

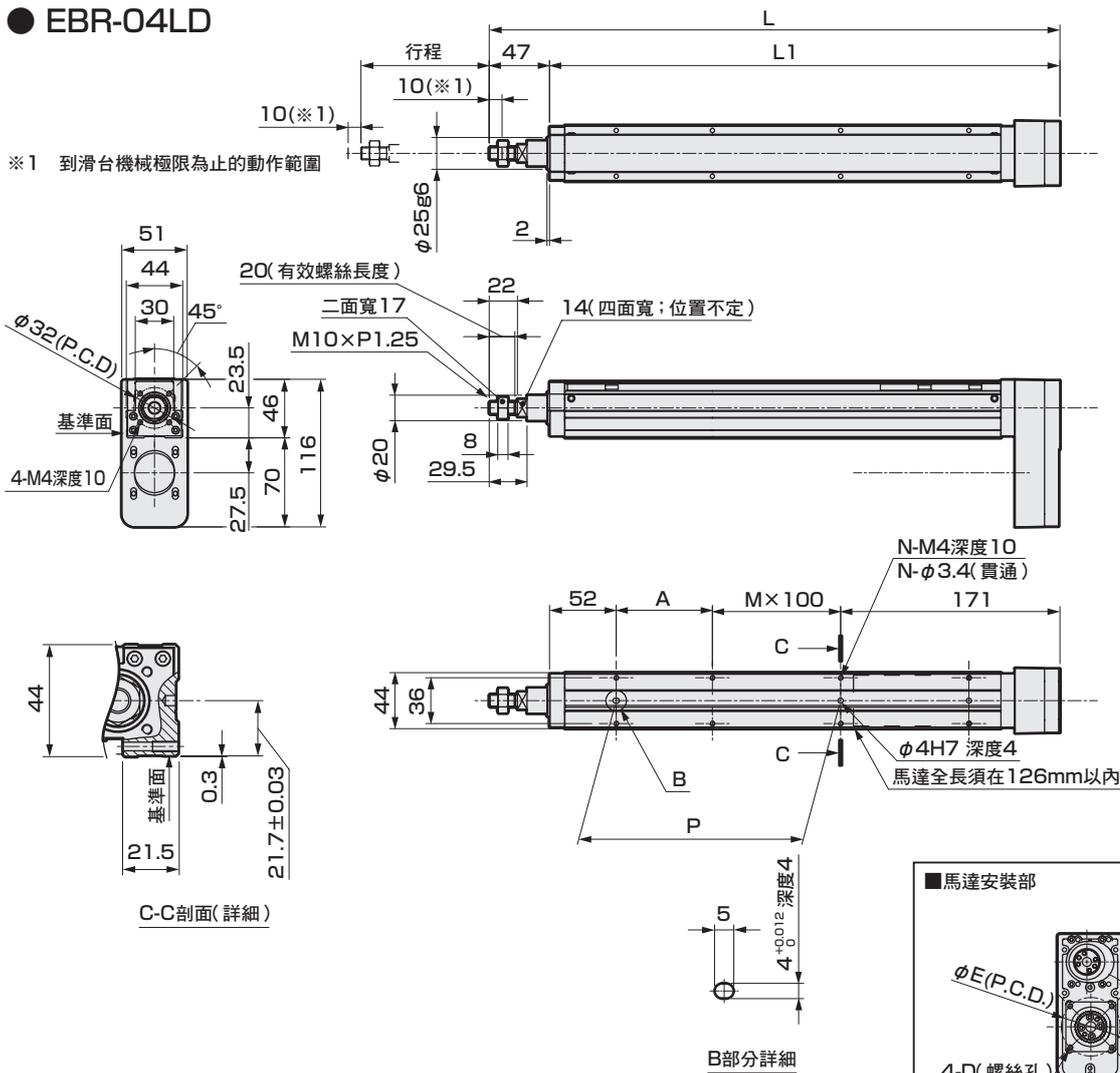
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

EBR-04L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBR-04LD



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺栓
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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

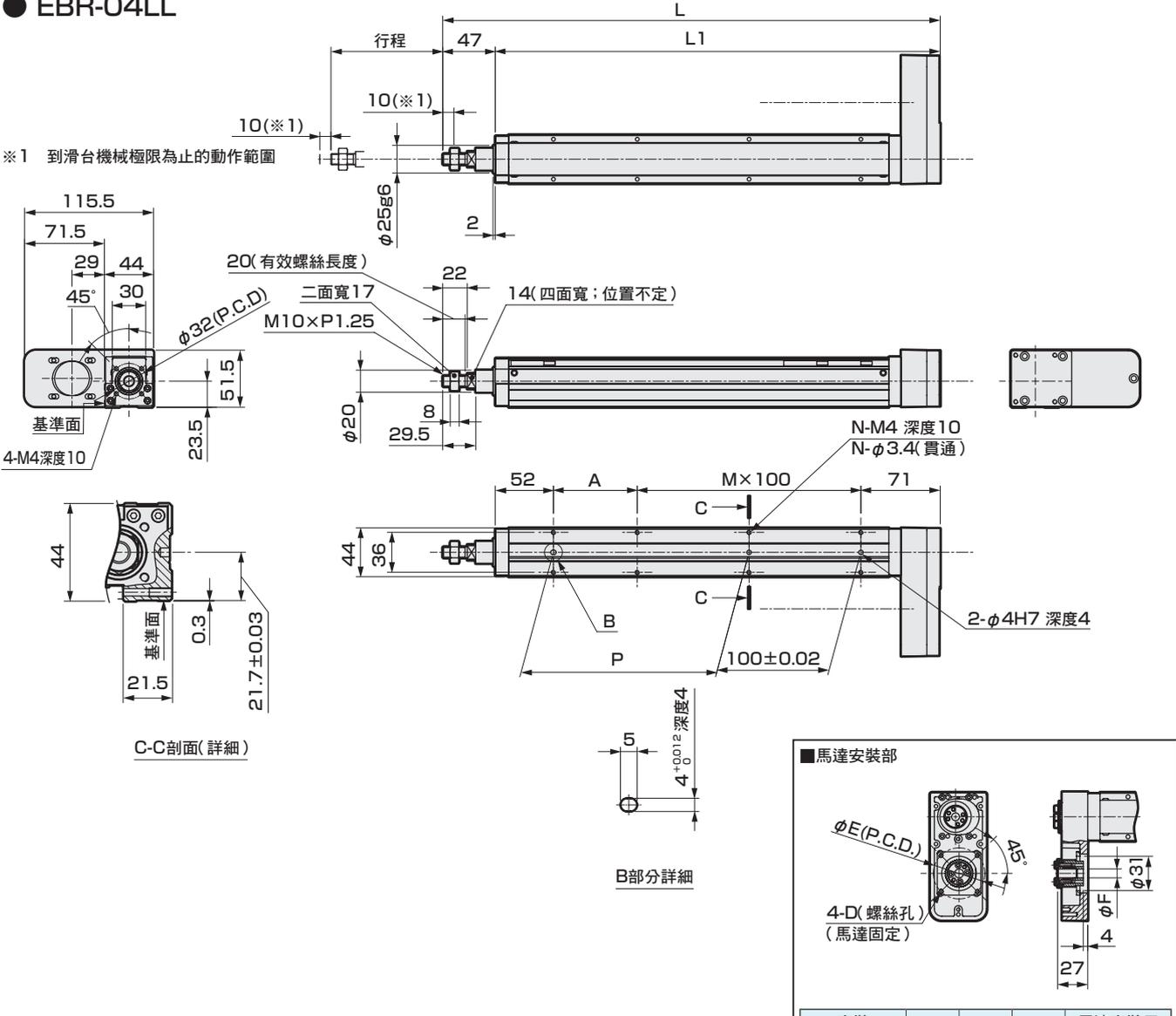
【原點感測器、極限感測器】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-04LL



■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺絲
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

※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺絲	
		尺寸	數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

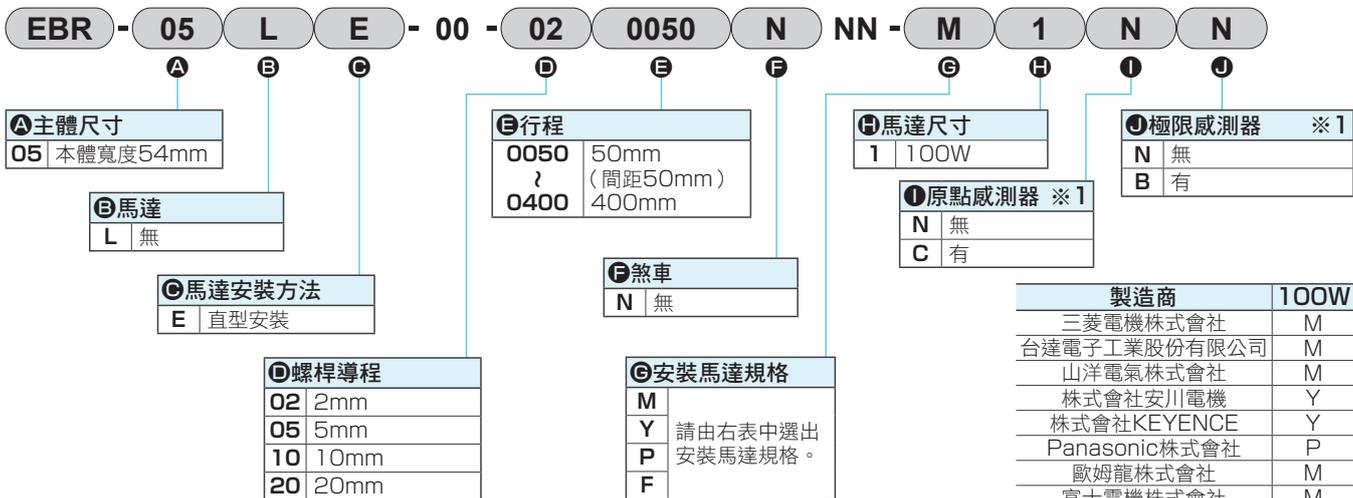
EBR-05LE

馬達直型安裝型

● 伺服馬達尺寸：100W



型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	100W 伺服馬達				
驅動方式	滾珠螺桿 φ12				
行程 mm	50~400				
螺桿導程 mm	2	5	10	20	
最大可搬運重量 kg ※1	水平	30	30	15	10
	垂直	10	10	5	2.5
最高速度 mm/s	100	250	500	1000	
額定推力 ※1 N	854	341	170	85	
重複精度 mm	±0.01				
無效空轉 mm	0.1以下				
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵				

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。
 ※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

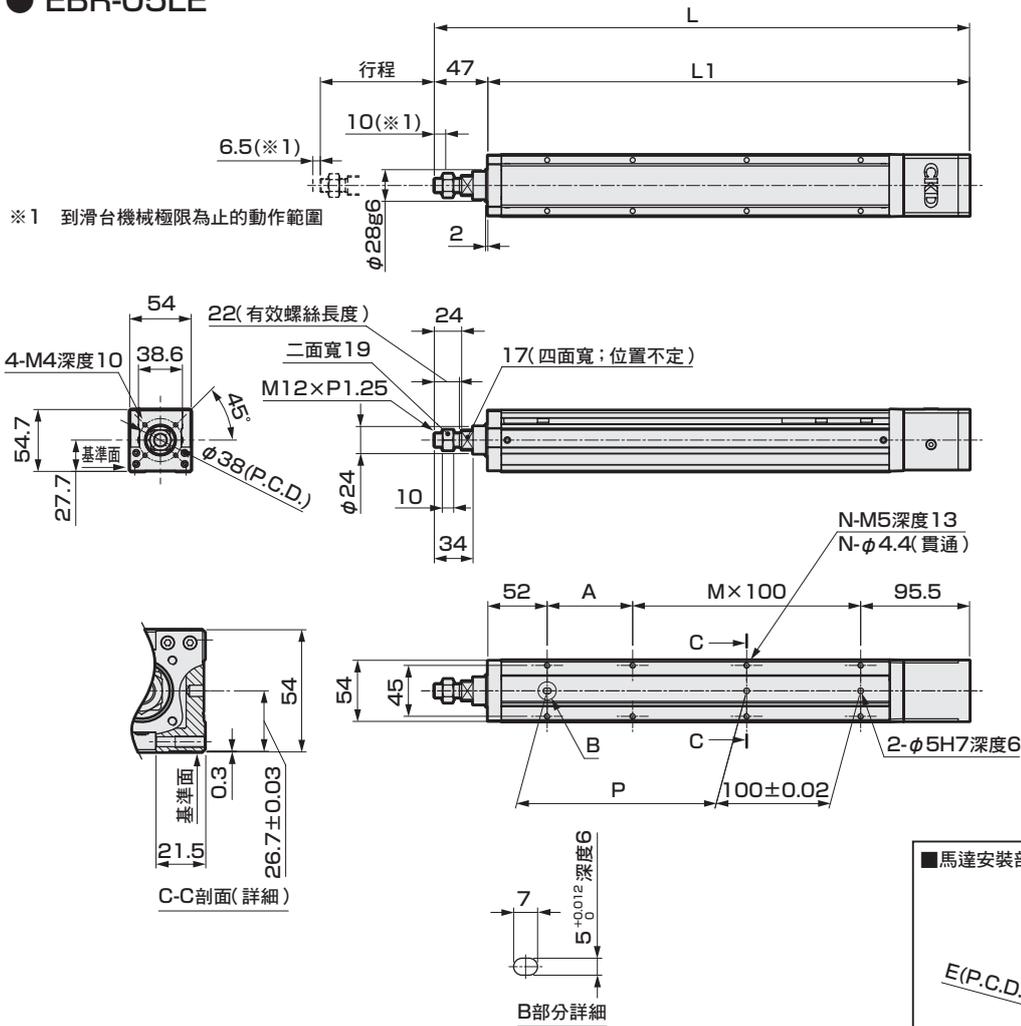
(mm/s)

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

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBR-05LE



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
M	組裝出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

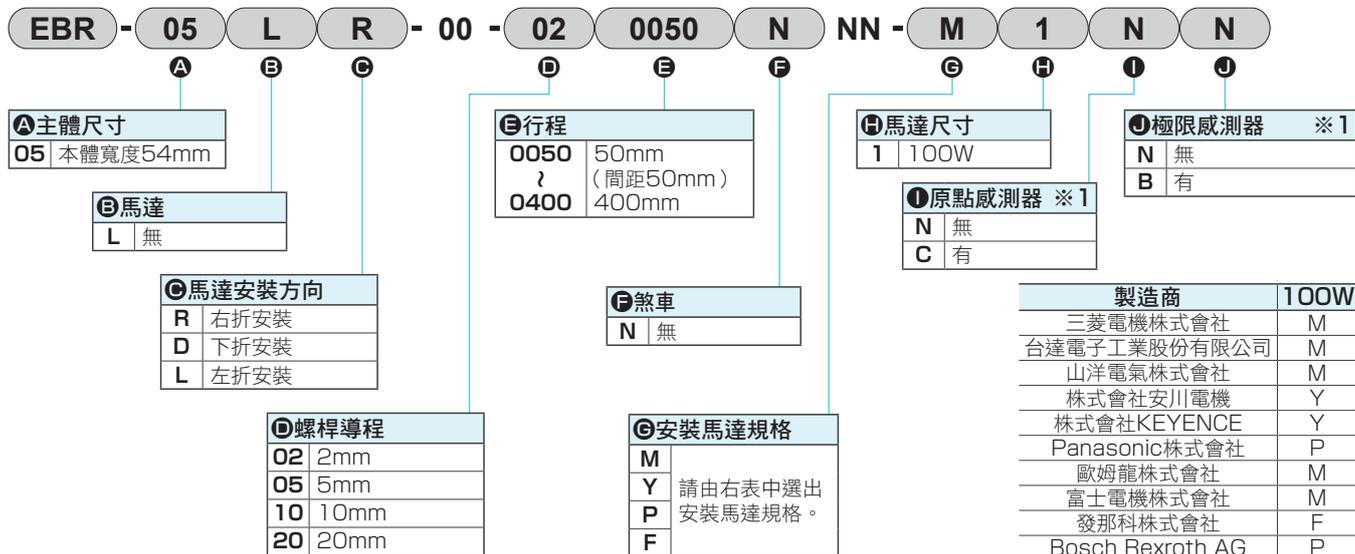
EBR-05L

馬達折返安裝型

● 伺服馬達尺寸：100W

RoHS

型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	100W 伺服馬達				
驅動方式	滾珠螺桿 $\phi 12$				
行程 mm	50~400				
螺桿導程	2	5	10	20	
最大可搬運重量 kg ※1	水平	30	30	15	10
	垂直	10	10	5	2.5
最高速度 mm/s	100	250	500	1000	
額定推力 ※1 N	854	341	170	85	
重複精度 mm	± 0.01				
無效空轉 mm	0.1以下				
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵				

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

(mm/s)

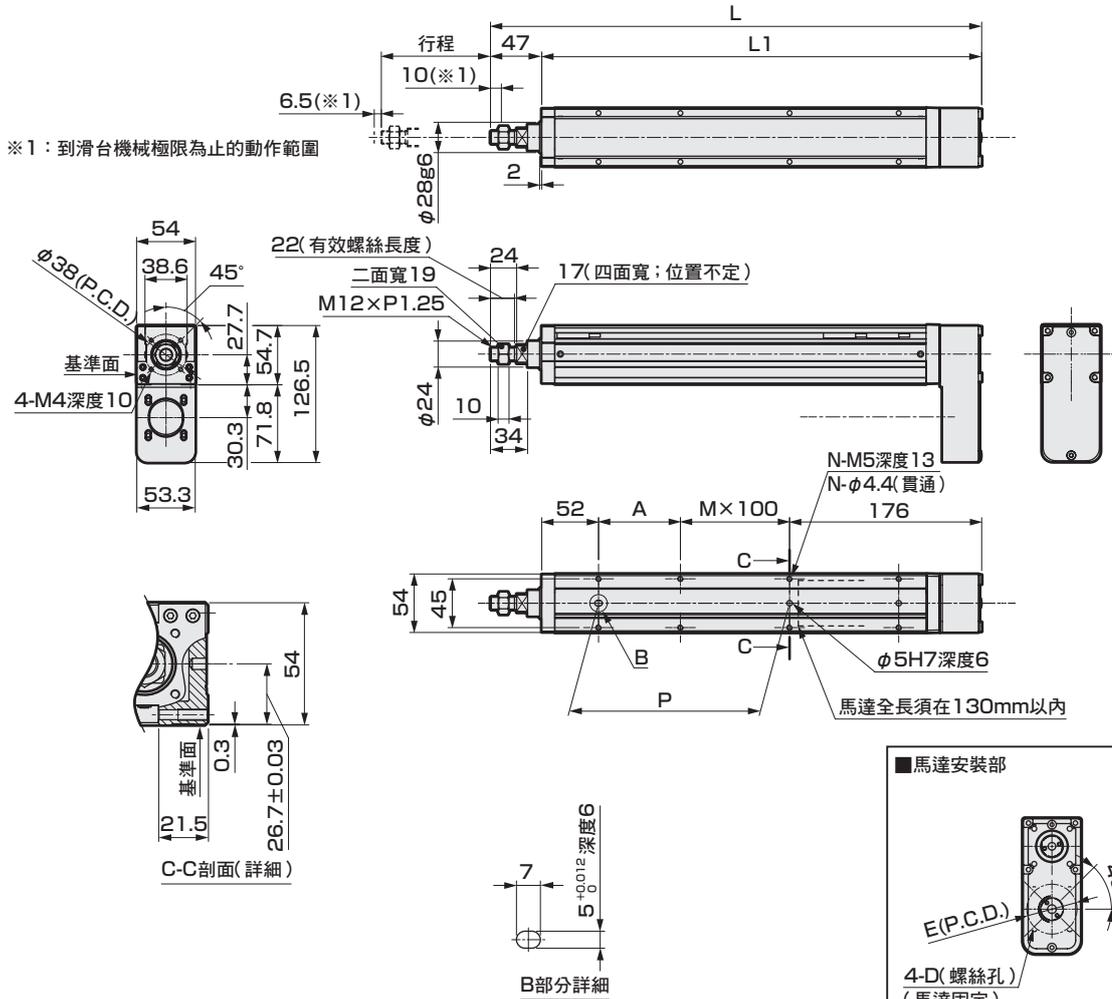
行程 \ 導程	50~250	300	350	400
2	100	85		
5	250	200		
10	500	400		
20	1000	850		

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。請以0.5G以下速度使用導線2。

EBR-05L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBR-05LD



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

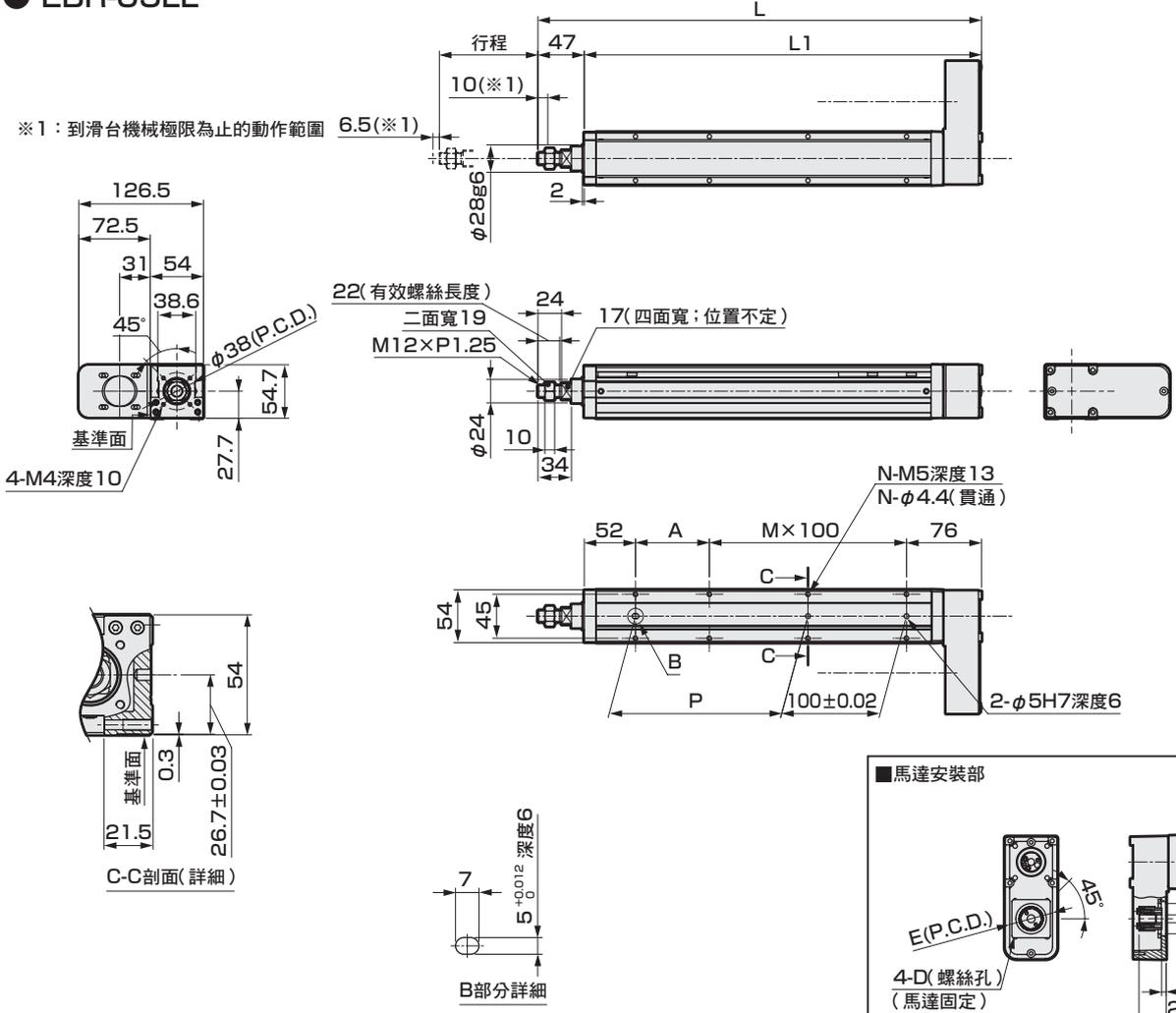
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-05LL



■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

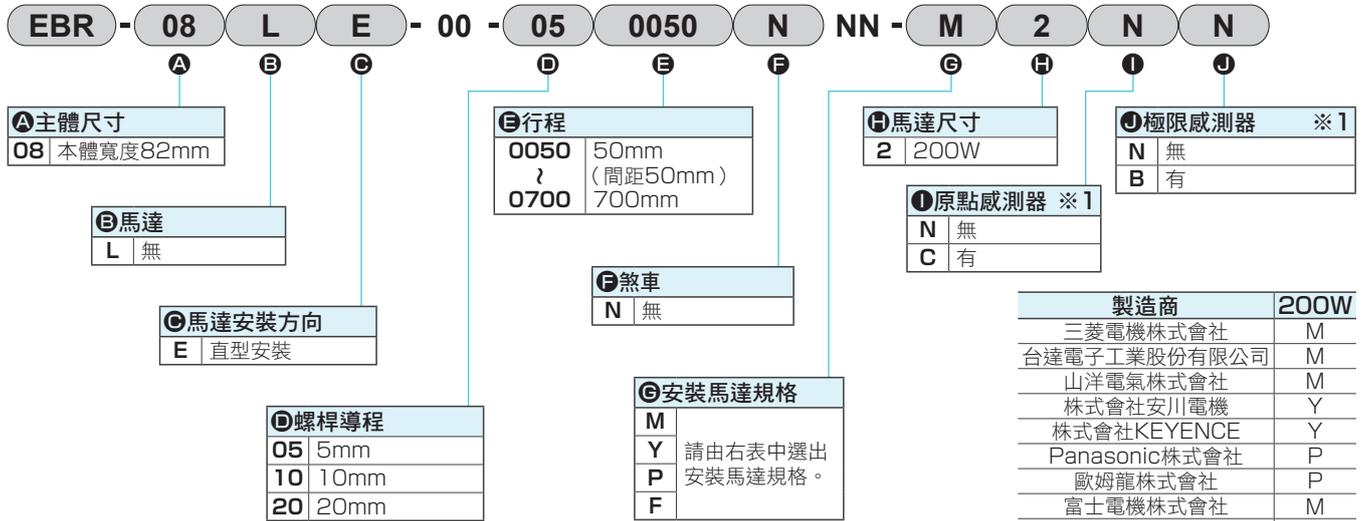
EBR-08LE

馬達直型安裝型

● 伺服馬達尺寸：200W



型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	200W 伺服馬達		
驅動方式	滾珠螺桿 φ16		
行程	mm	50~700	
螺桿導程	mm	5	10 20
最大可搬運重量 ※1	kg 水平	50	30 12
	kg 垂直	15	8 2.5
最高速度	mm/s	250	500 1000
額定推力 ※1	N	683	341 174
重複精度	mm	±0.01	
無效空轉	mm	0.1以下	
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)		
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)		
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵		

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

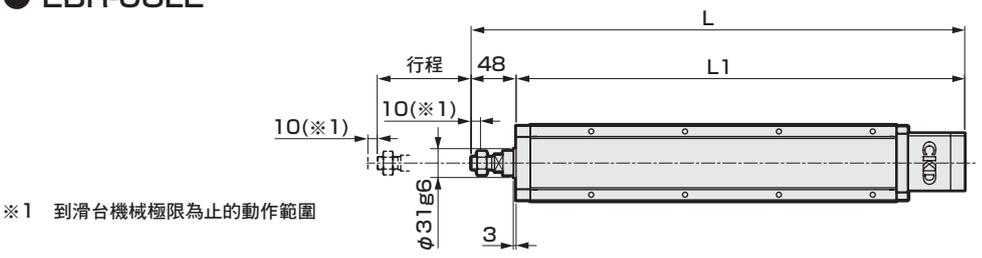
(mm/s)

螺桿導程	行程	
	50~300	350~700
5	250	200
10	500	400
20	1000	850

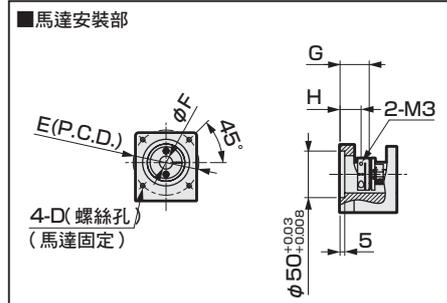
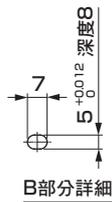
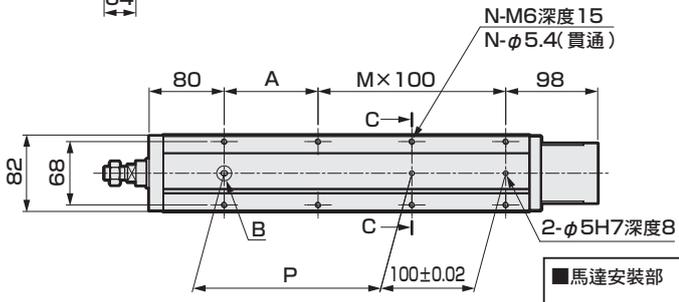
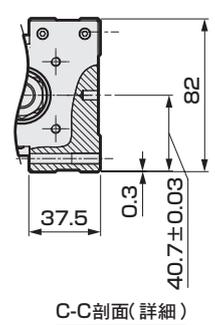
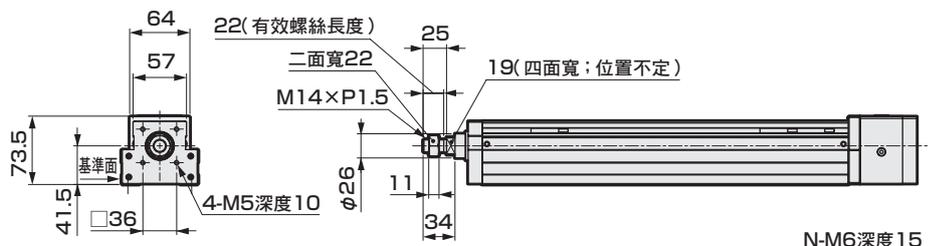
※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBR-08LE



※1 到滑台機械極限為止的動作範圍



安裝馬達規格	D	E	F	G	H	馬達安裝用螺栓
M 200W	M5	φ70	φ14	31.1	22.5	4-M5×L18
Y 200W	M5	φ70	φ14	31.1	22.5	4-M5×L18
P 200W	M4	φ70	φ11	31.1	22.5	4-M4×L18
F 200W	M5	φ70	φ9	29.1	20.5	4-M5×L16

※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
M	組裝出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

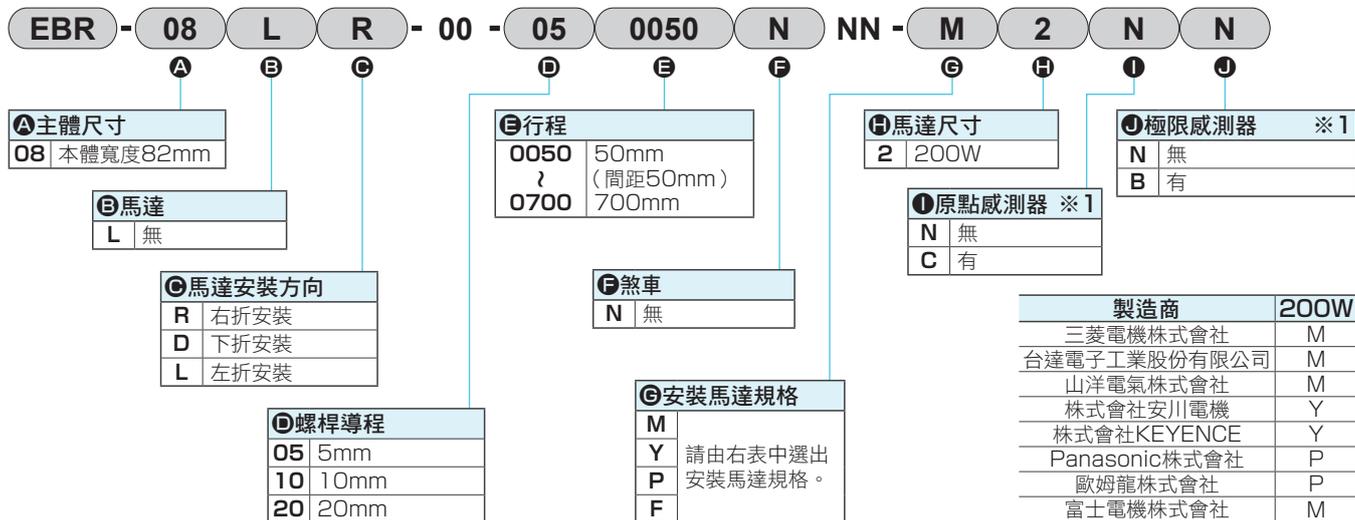
EBR-08L

馬達折返安裝型

● 伺服馬達尺寸：200W

RoHS

型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	200W 伺服馬達			
驅動方式	滾珠螺桿 $\phi 16$			
行程 mm	50~700			
螺桿導程	5	10	20	
最大可搬運重量 kg	水平	50	30	12
	垂直	15	8	2.5
最高速度 mm/s	250	500	1000	
額定推力 N	683	341	174	
重複精度 mm	± 0.01			
無效空轉 mm	0.1以下			
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)			
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)			
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵			

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

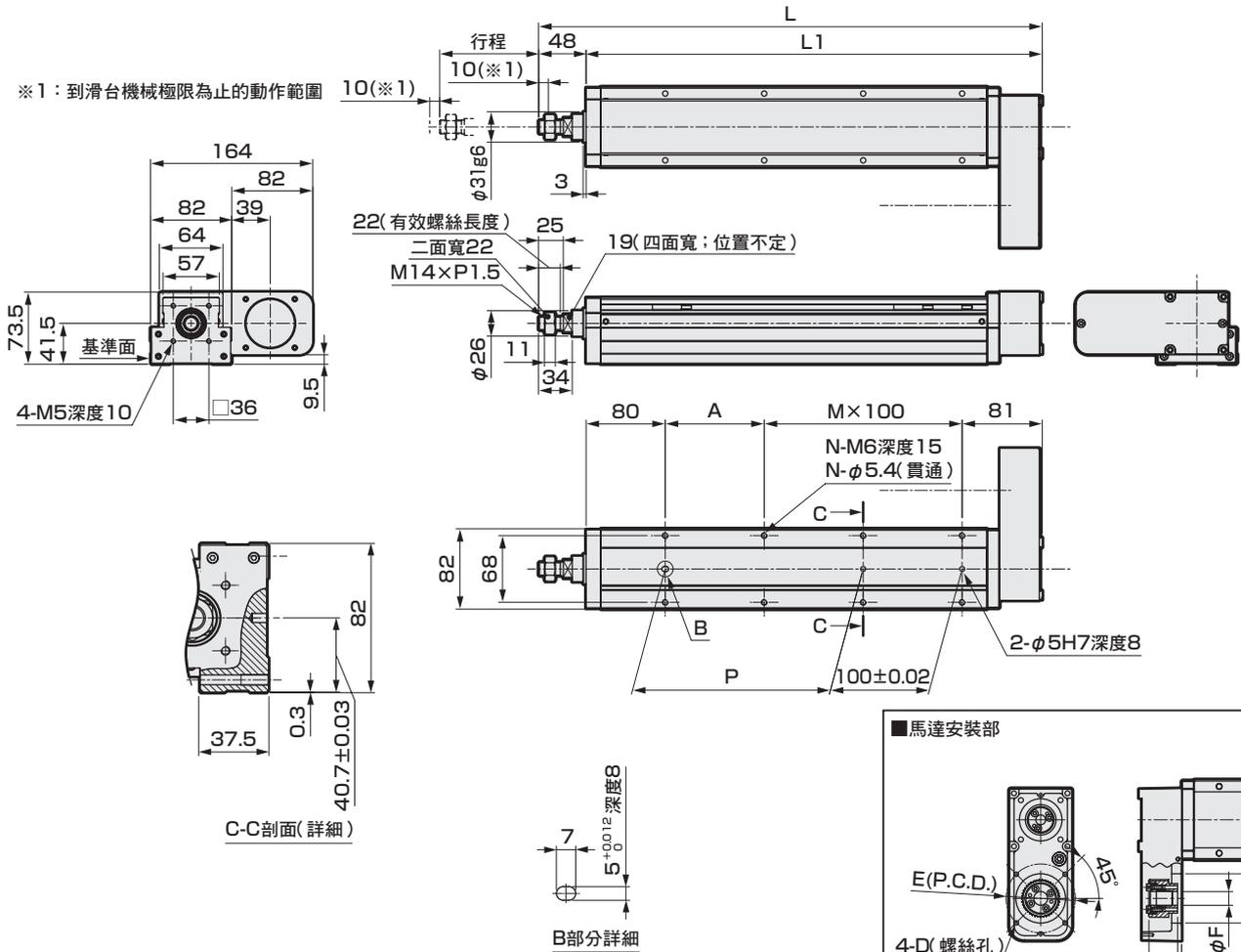
(mm/s)

行程	50~300	350	400	450	500	550	600	650	700
導程 5	250				200				
導程 10	500				400				
導程 20	1000				850				

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBR-08LR



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

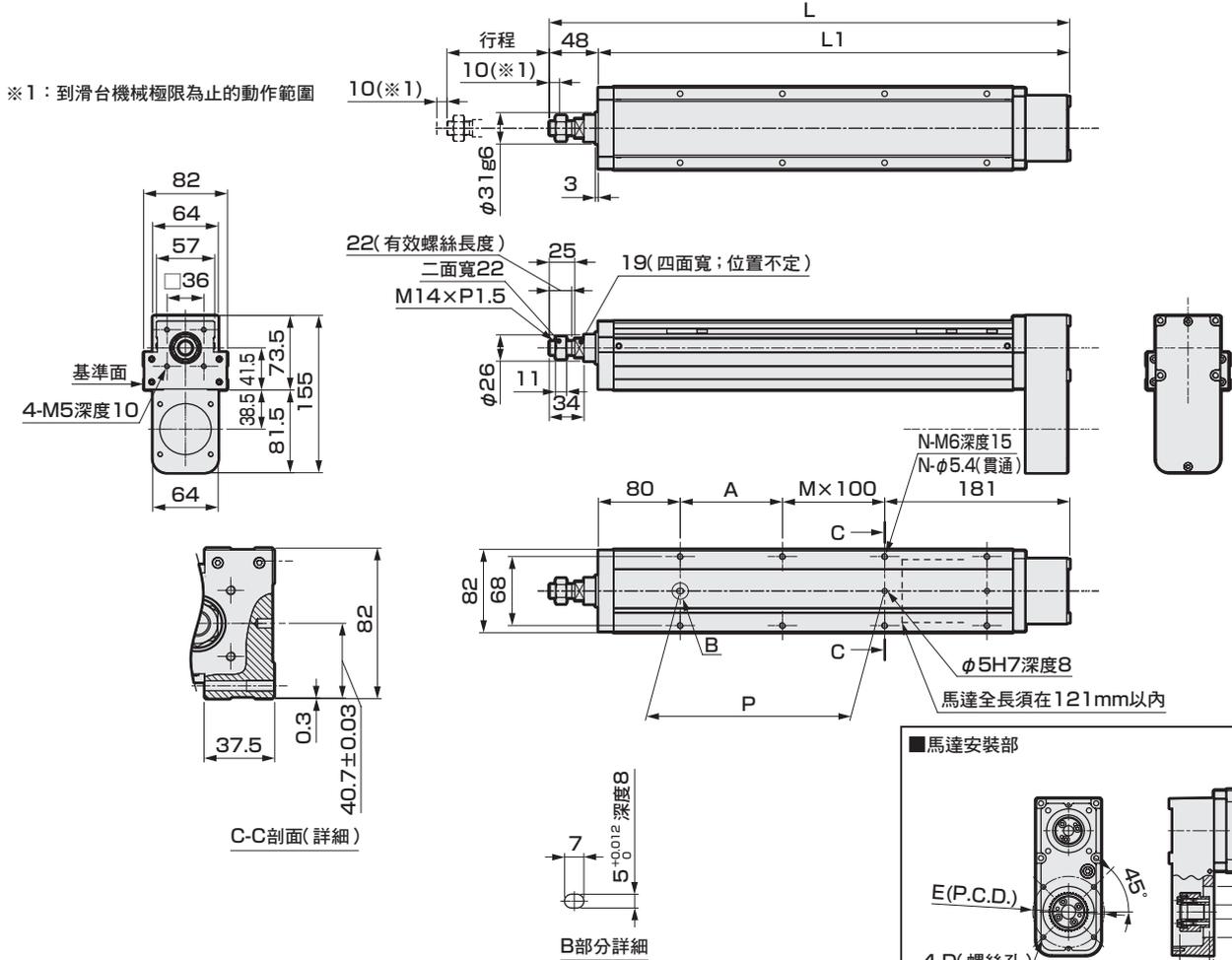
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

EBR-08L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBR-08LD



※1：到滑台機械極限為止的動作範圍

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

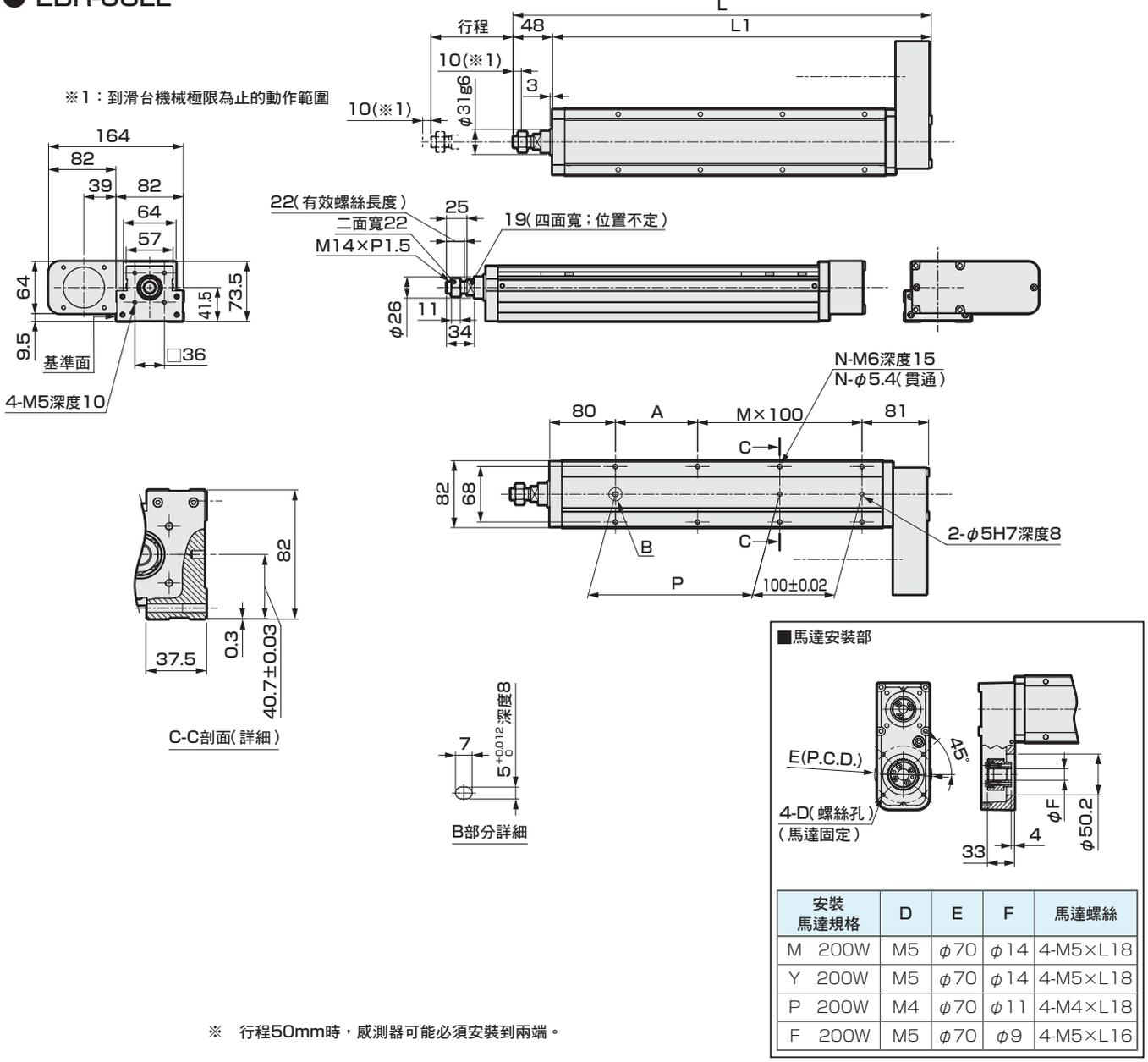
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-08LL



行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M4	4
Y		M4	4
P		M3	4
F		M4	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

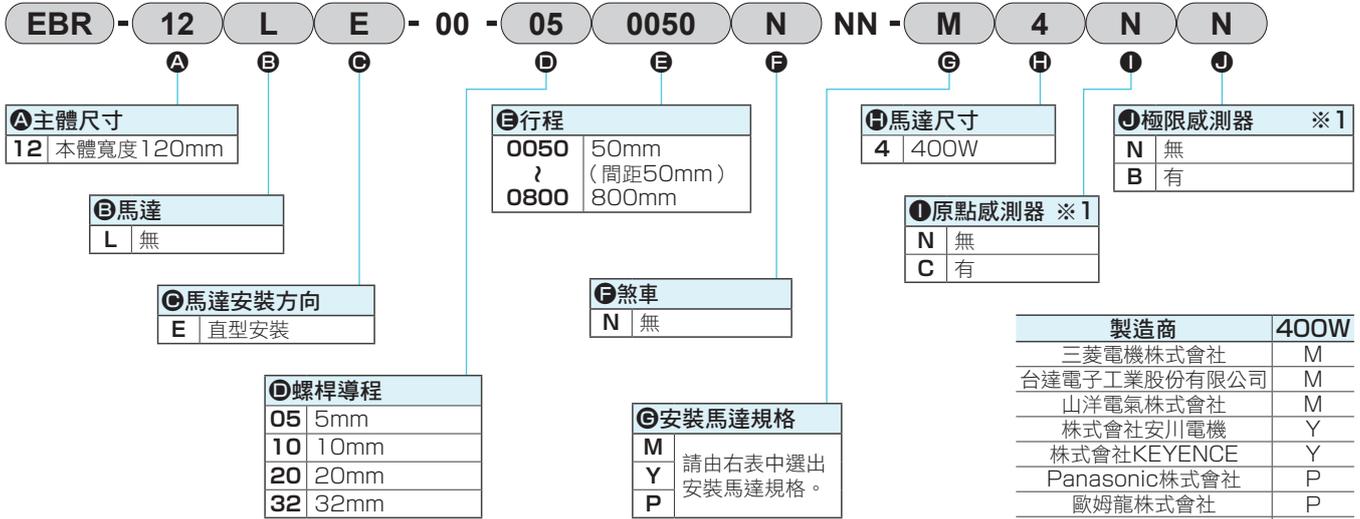
EBR-12LE

馬達直型安裝型

● 伺服馬達尺寸：400W



型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	400W 伺服馬達			
驅動方式	滾珠螺桿 φ16			
行程 mm	50~800			
螺桿導程 mm	5	10	20	32
最大可搬運重量 kg ※1	水平	110	88	40
	垂直	33	22	10
最高速度 mm/s	250	500	1000	1600
額定推力 ※1 N	1388	694	347	218
重複精度 mm	±0.01			
無效空轉 mm	0.1以下			
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)			
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)			
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵			

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

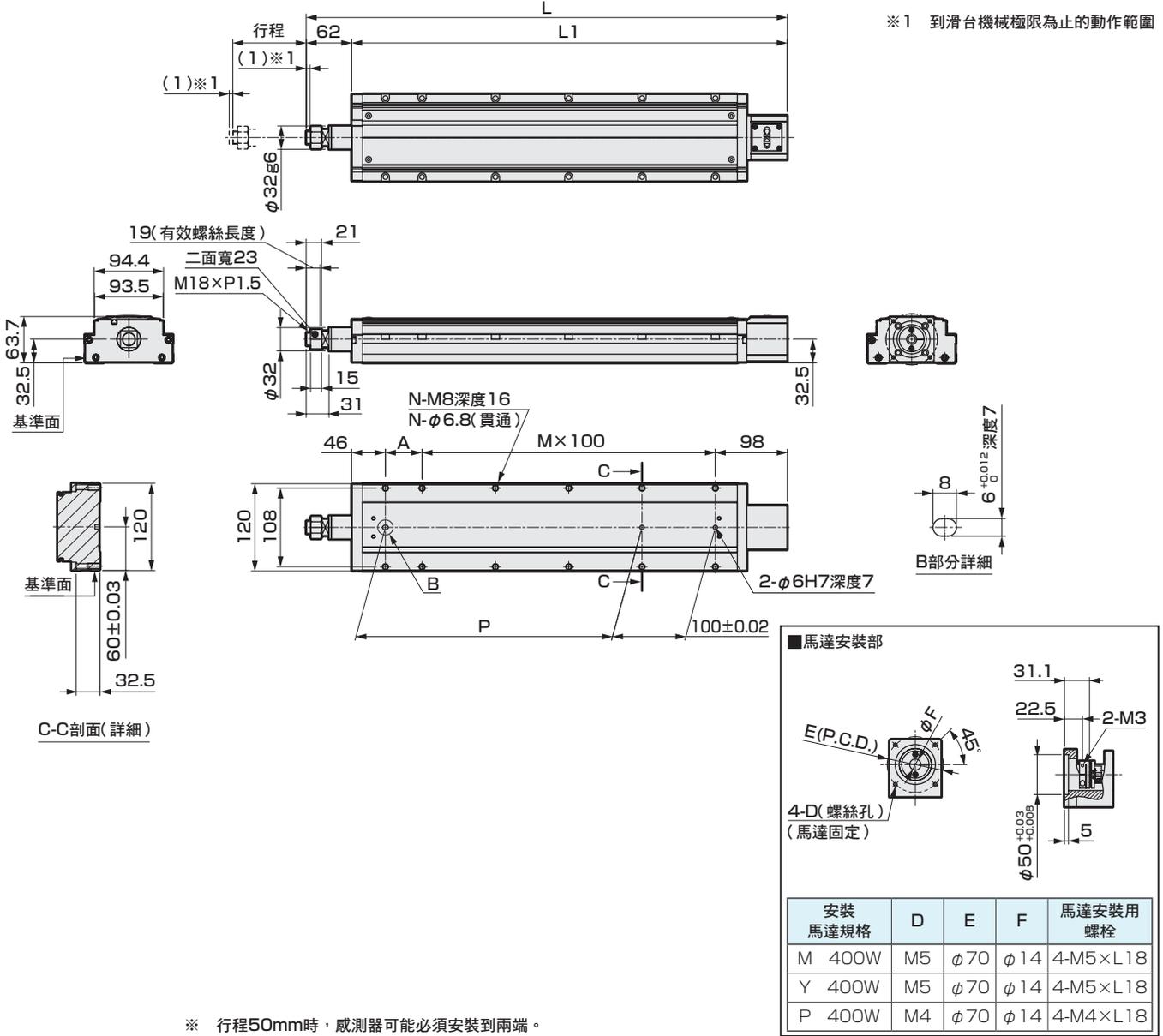
(mm/s)

螺桿導程 \ 行程	50~300	350~800
5	250	200
10	500	400
20	1000	850
32	1600	1350

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBR-12LE



行程記號	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

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
M	組裝出貨	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

【原點感測器、極限感測器】

製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

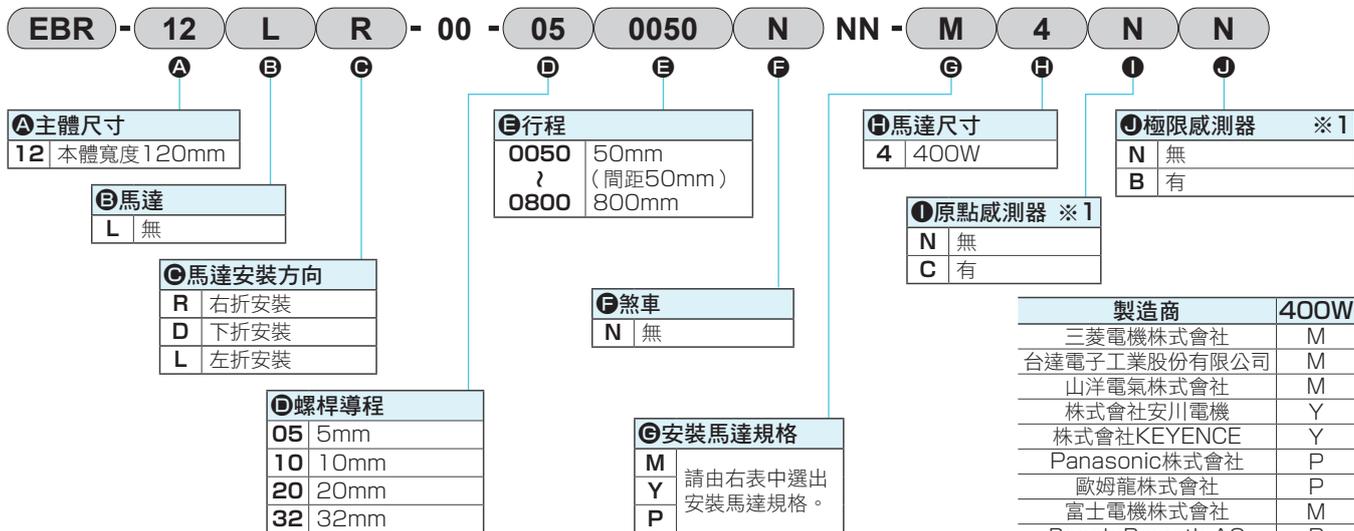
EBR-12L

馬達折返安裝型

● 伺服馬達尺寸：400W

RoHS

型號標示方法



※1 原點感測器和極限感測器為一組。其中之一為「無」時，另一個也請選擇「無」。

※ 關於馬達型號，請參考第49頁。

規格

適用馬達尺寸	400W 伺服馬達				
驅動方式	滾珠螺桿 $\phi 16$				
行程 mm	50~800				
螺桿導程 mm	5	10	20	32	
最大可搬運重量 kg	水平	110	88	40	30
※1	垂直	33	22	10	8
最高速度 mm/s	250	500	1000	1600	
額定推力 ※1 N	1388	694	347	218	
重複精度 mm	± 0.01				
無效空轉 mm	0.1以下				
使用環境溫度、濕度	0~40°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
保存環境溫度、濕度	-10~50°C (避免結凍)、 35~80%RH (避免結露)				
環境	避免腐蝕性氣體、爆炸性氣體及粉塵				

※ 有關各種突出量之下的容許負載，請參考第76頁~第77頁。

※1 額定推力和最大可搬運重量，是假定安裝的馬達可以輸出額定扭力時的參考值。

行程和最高速度

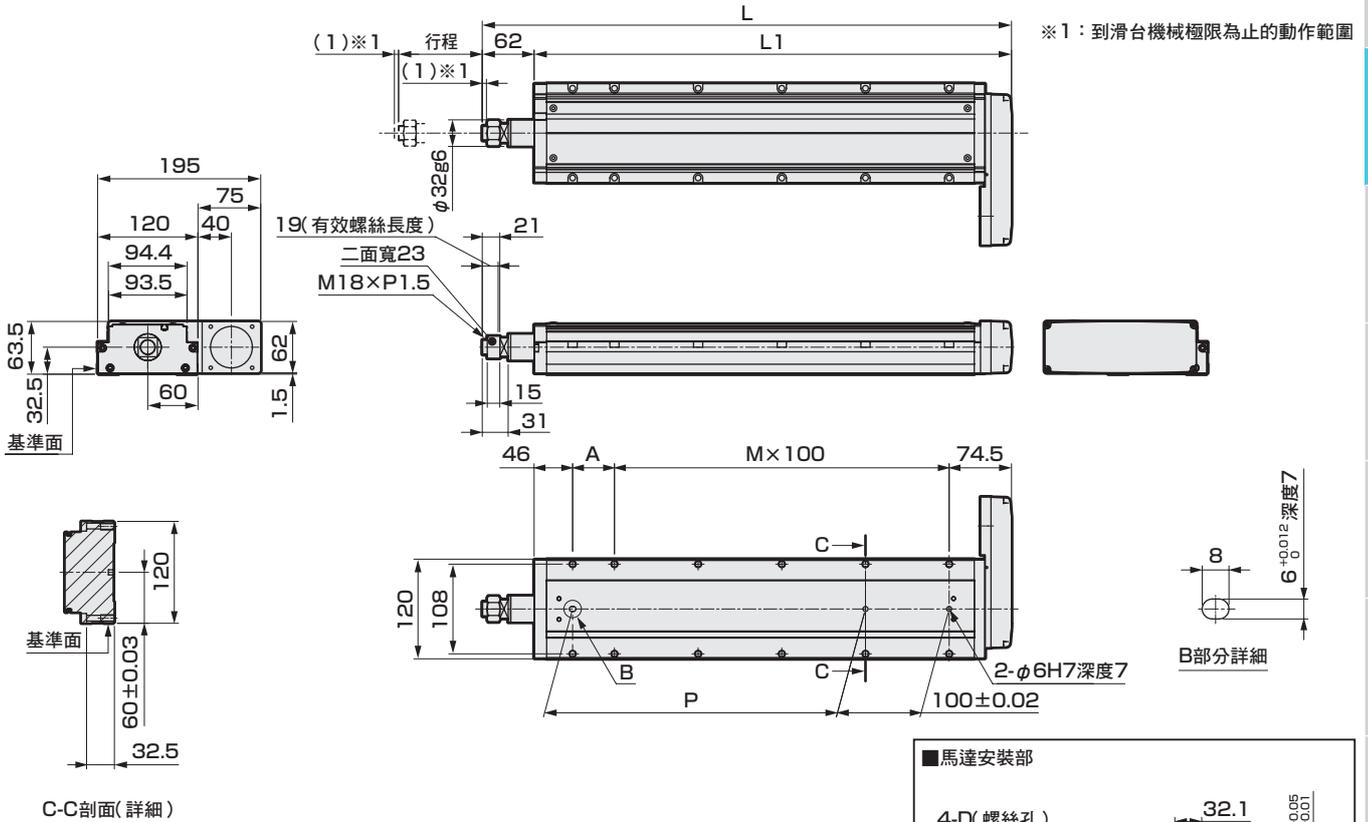
(mm/s)

螺桿導程 \ 行程	50~300	350~700
5	250	200
10	500	400
20	1000	850
32	1600	1350

※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBR-12LR



※ 行程50mm時，感測器可能必須安裝到兩端。

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
M 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
Y 400W	M5	φ70	φ14	4-M5×L18
P 400W	M4	φ70	φ14	4-M4×L18

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

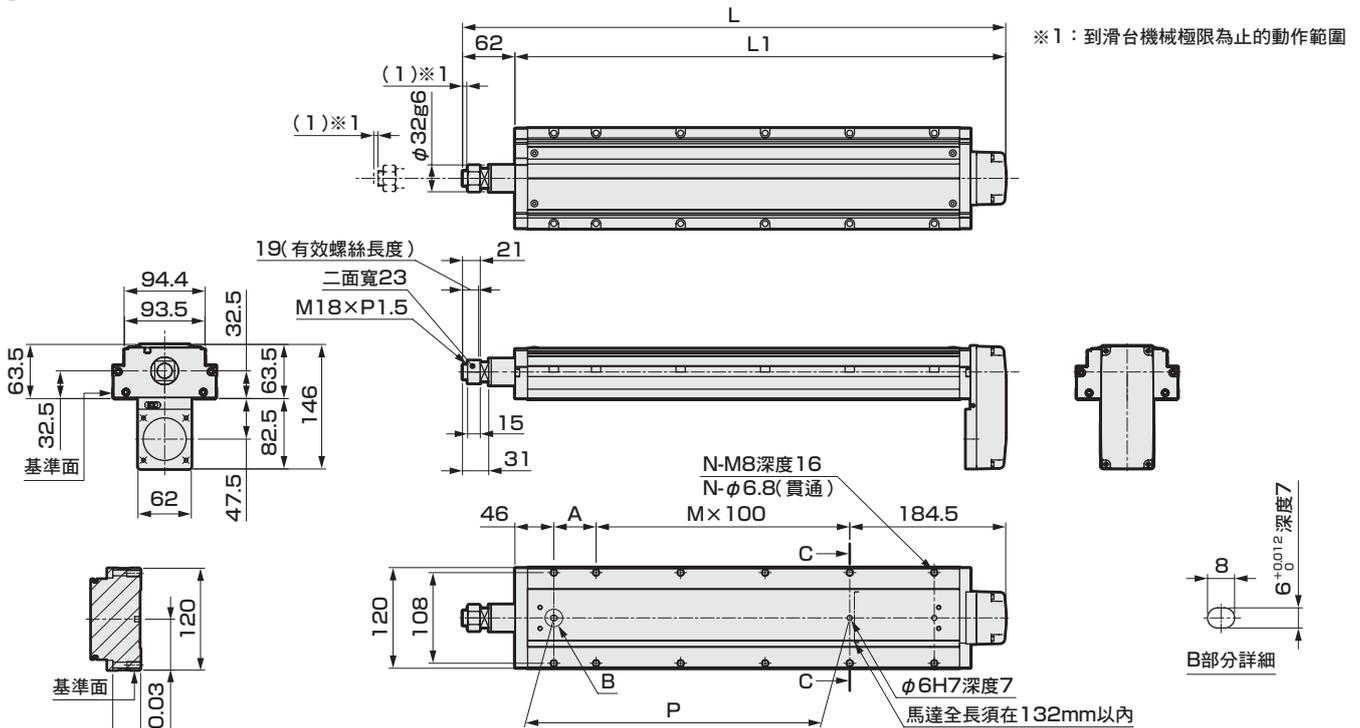
※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

使用
注意事項

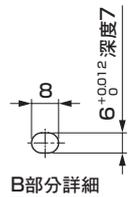
EBR-12L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBR-12LD



C-C剖面(詳細)



■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺絲	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

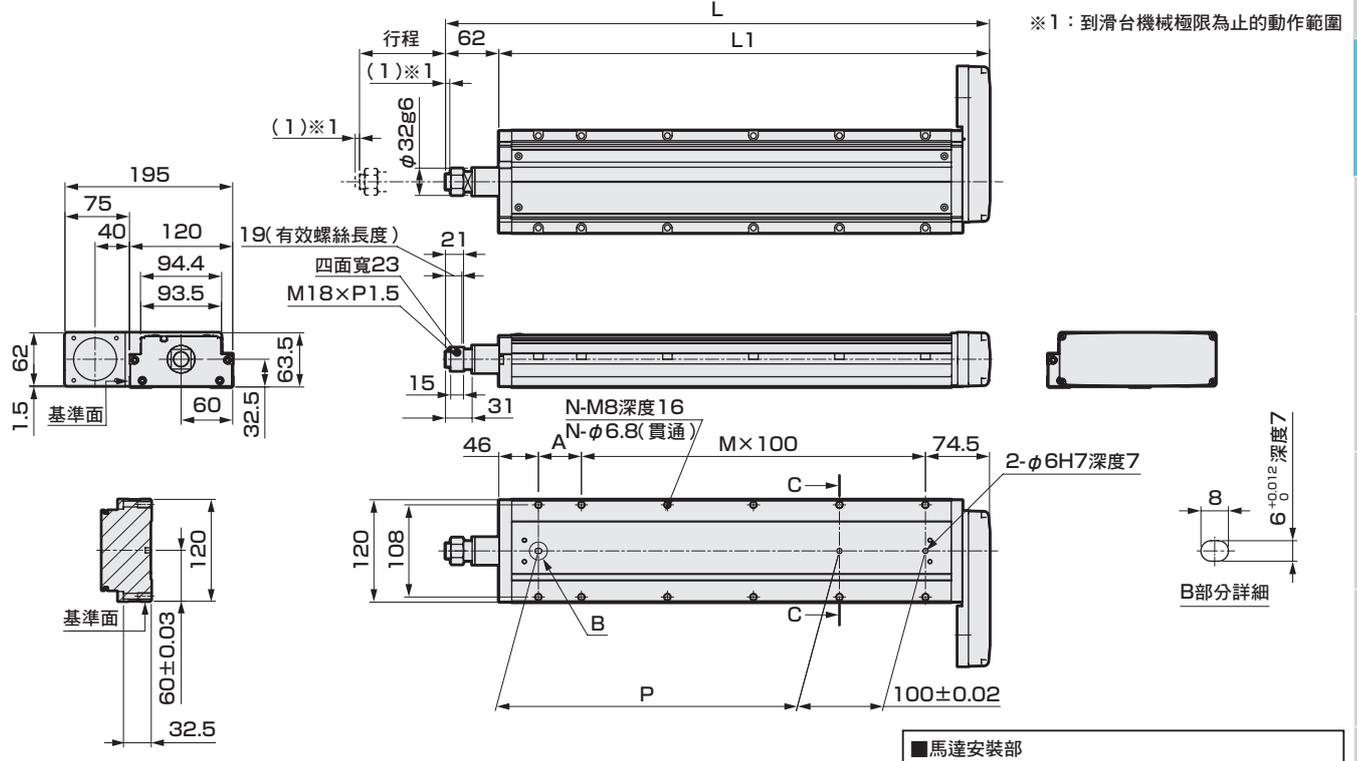
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-12LL



C-C剖面(詳細)

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
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時，感測器可能必須安裝到兩端。

行程記號	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

添附品一覽

【折返型】

安裝馬達規格	正時皮帶、皮帶輪	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	添附數量
M	添附出貨	M5	4
Y		M5	4
P		M4	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

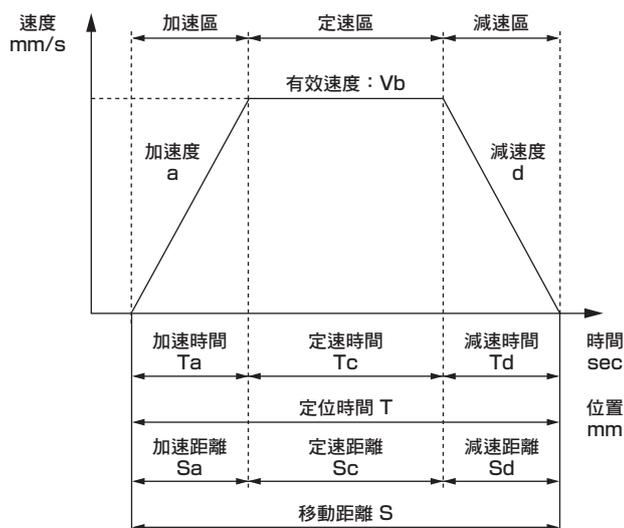
機種選定

STEP1 確認可搬運重量

可搬運重量會隨著安裝方式和螺桿導程的不同而改變。
請參閱產品體系表（第46頁）和各機種的規格表後，選定尺寸和螺桿導程。

STEP2 確認定位時間

請依以下範例算出選定產品的定位時間，並確認是否符合所需的作業時間。
可從各機種的規格表及顧客選定的馬達，選定速度和加減速度。



	內容	記號	單位	備註
設定值	設定速度	V	mm/s	
	設定加速度	a	mm/s ²	
	設定減速度	d	mm/s ²	
	移動距離	S	mm	
計算值	到達速度	Vmax	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times S / (a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	Vb	mm/s	V和Vmax兩者中較小的一方
	加速時間	Ta	s	$=Vb/a$
	減速時間	Td	s	$=Vb/d$
	定速時間	Tc	s	$=Sc/Vb$
	加速距離	Sa	mm	$=(a \times Ta^2)/2$
	減速距離	Sd	mm	$=(d \times Td^2)/2$
	定速距離	Sc	mm	$=S - (Sa + Sd)$
定位時間	T	s	$=Ta + Tc + Td$	

- ※ 使用時，請勿超出規格範圍之速度。
- ※ 依據加減速度和行程的不同，有時可能無法形成梯形速度波形（未到達設定速度）。此情況下有效速度（Vb）請選擇設定速度（V）和到達速度（Vmax）兩者中較小的一方。
- ※ 水平使用時，請將加速度和減速度控制在1G以下，垂直使用時，則控制在0.5G以下。
- ※ 整定時間依使用條件而異，可能需要0.2秒左右。
- ※ 1G \doteq 9.8m/s²。

STEP3 確認容許負載重量

請確認動作時的負載重量在容許負載重量（第76頁～第77頁）的範圍內。
此外，超出容許負載重量時，請將尺寸加大，或與外置導軌併用。

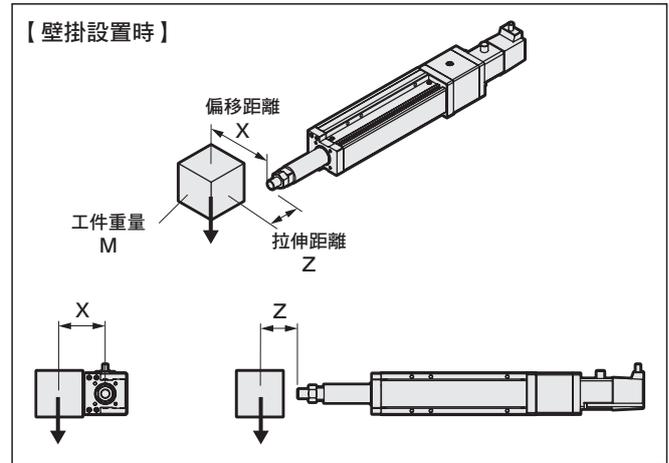
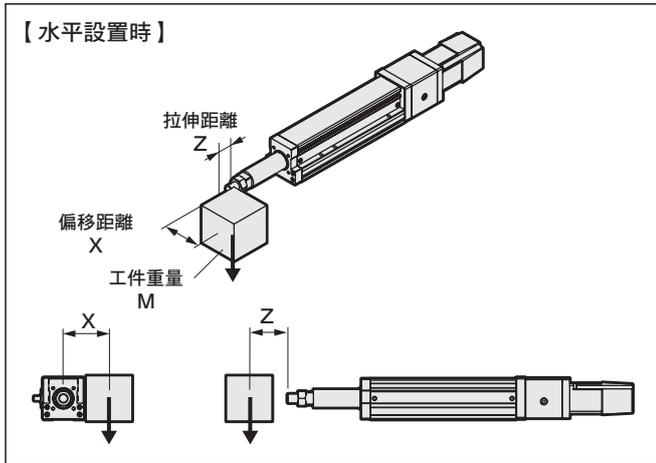
MEMO

EBS	適用於伺服馬達
EBR	
ETS	
ETSMultiAxis	
ECS	
ETV	
ECV	
EKS	
EBS	適用於步進馬達
EBR	
ETS	
ECS	

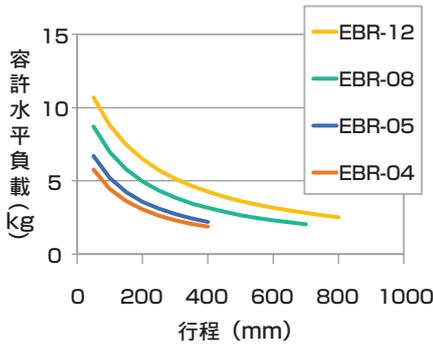
使用
注意事項

容許負載重量

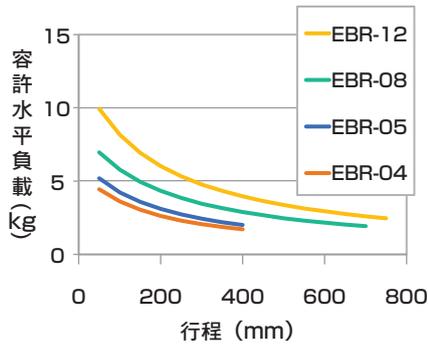
【水平、壁掛設置時】



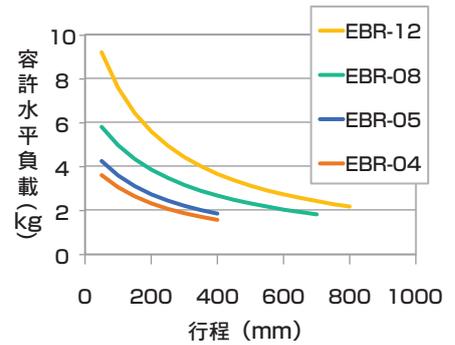
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)0mm】



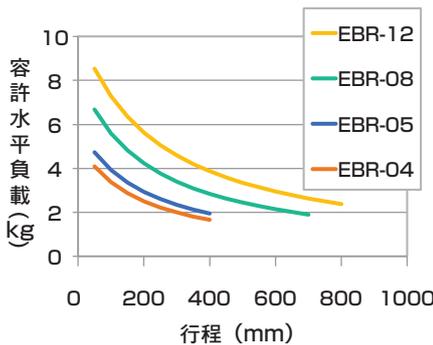
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)50mm】



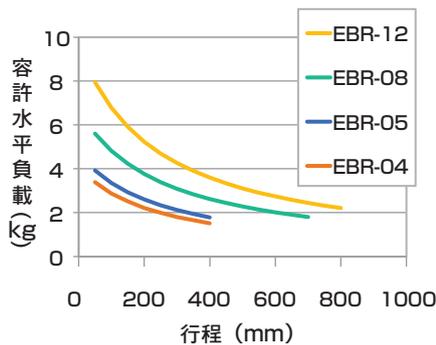
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)100mm】



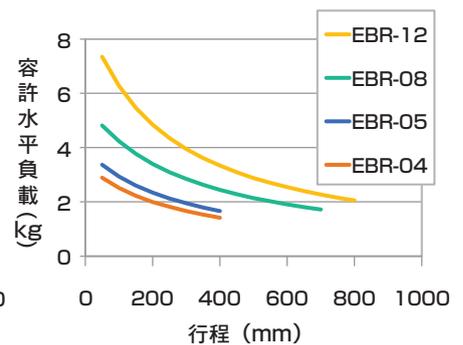
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)0mm】



【偏移(X)100 / 拉伸距離(Z)50mm】



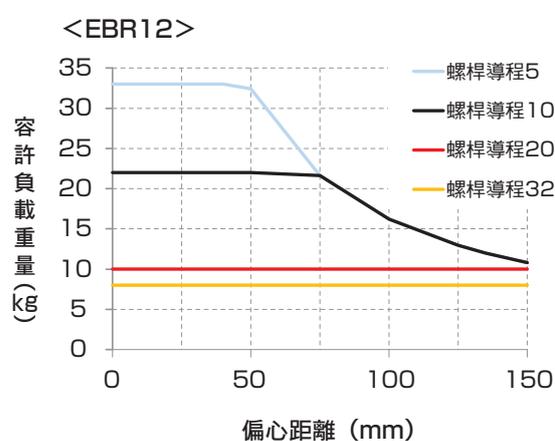
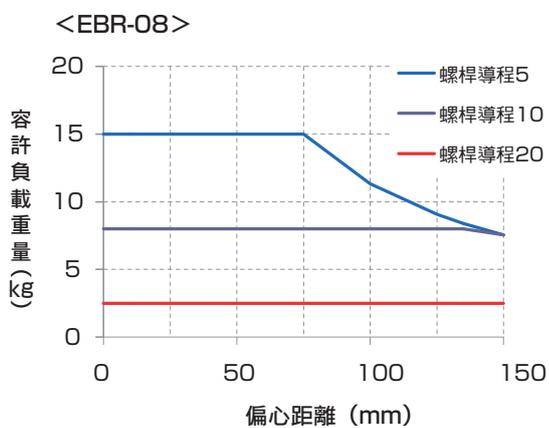
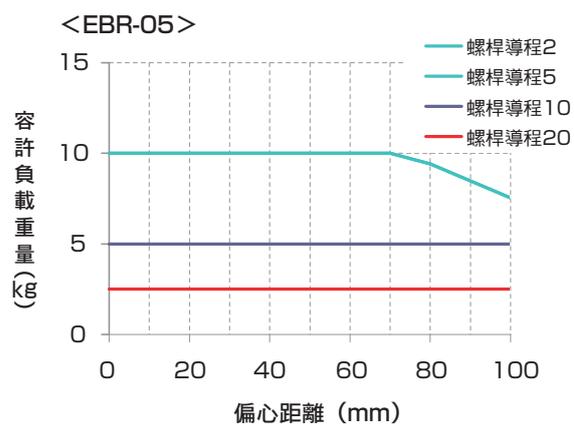
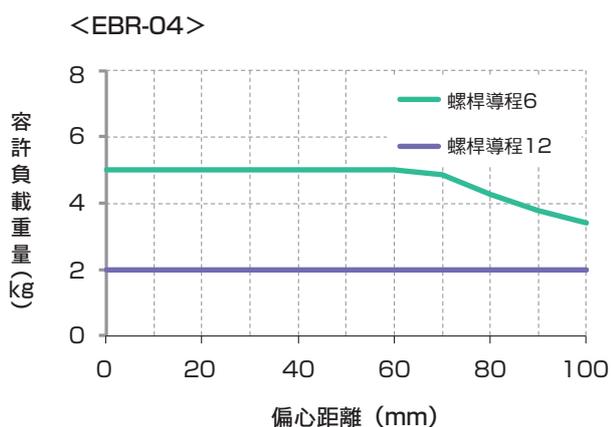
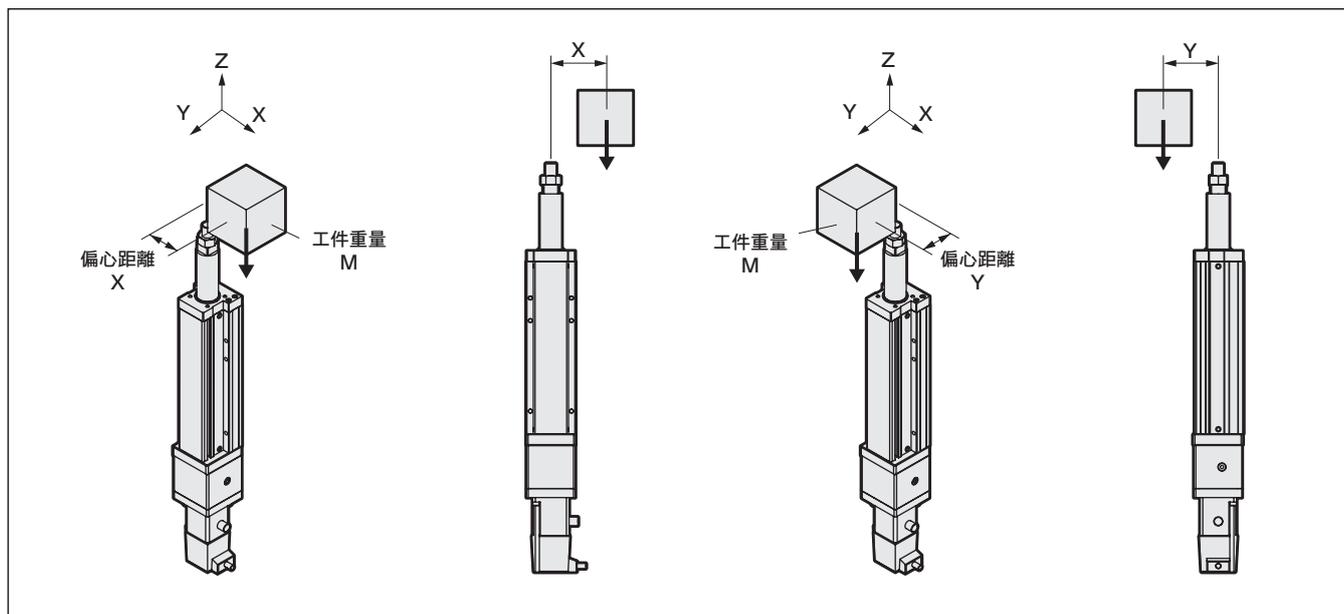
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)100mm】



※ 電動缸的行走壽命以5,000km為限。(加減速度0.5G、速度300mm/s)

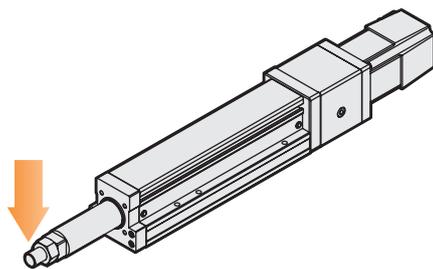
容許負載重量

【垂直設置時】



* 電動缸的行走壽命以5,000km為限。(加減速度0.5G、速度300mm/s)

活塞桿前端振動量 (EBR系列) ※參考值

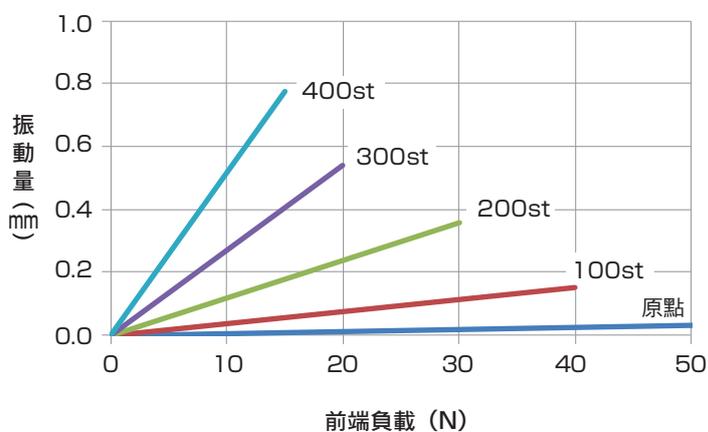


適用於伺服馬達

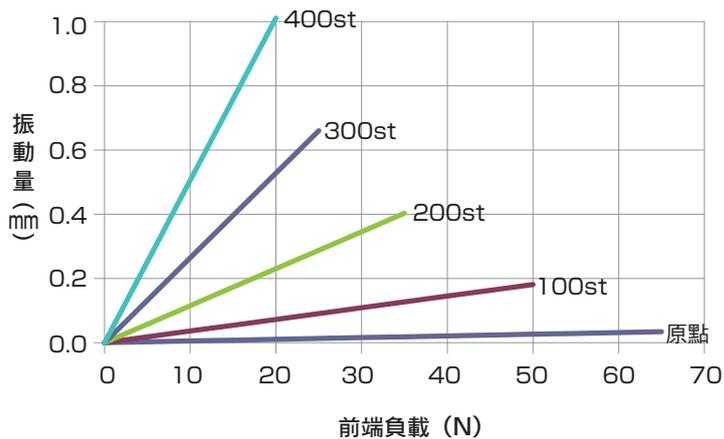
適用於步進馬達

使用
注意事項

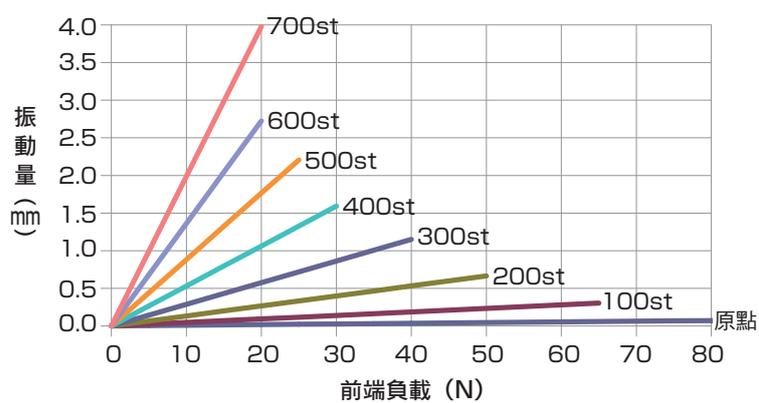
【EBR-04】



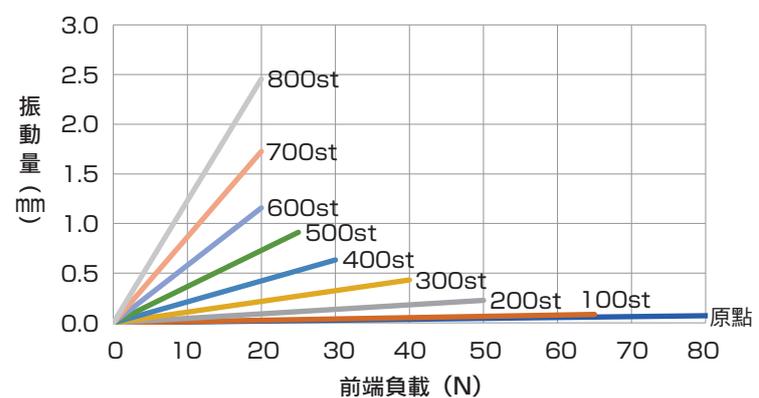
【EBR-05】



【EBR-08】



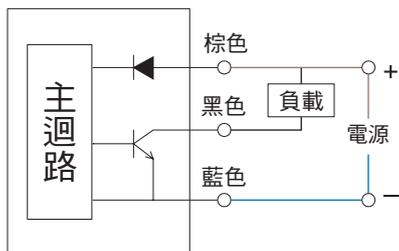
【EBR-12】



【規格】

項目		規格
製造商	製造商名稱	KITA
	型式	KT-32N-2M
輸出方式		NPN輸出
負載電壓		DC10~30V
負載電流		100mA以下
消耗電流		DC24下為17mA
內部下降電壓		最大1.5V
漏電電流		最大0.01mA
顯示燈		紅色
耐衝擊		50G
環境溫度		-10~70℃
保護結構		IP67 IEC60529規格
纜線長度		2m

輸出迴路



添附品一覽

馬達安裝用螺栓（馬達安裝方向共用）

型號	安裝馬達規格	馬達尺寸	尺寸	數量
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

聯軸器

型號	添附品名稱	數量
LE（馬達安裝方向直型）	聯軸器 （組裝出貨）	1個

正時皮帶、皮帶輪（馬達側）

型號	出貨型態	數量
L※（馬達折返安裝）	添附出貨※1	各1個

※1 已組裝本體側皮帶輪。

原點感測器、極限感測器

型號	出貨型態	數量
感測器選擇「有」時	添附出貨	3個※1

※1 原點感測器和極限感測器其中之一選擇「無」時，另一個也會是「無」。

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

適用於何種馬達
適用於步進馬達
使用
注意事項

維修零件

■維修零件（聯軸器）

型號	適用機種	孔徑
		
EBS-05-COUPLING	EBR-04LE、EBR-05LE	φ8
EBS-08-COUPLING-M	EBR-08LE（馬達安裝規格：M、Y、F）	φ14
EBS-08-COUPLING-P	EBR-08LE（馬達安裝規格：P）	φ11
EBS-12-COUPLING-M	EBR-12LE（馬達安裝規格：M、Y）	φ14
EBS-12-COUPLING-P	EBR-12LE（馬達安裝規格：P）	φ14

■維修零件（正時皮帶、皮帶輪）

型號	適用機種	部位
		
EBR-04-BELT-KIT	EBR-04LR/LD/LL	正時皮帶、 皮帶輪（馬達側） （各1個）
EBS-05-BELT-KIT	EBR-05LR/LD/LL	
EBS-08-BELT-KIT-M	EBR-08LR/LD/LL（安裝馬達規格：M、Y、F）	
EBS-08-BELT-KIT-P	EBR-08LR/LD/LL（安裝馬達規格：P）	
EBS-12-BELT-KIT-M	EBR-12LR/LD/LL（安裝馬達規格：M、Y）	
EBS-12-BELT-KIT-P	EBR-12LR/LD/LL（安裝馬達規格：P）	

■維修零件（原點感測器、極限感測器）

型號	適用機種	部位
		
EBR-SENSOR-N	EBR全機種	本體

■維修零件（潤滑油噴嘴）

型號	適用機種
	
EBS-NOZZLE	EBR-04、EBR-05、EBR-08

MEMO

EBS	適用於伺服馬達
EBR	
ETS	
ETSMultiAxis	
ECS	
ETV	
ECV	
EKS	
EBS	適用於步進馬達
EBR	
ETS	
ECS	

使用
注意事項

適用於步進馬達

ECS

ETS

EBR

EBS

EKS

ECV

ETV

ECS

ETS Multi Axis

ETS

EBR

EBS

適用於伺服馬達