

EBS-L

滑塊型 (標準型)

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	4
●規格、型號標示、外形尺寸圖	
· EBS-04L	8
· EBS-05L	14
· EBS-08L	20
· EBS-12L	26
●機種選定	32
●技術資料	34
⚠ 使用注意事項	686
機種選定確認表	708

EBS

EBR

ETS

ETSMultiAxis

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	200	250					
	EBS-04L※-06	50	44	6	20	5								
	EBS-04L※-12			12	12	2								
	EBS-05L※-02	100	54	2	30	10								
	EBS-05L※-05			5	30	10								
	EBS-05L※-10			10	15	5								
	EBS-05L※-20			20	10	2.5								
	EBS-08L※-05	200	82	5	50	15								
	EBS-08L※-10			10	30	8								
	EBS-08L※-20			20	12	2.5								
	EBS-12L※-05	400	120	5	110	33								
	EBS-12L※-10			10	88	22								
	EBS-12L※-20			20	40	10								
	EBS-12L※-32			32	30	8								

滑塊型

	行程 (mm) 和最高速度 (mm/s) ※2																				揭載 頁面								
	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250		1300	1350						
	300 mm/s					※3 🕒 1.7秒																		8					
	600					🕒 0.89秒																			8				
	100							90	80	70	60	🕒 13.34秒														14			
	250							225	200	175	150	🕒 5.35秒														14			
	500							450	400	350	300	🕒 2.7秒														14			
	1000							900	800	700	600	🕒 1.39秒														14			
	250										225	200	175	150	125	100	75	50	🕒 22.01秒								20		
	500										450	400	350	300	250	200	150	100	🕒 11.01秒								20		
	1000										900	800	700	600	500	400	300	200	🕒 5.52秒								20		
	250										225	200	175	150	140	130	120	110	100	90	80	🕒 15.63秒							26
	500										450	400	350	325	300	275	250	225	200	175	150	🕒 8.35秒							26
	1000										900	800	700	650	600	550	500	450	400	350	300	🕒 4.2秒							26
	1600										1450	1300	1150	1050	950	850	750	650	550	450	350	🕒 3.61秒							26

※1 壁掛設置與水平設置的可搬運重量相同。
 ※2 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。
 ※3 🕒代表定位時間。此為水平設置時，以最高速度、最高加減速度進行最長行程動作之狀況。並非最大可搬運時的數值，請特別注意。

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

適用於何服馬達

適用於步進馬達

注意事項

型號構成

滑塊型

EBS - **05** **L** **E** - **02** **0300** **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

B行程	
0050	50mm
?	(間距50mm)
1250	1250mm

J極限感測器	
N	無
B	有

E馬達	
L	無

F煞車	
N	無

I原點感測器	
N	無
C	有

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

G安裝馬達規格	
M	
Y	請在右側頁面的一覽表中確認
P	
F	

H馬達尺寸	
H	50W
1	100W
2	200W
4	400W

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

* 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	HK-KT053W	HK-KT13W
	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-KT23W	HK-KT43W
	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） 滑塊型

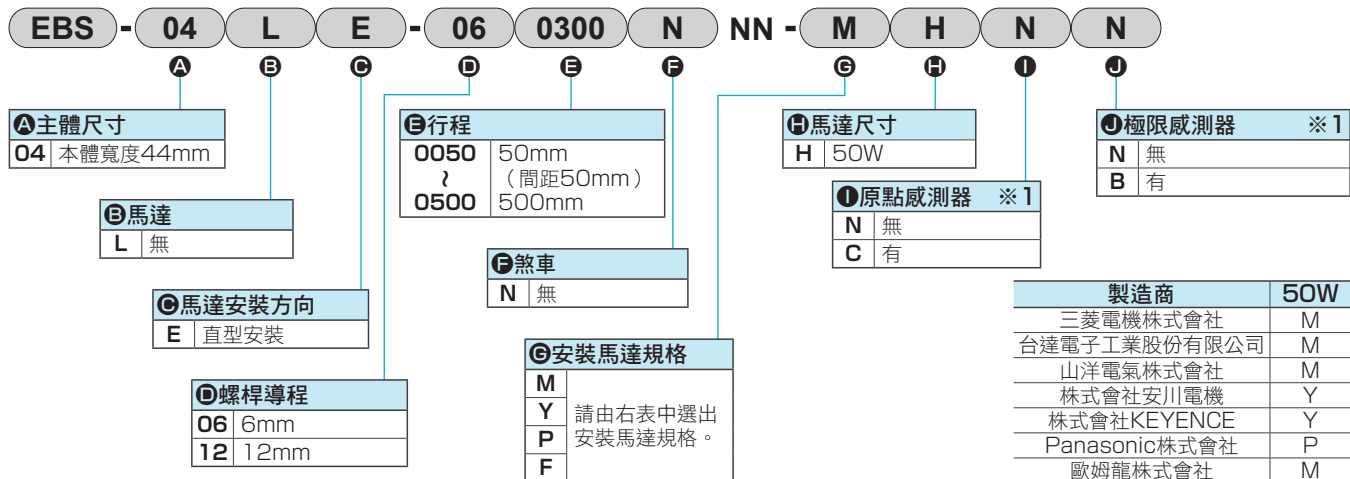
EBS-04LE

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7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	50~500		
螺桿導程	mm	6 12	
最大可搬運重量 ※1	kg 水平	20 12	
	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	
靜態容許負載	N	1030	
靜態容許力矩	N·m	MP : 62 MY : 62 MR : 92	
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		

※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

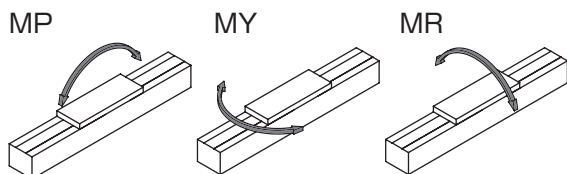
		(mm/s)	
螺桿導程	行程	50~500	
	6	300	
	12	600	

※ 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。

容許負載力臂長度

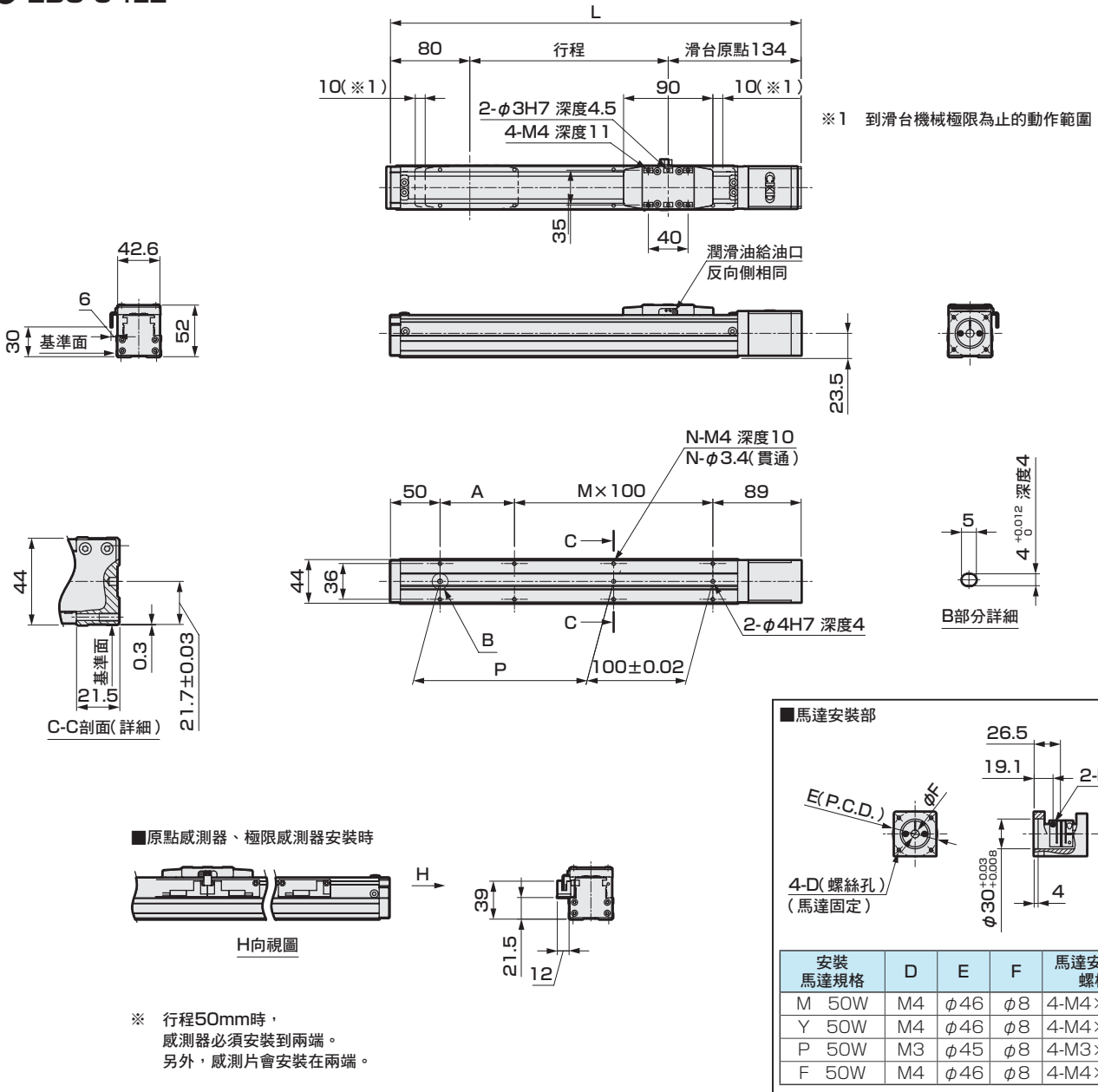
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向



外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBS-04LE



行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	264	314	364	414	464	514	564	614	664	714
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量 (kg)	1.0	1.1	1.3	1.5	1.7	1.8	2.0	2.2	2.4	2.6

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】

感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

電動缸（無馬達規格） 滑塊型

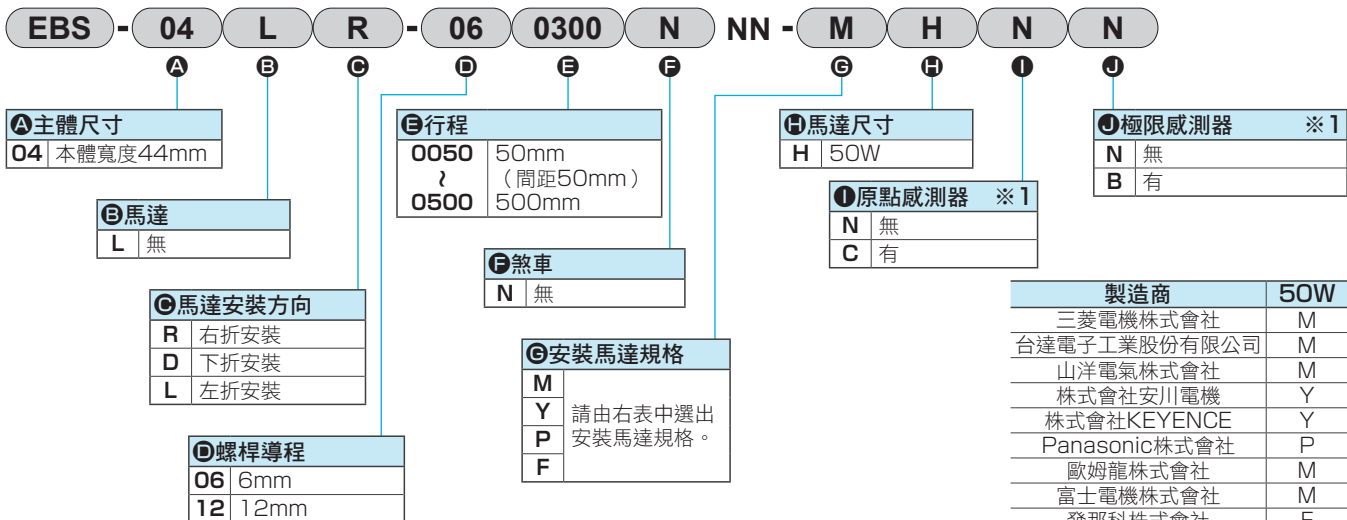
EBS-04L

馬達折返安裝型

● 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7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	50~500	
螺桿導程	6	12
最大可搬運重量 kg ※1	水平	20
	垂直	5
最高速度	300	600
額定推力 ※1	141	71
重複精度	± 0.01	
無效空轉	0.1以下	
靜態容許負載	1030	
靜態容許力矩	MP: 62 MY: 62 MR: 92	
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	

※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

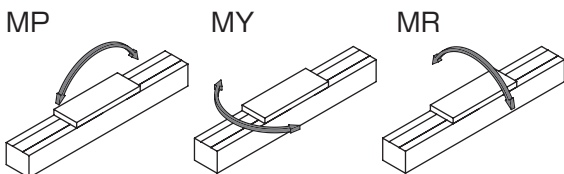
		(mm/s)	
螺桿導程	行程	50~600	
	6	300	
12	600		

※ 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。

容許負載力臂長度

※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

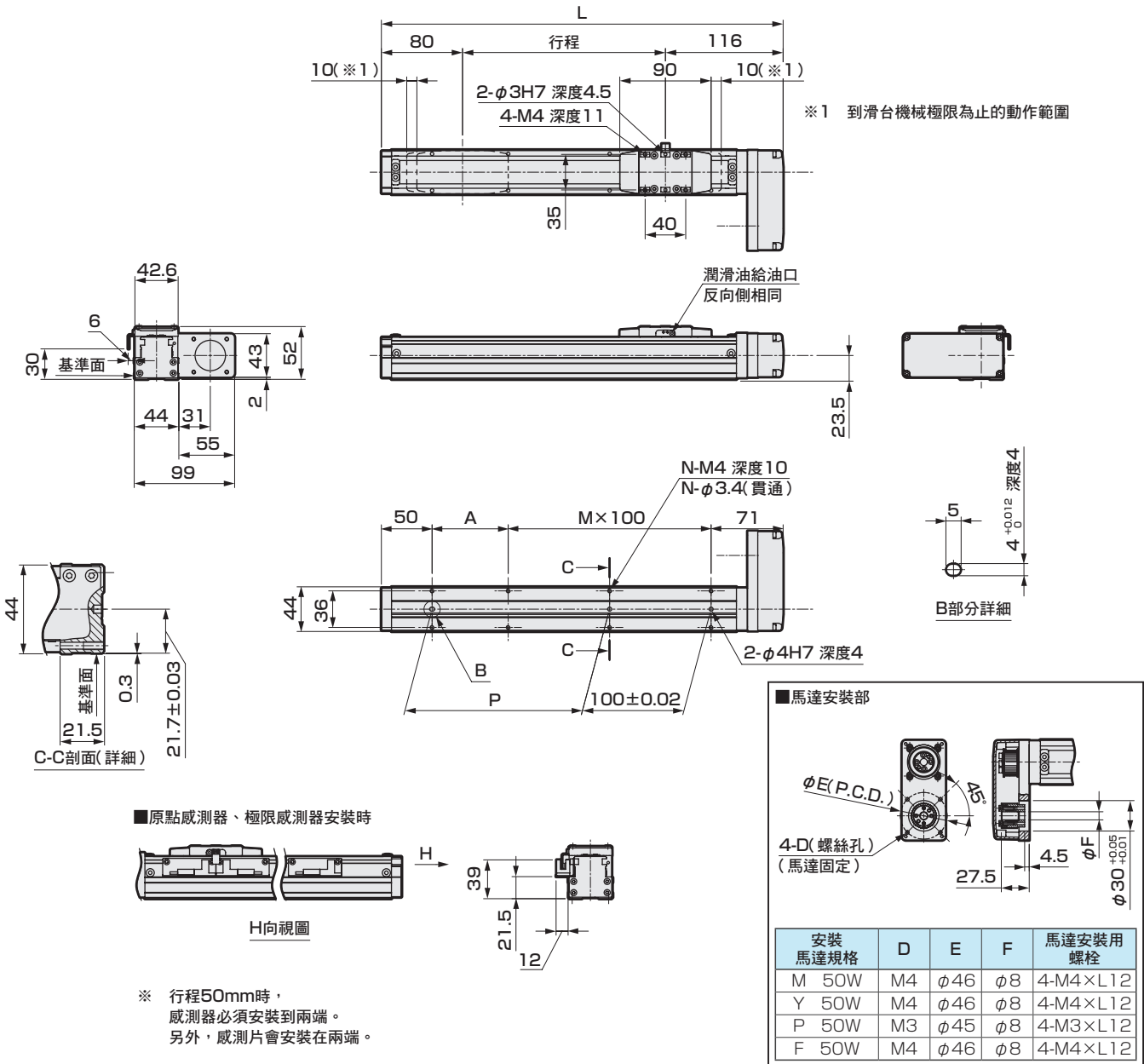
力矩方向



使用
注意事項

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBS-04LR



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】

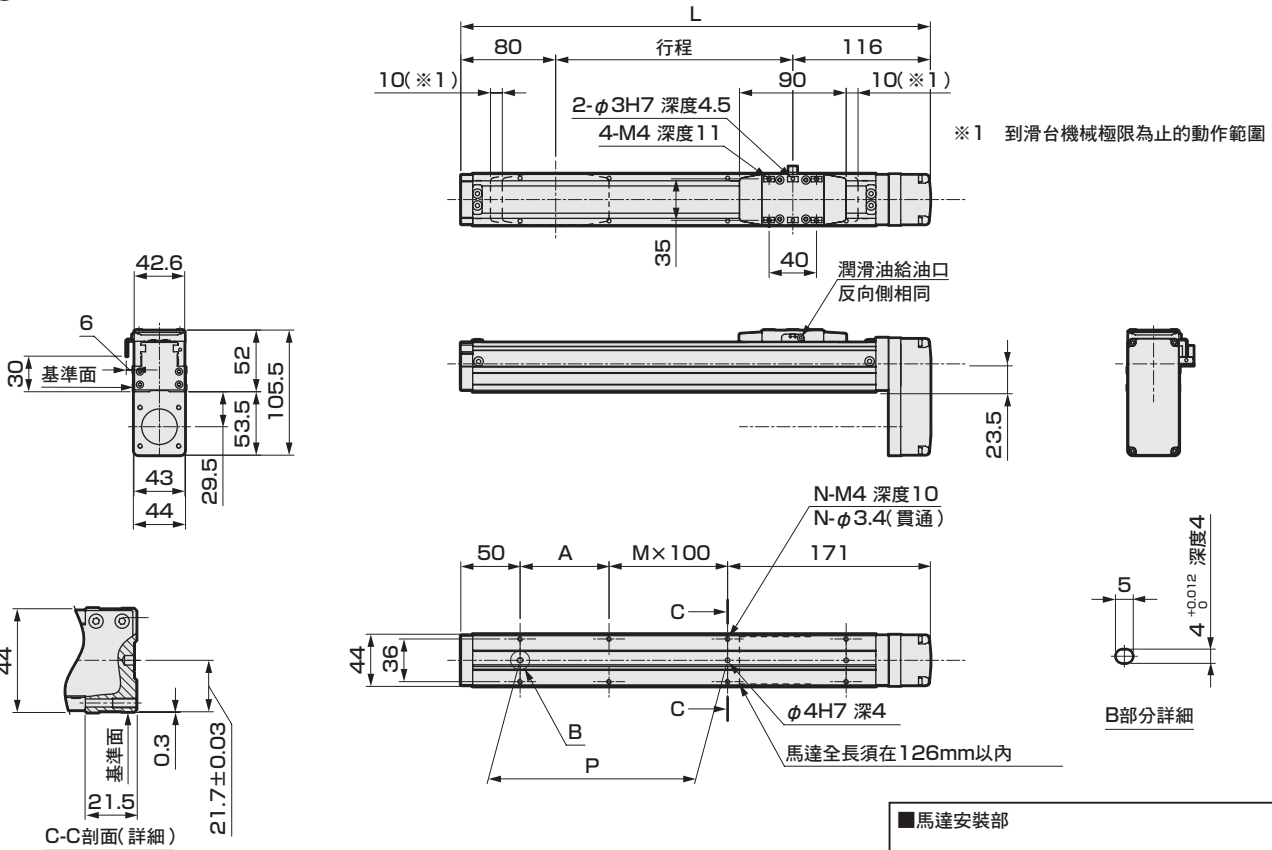
感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

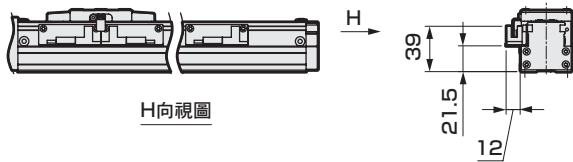
EBS-04L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBS-04LD



■原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時，
感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

■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

行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量 (kg)	1.0	1.2	1.4	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7

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

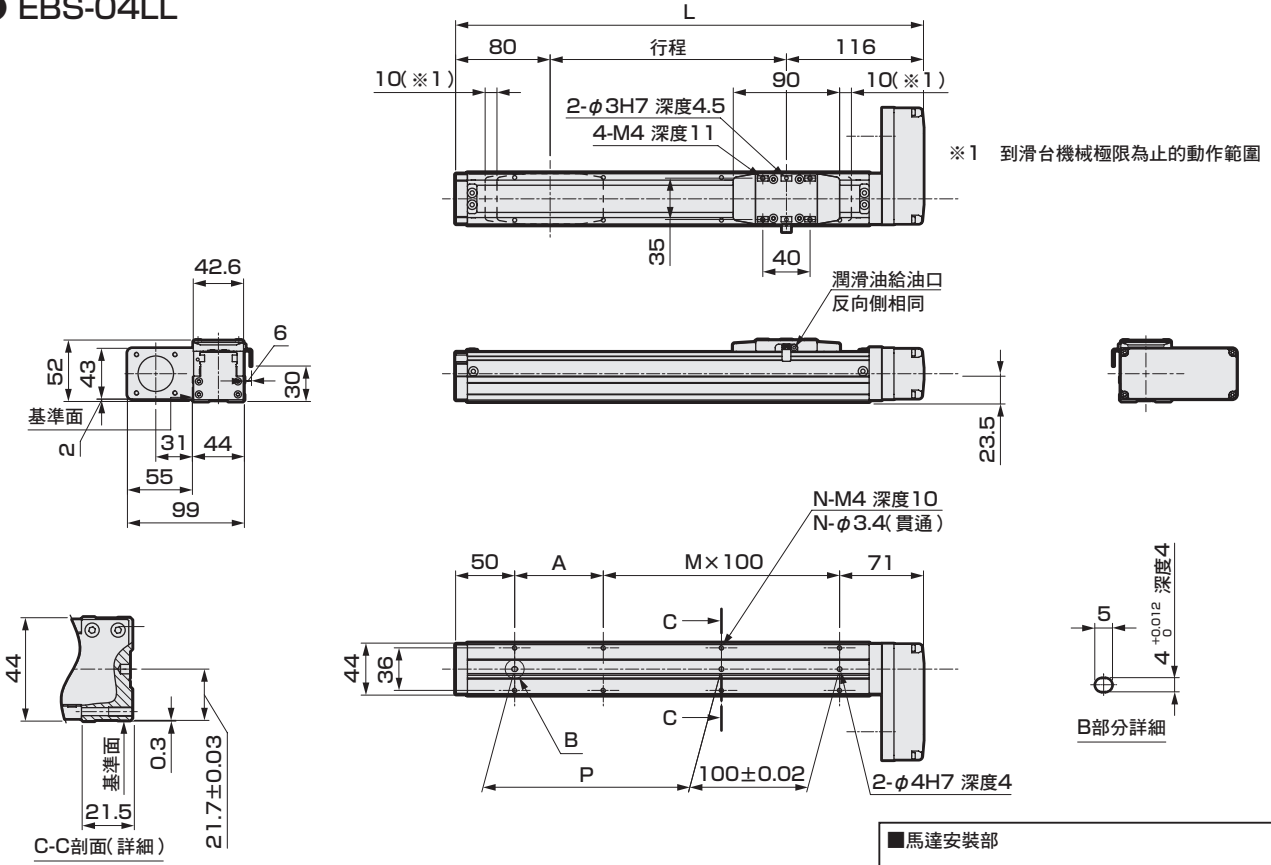
【原點感測器、極限感測器】

感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

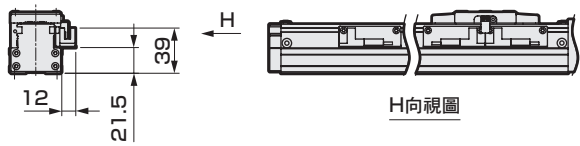
※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBS-04LL



■原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

■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

行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500
L	246	296	346	396	446	496	546	596	646	696
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475
重量 (kg)	1.0	1.2	1.4	1.7	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.7

添附品一覽

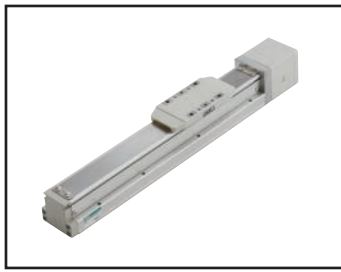
【馬達安裝用零件】

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
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格） 滑塊型

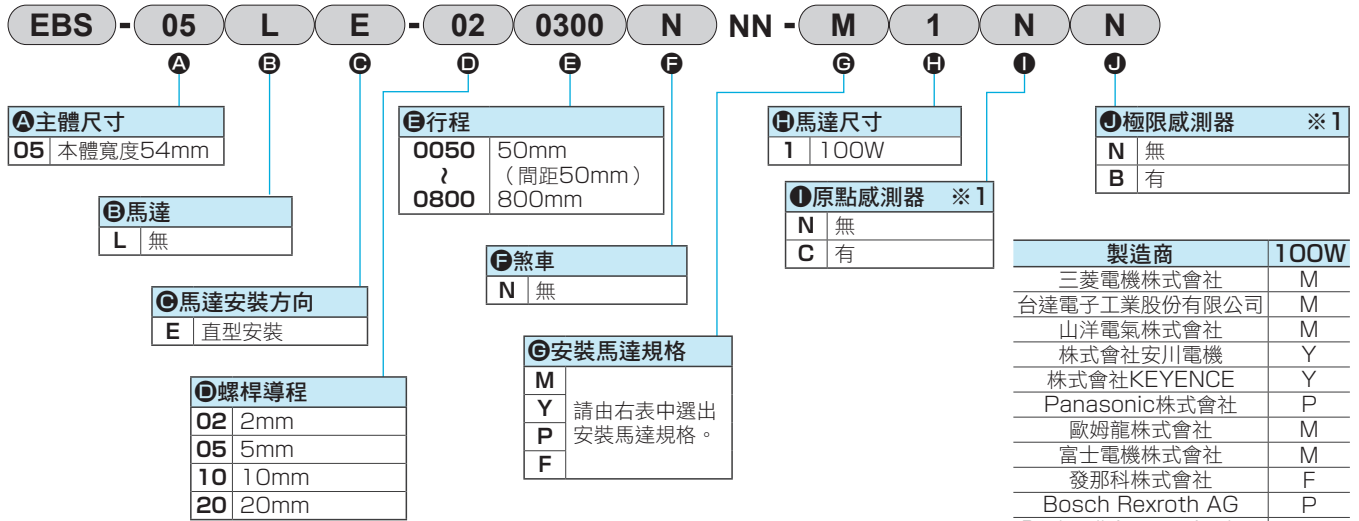
EBS-05LE

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7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	50~800				
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				
靜態容許負載 N	1168				
靜態容許力矩 N·m	MP: 103 MY: 103 MR: 144				
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				

※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)

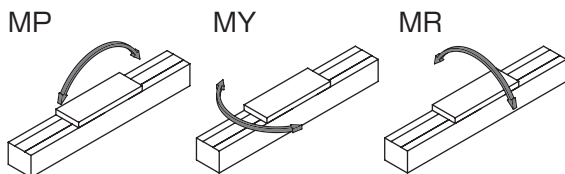
螺桿導程 \ 行程	50~600	650	700	750	800
2	100	90	80	70	60
5	250	225	200	175	150
10	500	450	400	350	300
20	1000	900	800	700	600

※ 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。

容許負載力臂長度

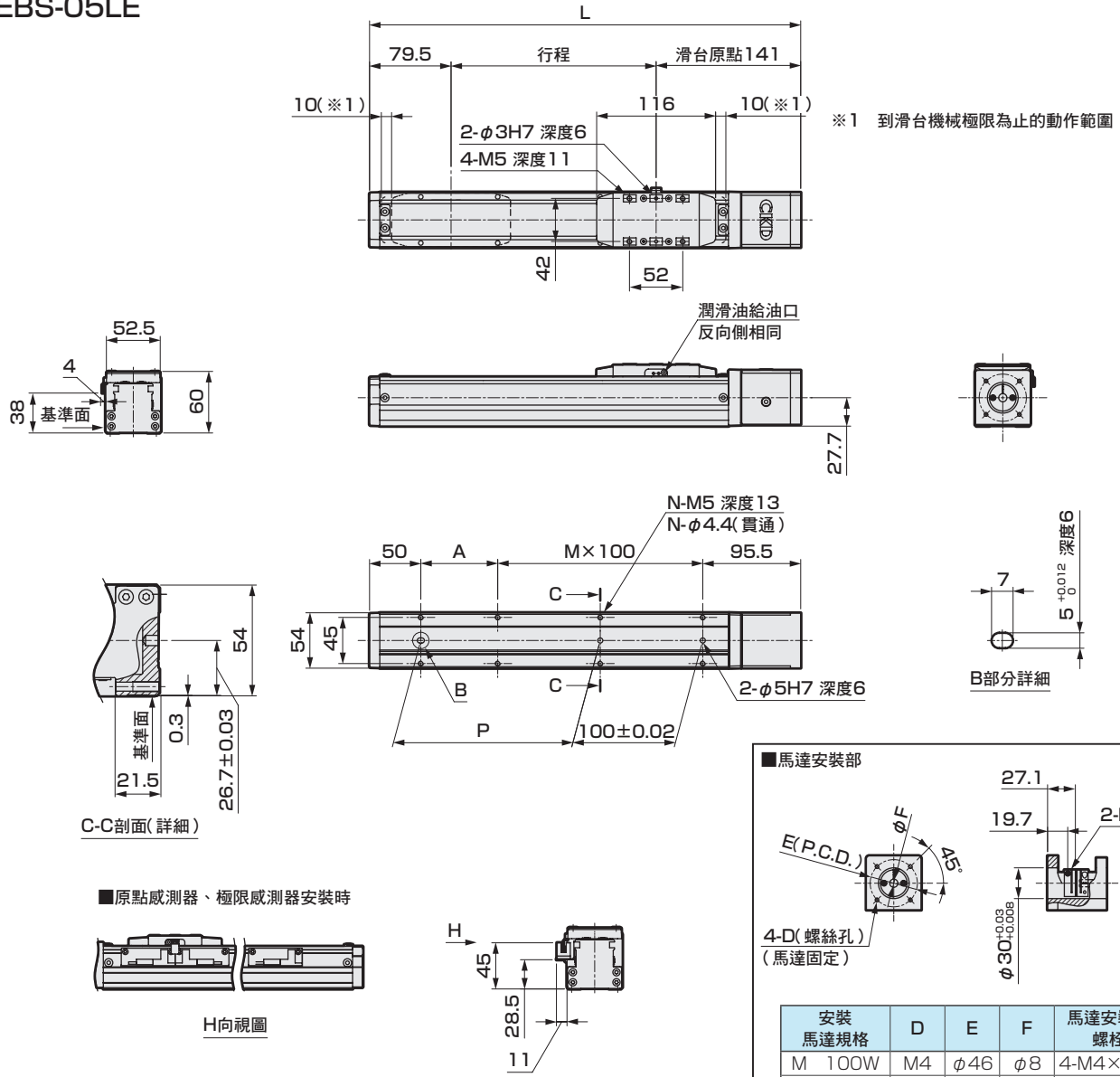
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向



外形尺寸圖 馬達直型安裝

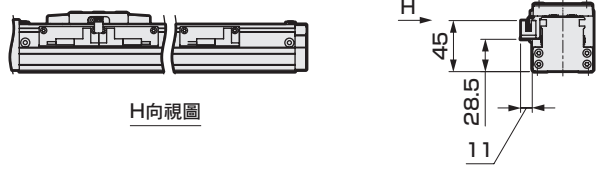
● EBS-05LE



■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺絲
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

■原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

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	270.5	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
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 (kg)	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.2	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

添附品一覽

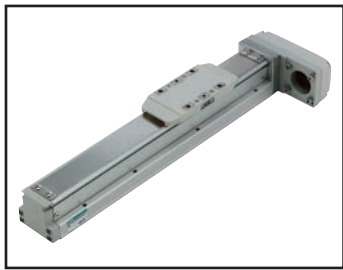
【馬達安裝用零件】

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】

製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格） 滑塊型 EBS-05L ※

馬達折返安裝型
● 伺服馬達尺寸：100W



型號標示方法

EBS - 05 L R - 02 0300 N NN - M 1 N N

A 主體尺寸 05 本體寬度54mm	B 行程 0050 50mm (間距50mm) 0800 800mm	H 馬達尺寸 1 100W	J 極限感測器 ※1 N 無 B 有
B 馬達 L 無	F 煞車 N 無	I 原點感測器 ※1 N 無 C 有	
C 馬達安裝方向 R 右折安裝 D 下折安裝 L 左折安裝	G 安裝馬達規格 M Y 請由右表中選出安裝馬達規格。 P F		製造商 100W 三菱電機株式會社 M 台達電子工業股份有限公司 M 山洋電氣株式會社 M 株式會社安川電機 Y 株式會社KEYENCE Y Panasonic株式會社 P 歐姆龍株式會社 M 富士電機株式會社 M 發那科株式會社 F Bosch Rexroth AG P Rockwell Automation,Inc. M SIEMENS AG M
D 螺桿導程 02 2mm 05 5mm 10 10mm 20 20mm			

※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7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	50~800				
螺桿導程	2	5	10	20	
最大可搬運重量 kg	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				
靜態容許負載 N	1168				
靜態容許力矩 N·m	MP: 103 MY: 103 MR: 144				
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				

※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)

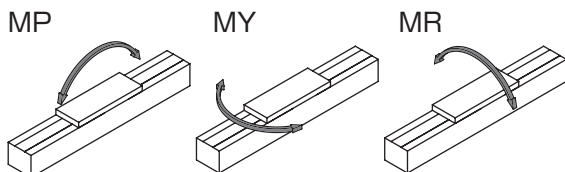
行程 \ 導程	50~600	650	700	750	800
2	100	90	80	70	60
5	250	225	200	175	150
10	500	450	400	350	300
20	1000	900	800	700	600

※ 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。

容許負載力臂長度

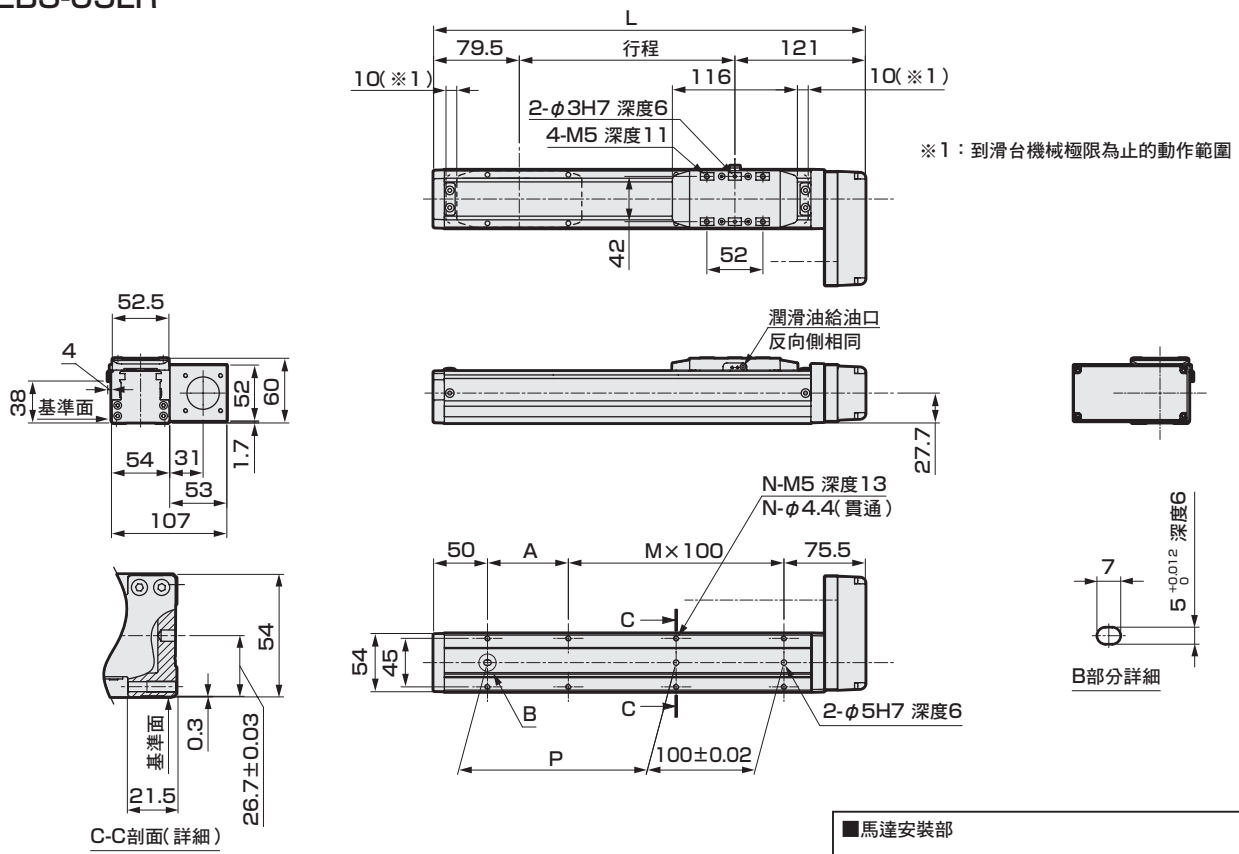
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向

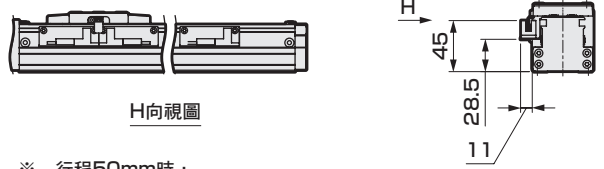


外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBS-05LR



■原點感測器、極限感測器安裝時



■馬達安裝部

4-D(螺絲孔)
(馬達固定)

E(P.C.D.) 45° 4.5 φ 27.5 φ30^{+0.05/0.01}

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	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 (kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

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】

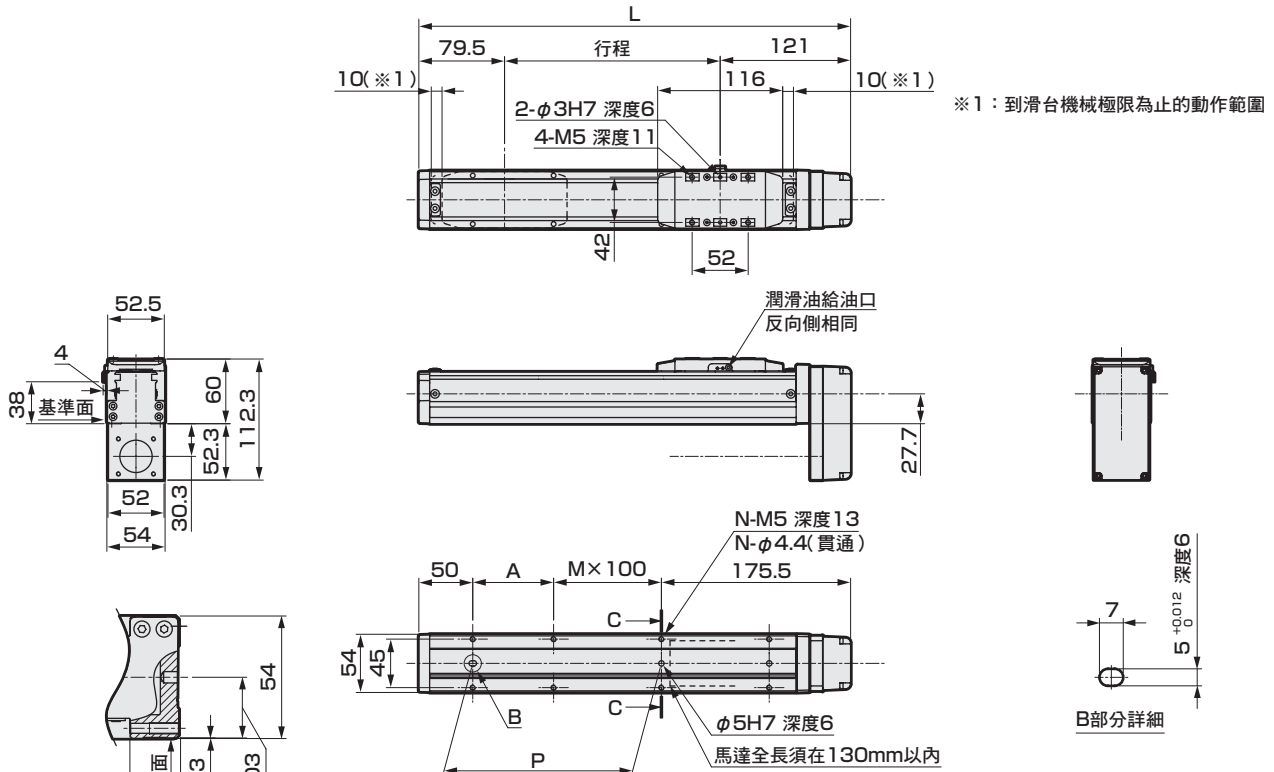
感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

EBS-05L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

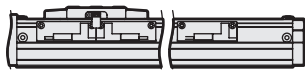
● EBS-05LD



※1：到滑台機械極限為止的動作範圍

C-C剖面(詳細)

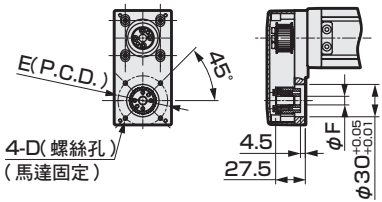
■原點感測器、極限感測器安裝時



H向視圖

※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

■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	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 (kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

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

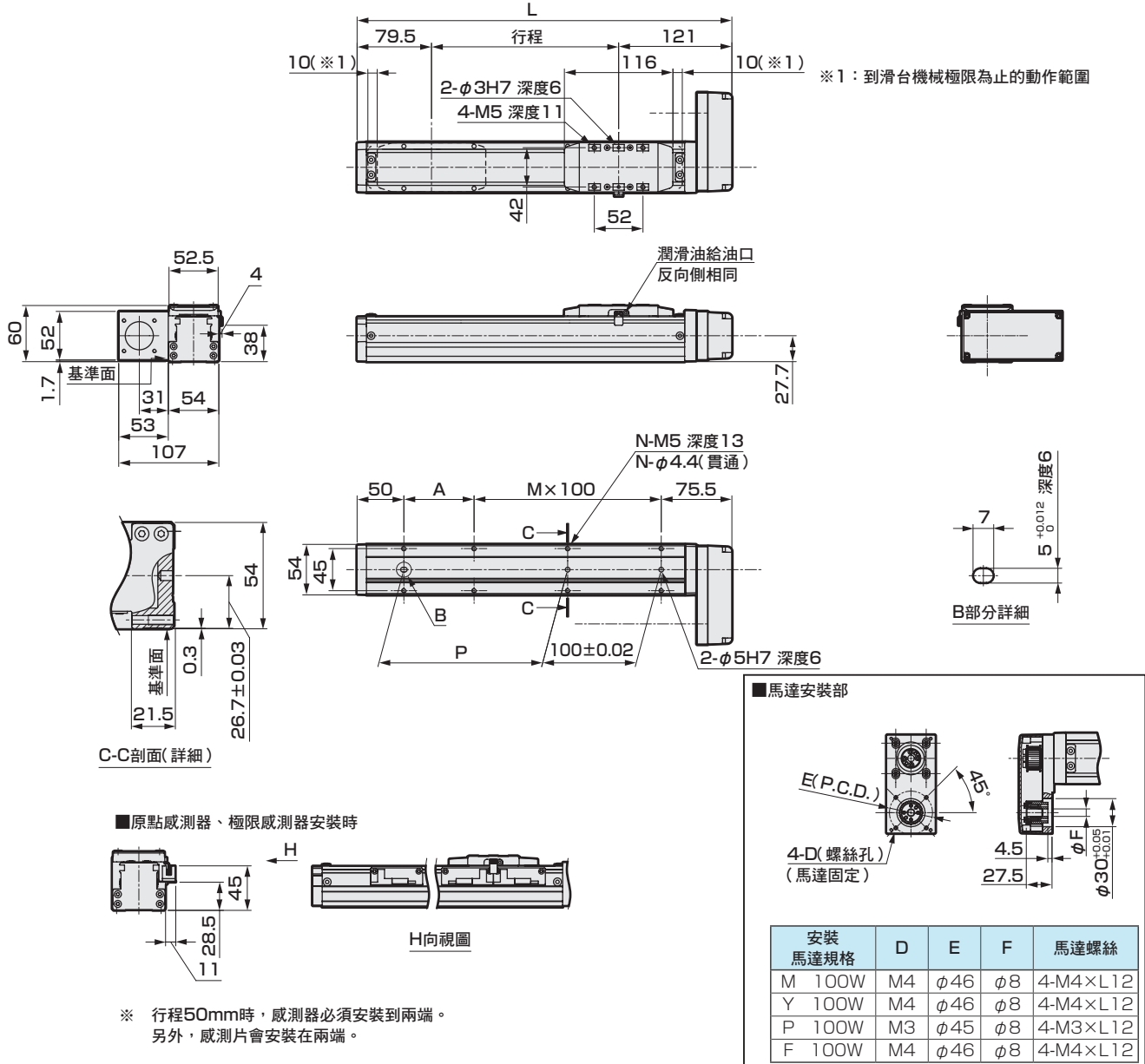
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBS-05LL



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	250.5	300.5	350.5	400.5	450.5	500.5	550.5	600.5	650.5	700.5	750.5	800.5	850.5	900.5	950.5	1000.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20
P	25	75	125	175	225	275	325	375	425	475	525	575	625	675	725	775
重量 (kg)	1.8	2.0	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7	2.8	3.0	3.1	3.3	3.4	3.5	3.7	3.8	4.0

添附品一覽

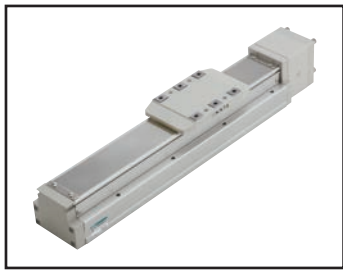
【折返型】

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	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
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格） 滑塊型

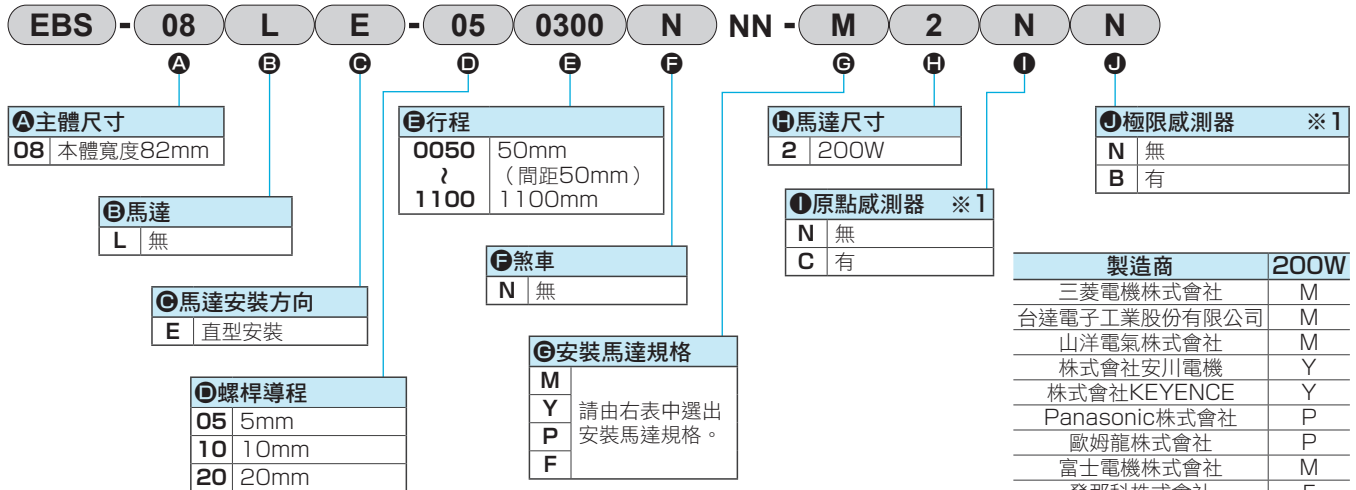
EBS-08LE

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7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	50~1100		
螺桿導程 mm	5	10	20
最大可搬運重量 kg ※1	水平	50	30
	垂直	15	8
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		
靜態容許負載 N	2781		
靜態容許力矩 N·m	MP : 203 MY : 203 MR : 336		
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		

※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

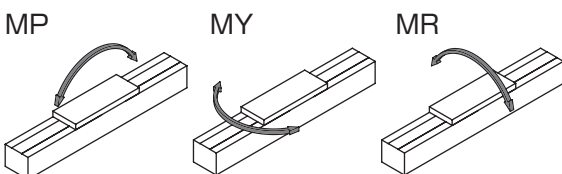
		(mm/s)								
螺桿導程	行程	50~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
	5	250	225	200	175	150	125	100	75	50
	10	500	450	400	350	300	250	200	150	100
	20	1000	900	800	700	600	500	400	300	200

※ 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。

容許負載力臂長度

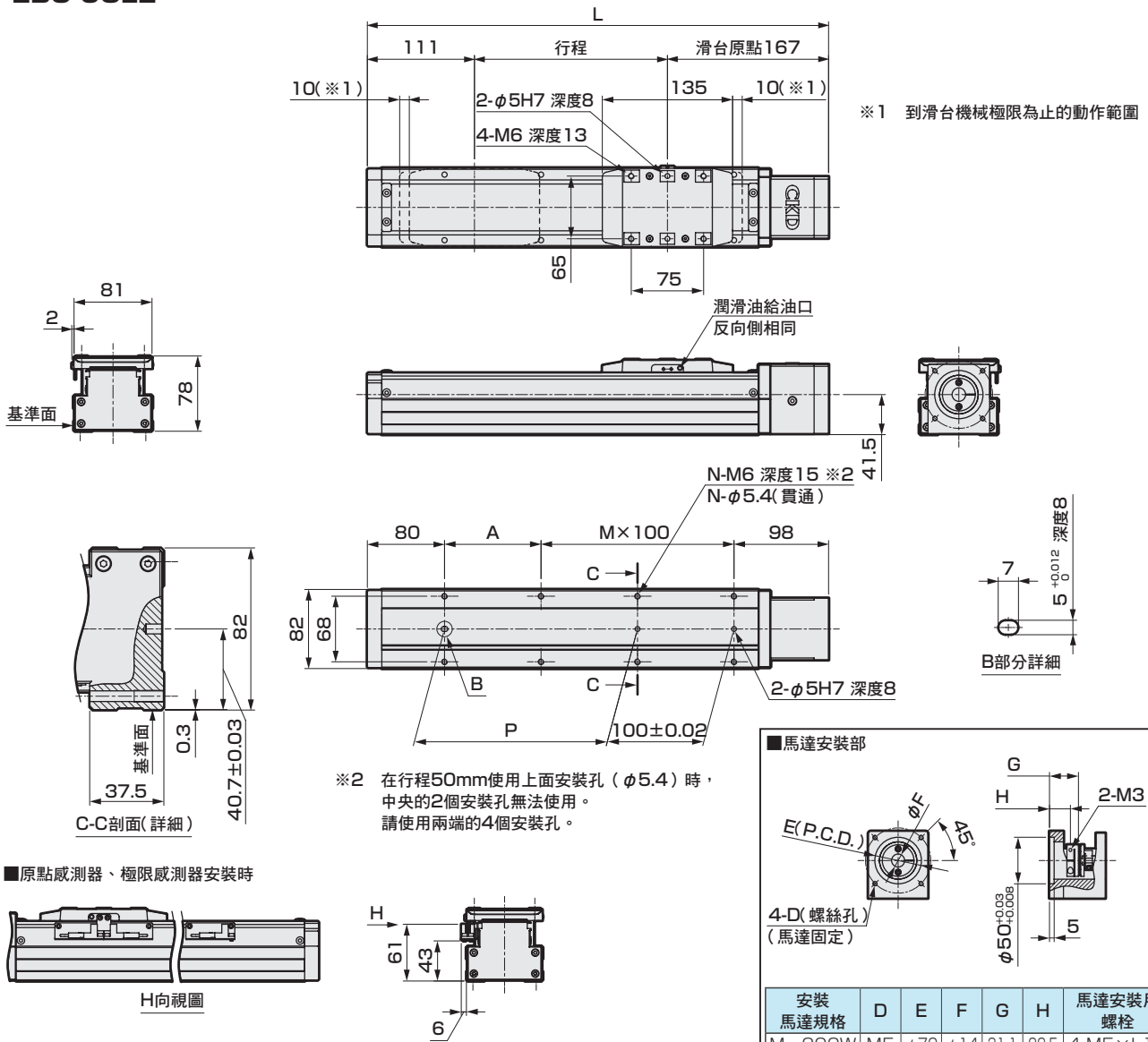
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向

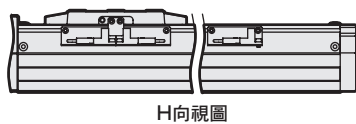


外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBS-08LE



■原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時, 感測器必須安裝到兩端。另外, 感測片會安裝在兩端。

行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	328	378	428	478	528	578	628	678	728	778	828	878	928	978	1028	1078	1128	1178	1228	1278	1328	1378
A	50	100	50	100	50	100	50	100	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	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 (kg)	4.3	4.6	4.9	5.2	5.6	5.9	6.2	6.6	6.9	7.2	7.5	7.9	8.2	8.5	8.8	9.2	9.5	9.8	10.2	10.5	10.8	11.1

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
F		M5	4

【原點感測器、極限感測器】

製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格, 請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格） 滑塊型

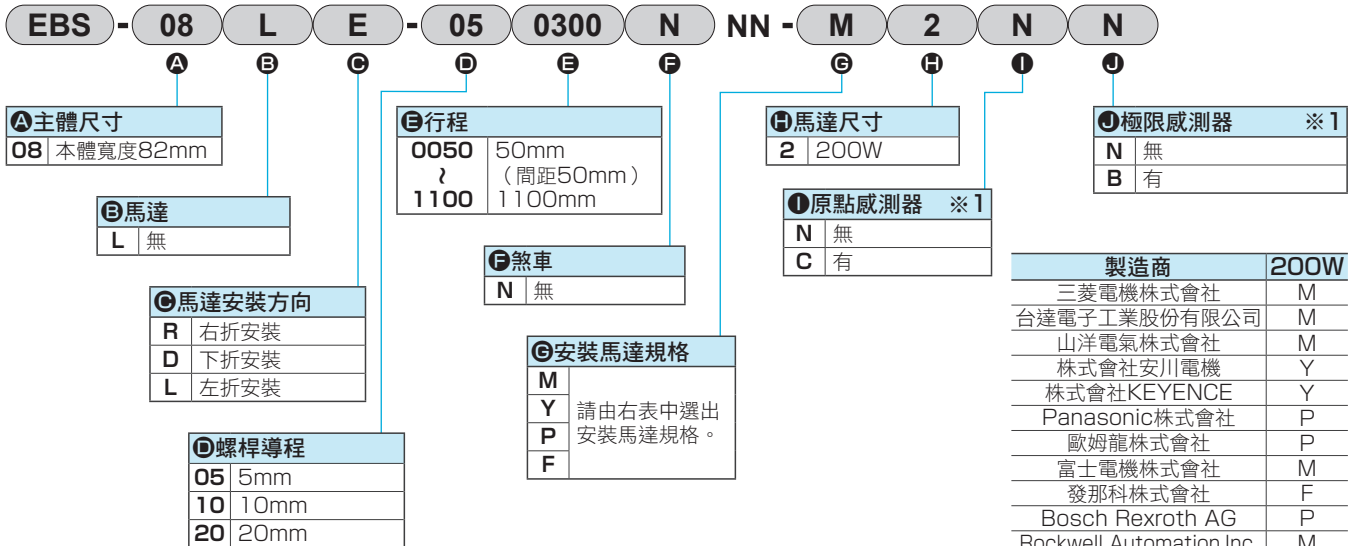
EBS-08L

馬達折返安裝型

● 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7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	50~1100		
螺桿導程	5	10	20
最大可搬運重量 kg	水平	50	30
	垂直	15	8
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		
靜態容許負載 N	2781		
靜態容許力矩 N·m	MP : 203 MY : 203 MR : 336		
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		

※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

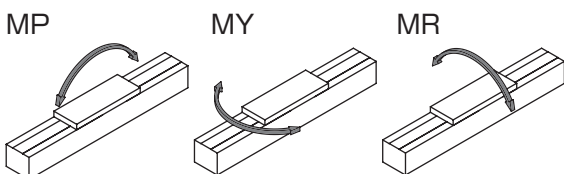
導程	行程	(mm/s)								
		50~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
5		250	225	200	175	150	125	100	75	50
10		500	450	400	350	300	250	200	150	100
20		1000	900	800	700	600	500	400	300	200

※ 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。

容許負載力臂長度

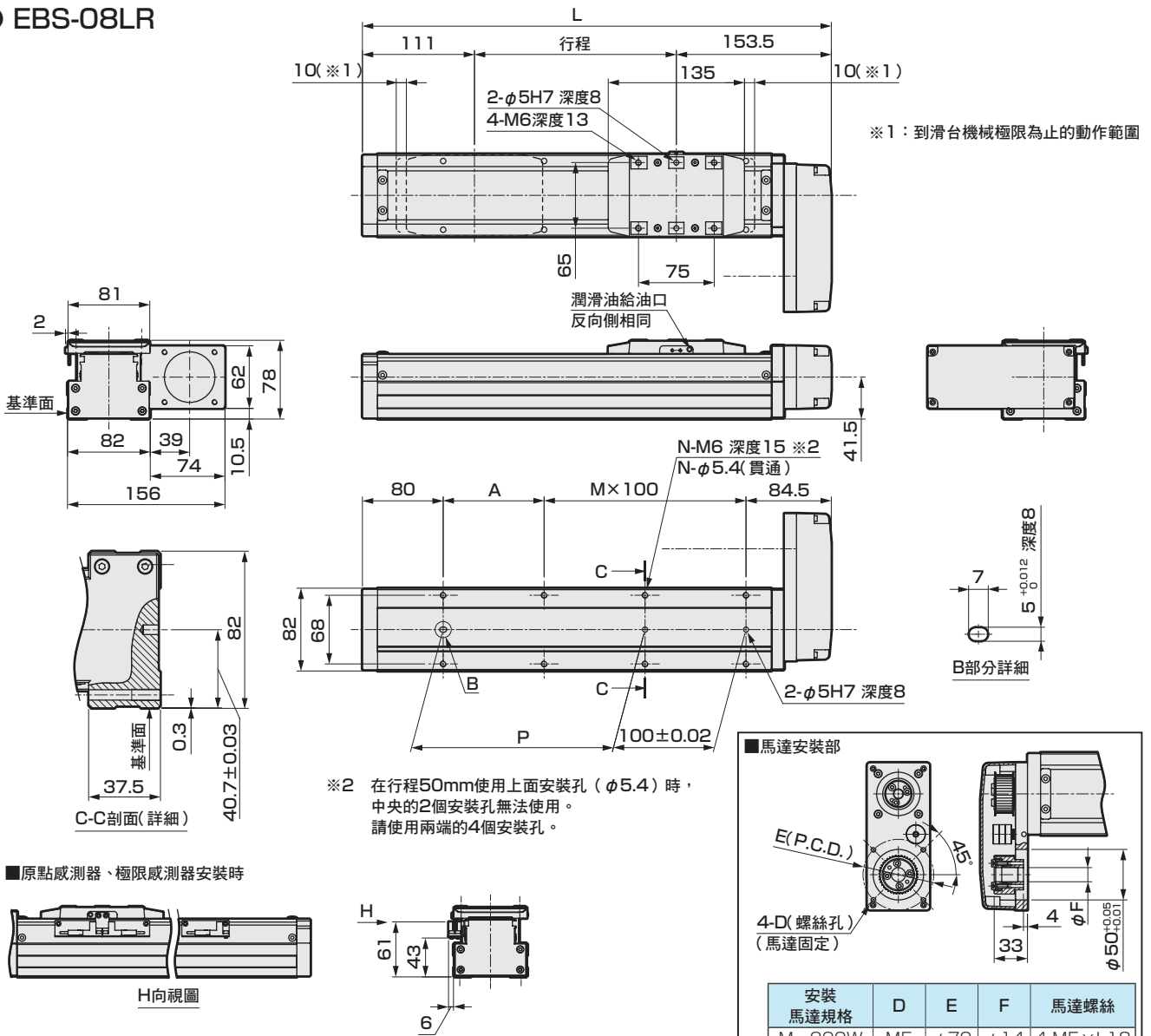
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向



外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBS-08LR



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。另外，感測片會安裝在兩端。

行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	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	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 (kg)	4.5	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.4	10.7	11.0	11.3

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
F		M5	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

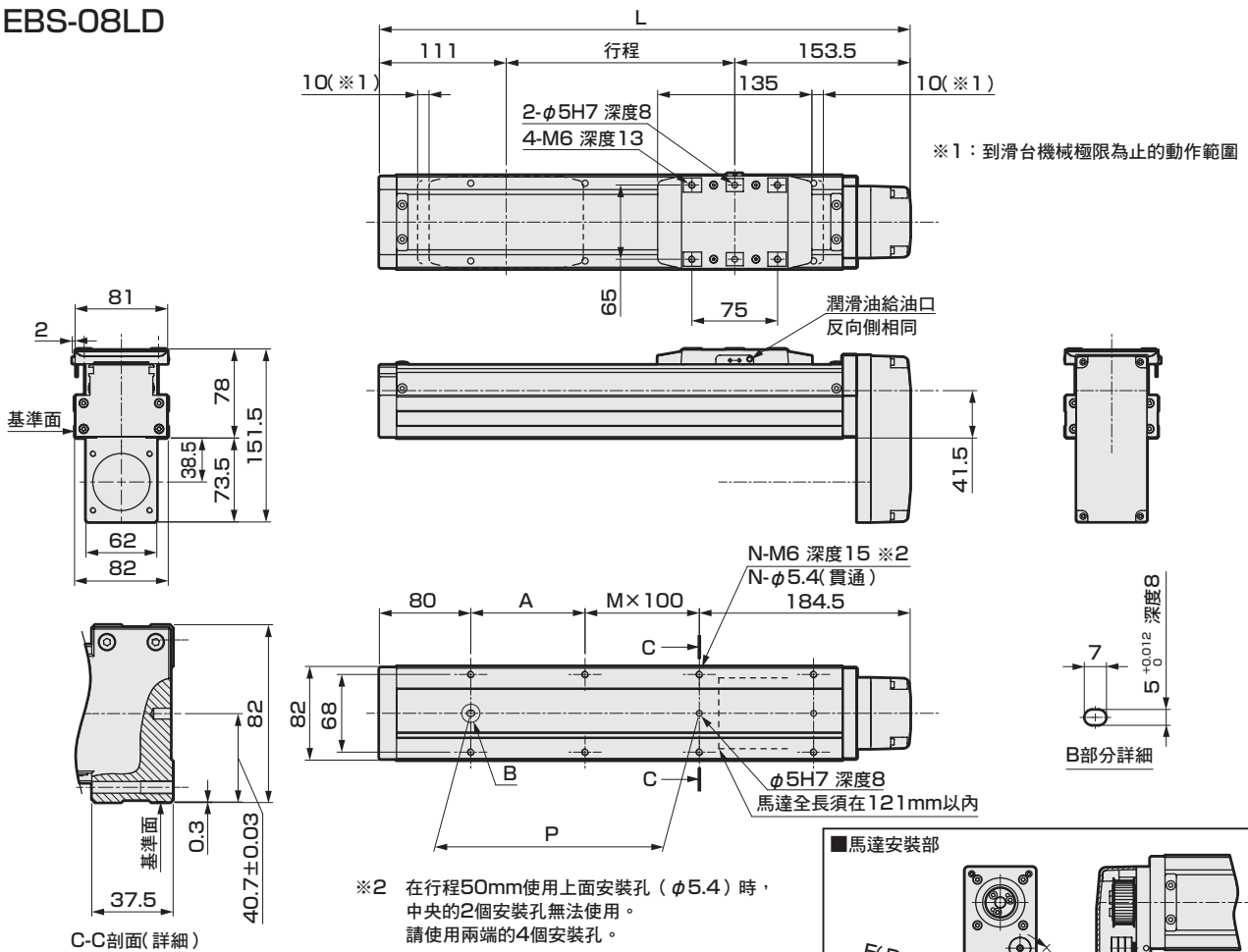
感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

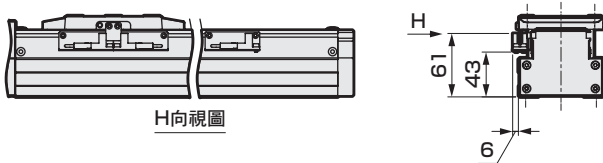
EBS-08L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

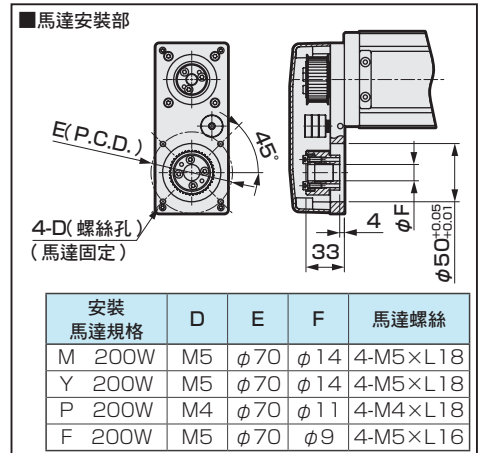
● EBS-08LD



■ 原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。



行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	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	7	7	8	8	9	9	10	10
N	4	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 (kg)	4.5	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.4	10.7	11.0	11.3

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
F		M5	4

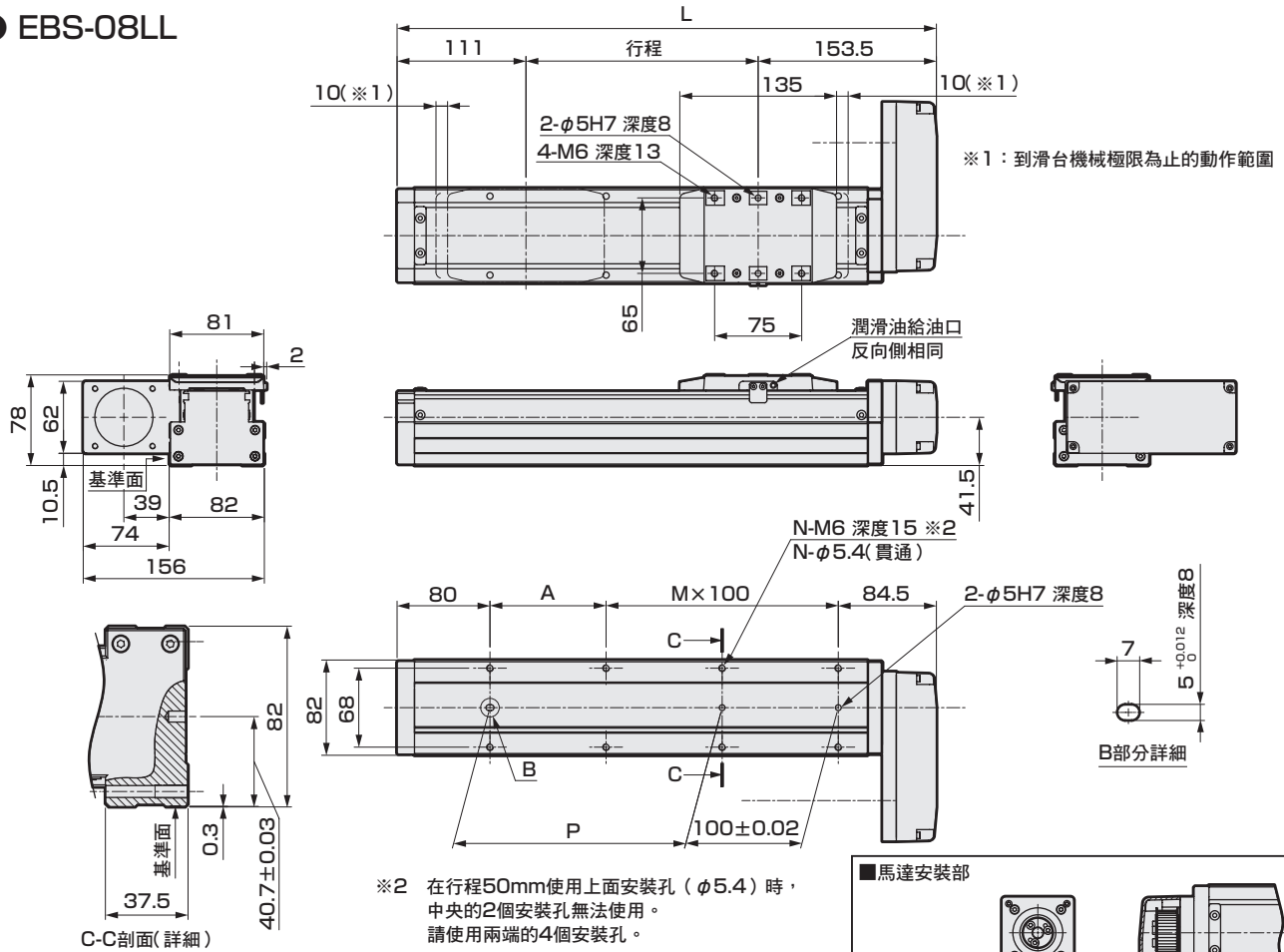
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

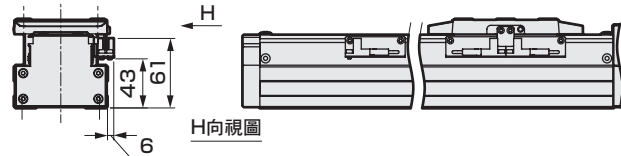
※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBS-08LL



■原點感測器、極限感測器安裝時



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

■馬達安裝部

E(P.C.D.) 45° 4 D 33 40±0.01 50±0.01

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	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
L	314.5	364.5	414.5	464.5	514.5	564.5	614.5	664.5	714.5	764.5	814.5	864.5	914.5	964.5	1014.5	1064.5	1114.5	1164.5	1214.5	1264.5	1314.5	1364.5
A	50	100	50	100	50	100	50	100	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	8	8	9	9	10	10	11	11
N	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26
P	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100
重量 (kg)	4.5	4.8	5.1	5.4	5.8	6.1	6.4	6.8	7.1	7.4	7.7	8.1	8.4	8.7	9.0	9.4	9.7	10.0	10.4	10.7	11.0	11.3

添附品一覽

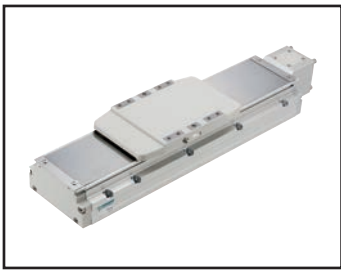
【折返型】

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
F		M5	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
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格） 滑塊型

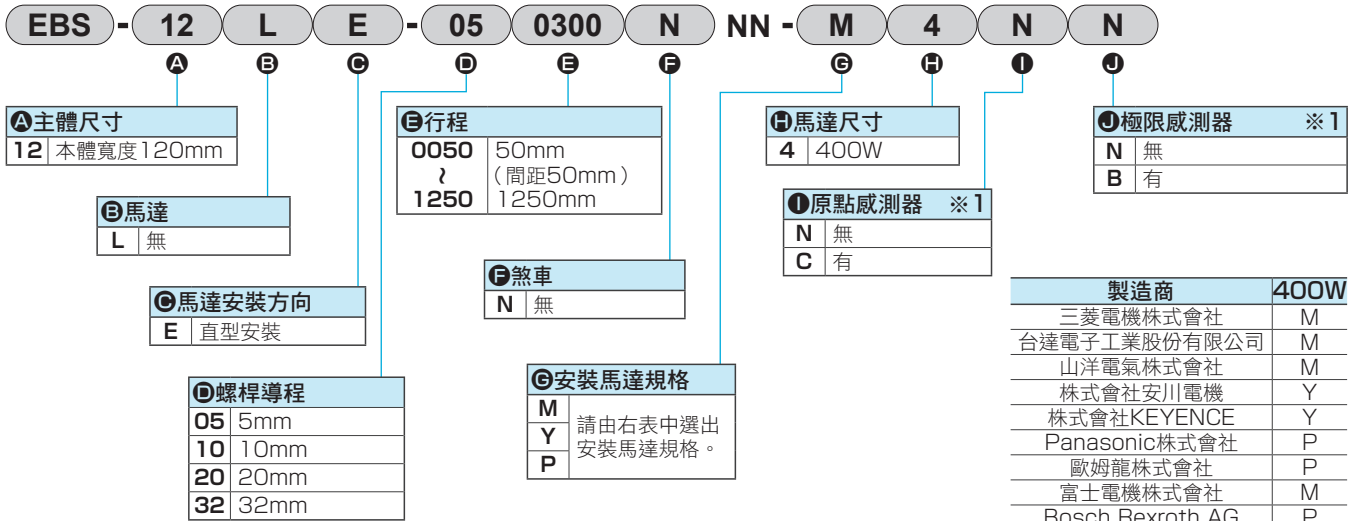
EBS-12LE

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7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	50~1250			
螺桿導程	mm	5	10	20	32
最大可搬運重量 kg ※1	水平	110	88	40	30
	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			
靜態容許負載	N	8310			
靜態容許力矩	N·m	MP: 606 MY: 606 MR: 1168			
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			

※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)

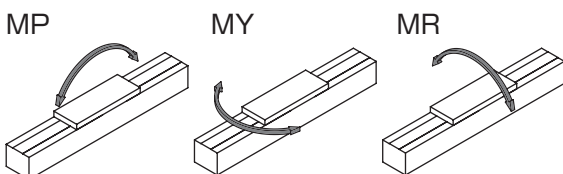
螺桿導程 \ 行程	50~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
5	250	225	200	175	150	140	130	120	110	100	90	80
10	500	450	400	350	325	300	275	250	225	200	175	150
20	1000	1000	900	800	700	650	600	550	500	450	400	350
32	1600	1450	1300	1150	1050	950	850	750	650	550	450	350

※ 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。

容許負載力臂長度

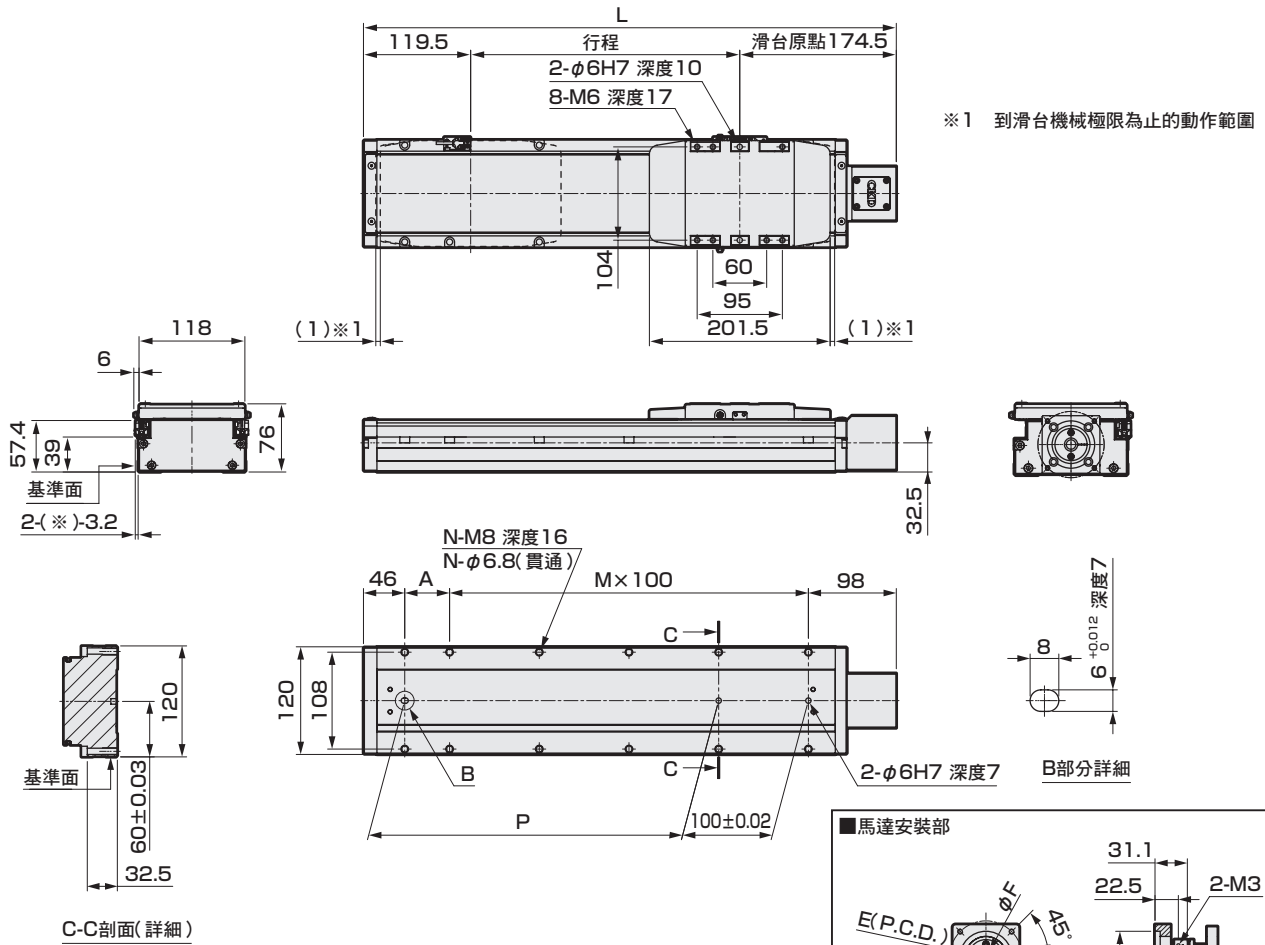
※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向



外形尺寸圖 馬達直型安裝

● EBS-12LE



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺栓
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	0850	0900	0950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	344	394	444	494	544	594	644	694	744	794	844	894	944	994	1044	1094	1144	1194	1244	1294	1344	1394	1444	1494	1544
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
重量 (kg)	5.1	5.4	5.8	6.1	6.5	6.8	7.2	7.5	7.9	8.2	8.6	8.9	9.3	9.6	10.0	10.3	10.7	11.0	11.4	11.7	12.1	12.4	12.8	13.1	13.5

添附品一覽

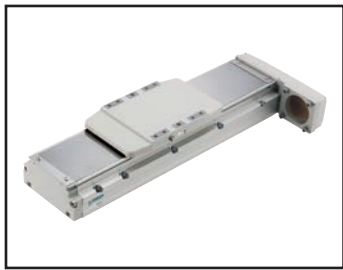
【馬達安裝用零件】

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
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。



電動缸（無馬達規格）滑塊型

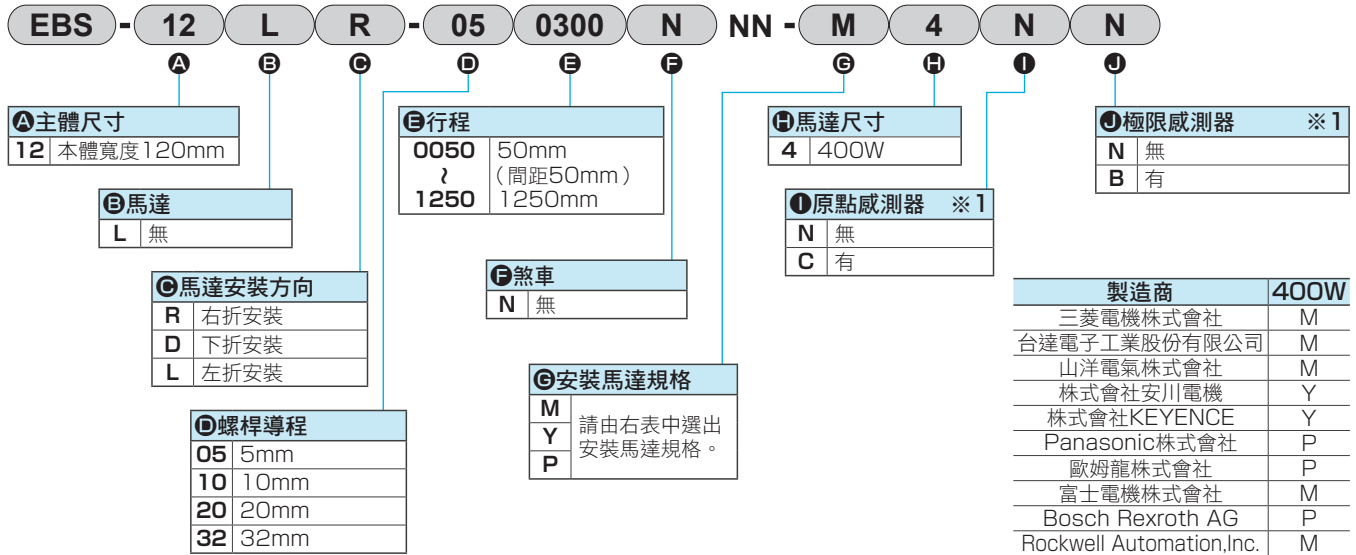
EBS-12L

馬達折返安裝型

● 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7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	50~1250				
螺桿導程	mm	5	10	20	32
最大可搬運重量 kg ※1	水平	110	88	40	30
	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			
靜態容許負載	N	8310			
靜態容許力矩	N·m	MP: 606 MY: 606 MR: 1168			
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、爆炸性氣體或粉塵			

※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)

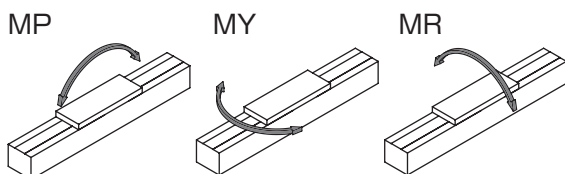
螺桿導程	行程	50~700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
		5	250	225	200	175	150	140	130	120	110	100	90
10	500	450	400	350	325	300	275	250	225	200	175	150	
20	1000	1000	900	800	700	650	600	550	500	450	400	350	
32	1600	1450	1300	1150	1050	950	850	750	650	550	450	350	

※ 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。

容許負載力臂長度

※ 有關詳細資訊，請參考第34頁。

力矩方向



EBS-12L※

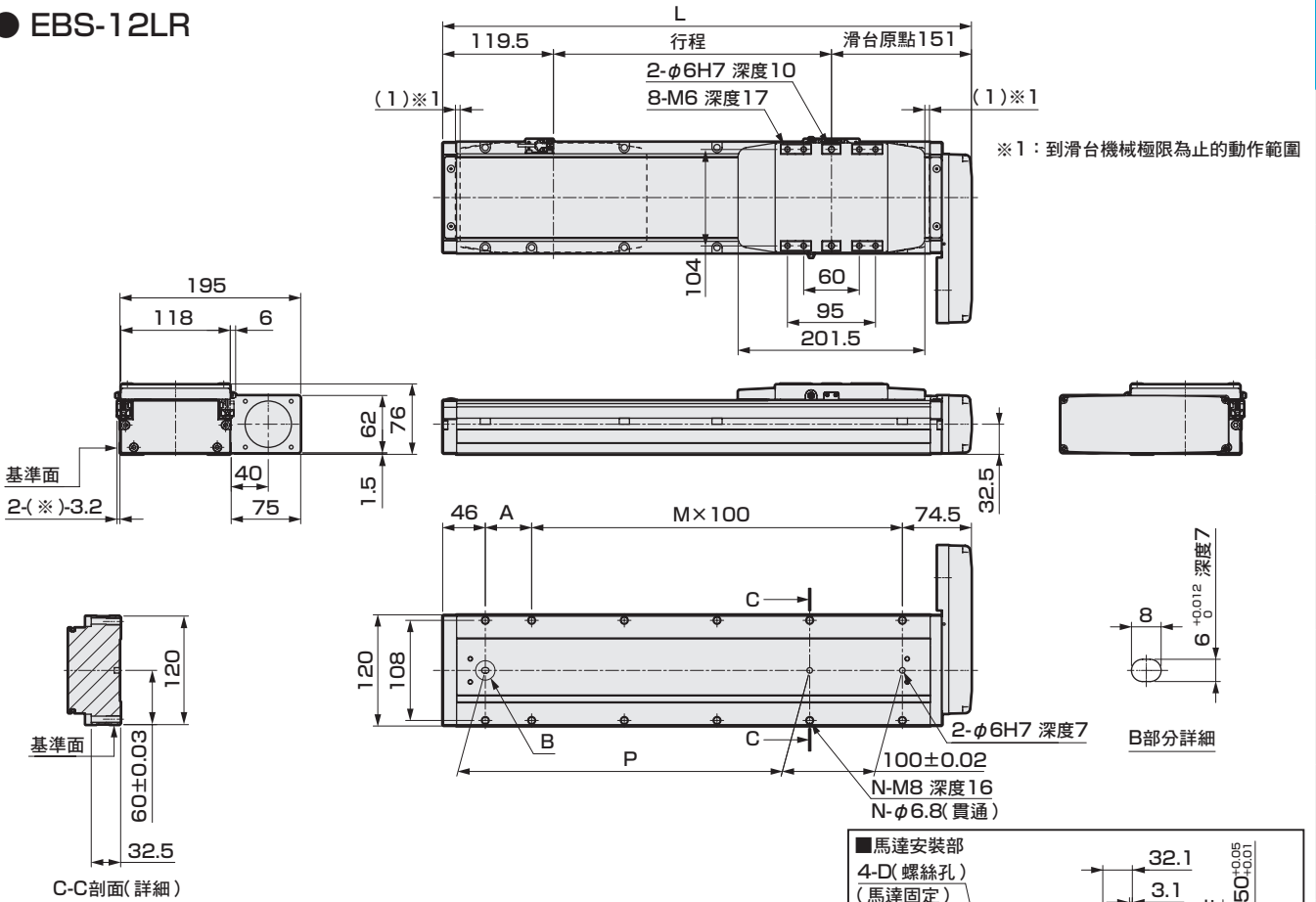
外形尺寸圖、添附品一覽

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

適用於何服馬達
適用於步進馬達
使用
注意事項

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBS-12LR



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

■馬達安裝部
4-D(螺絲孔)
(馬達固定)

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	0850	0900	0950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	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	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
重量 (kg)	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	12.6	13.0	13.3	13.7

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】

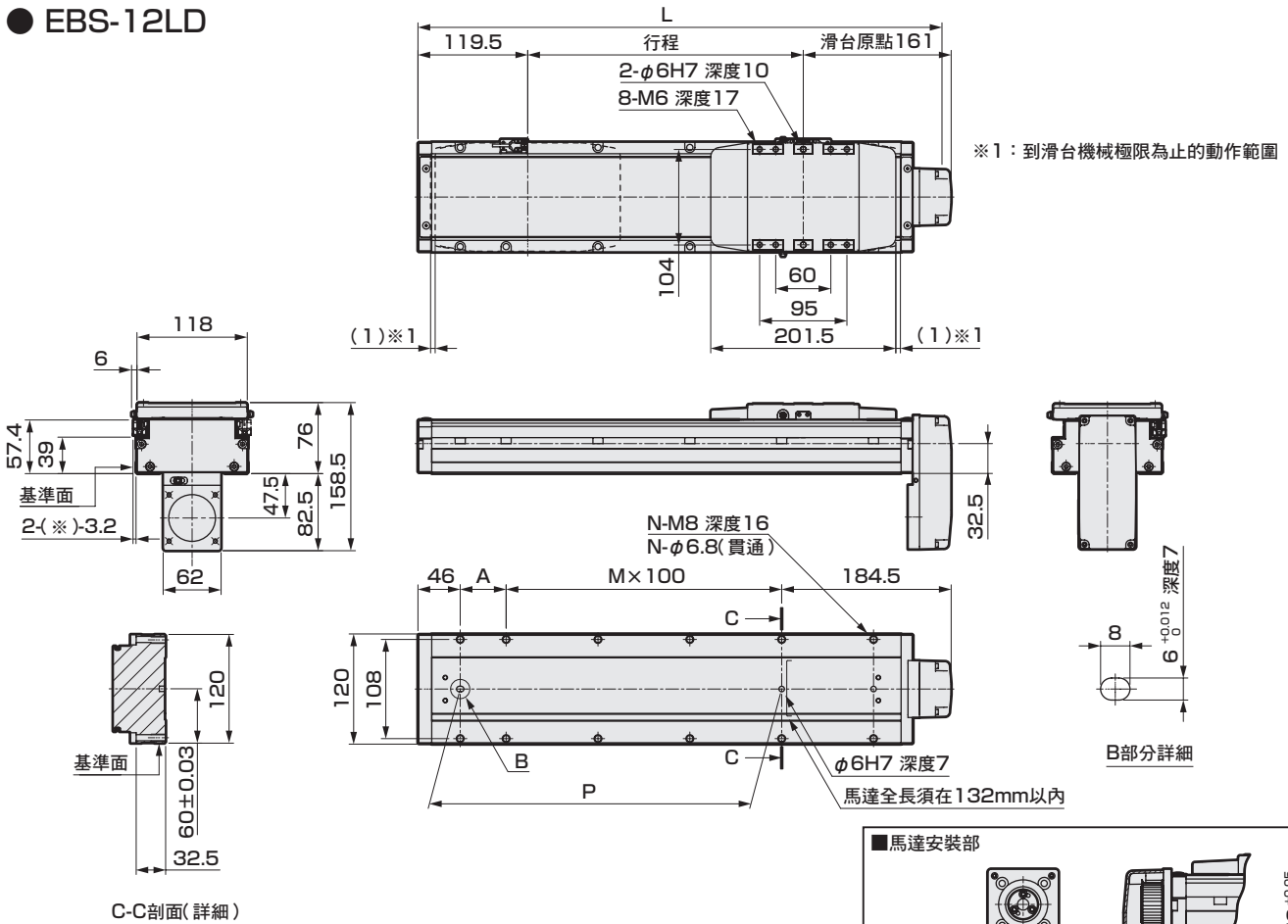
感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

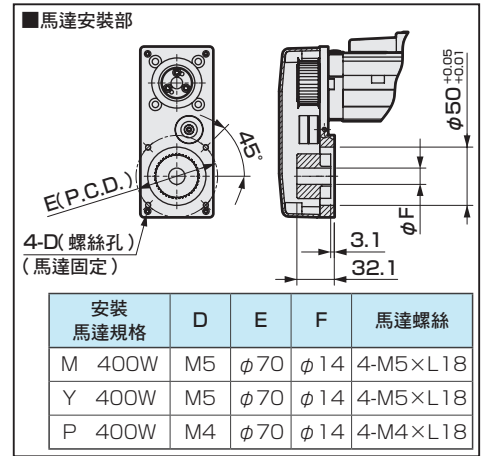
EBS-12L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBS-12LD



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。



行程記號	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700	0750	0800	0850	0900	0950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	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	1130.5	1180.5	1230.5	1280.5	1330.5	1380.5	1430.5	1480.5	1530.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12
N	4	6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
重量 (kg)	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.5	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	13.0	13.3	13.7

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

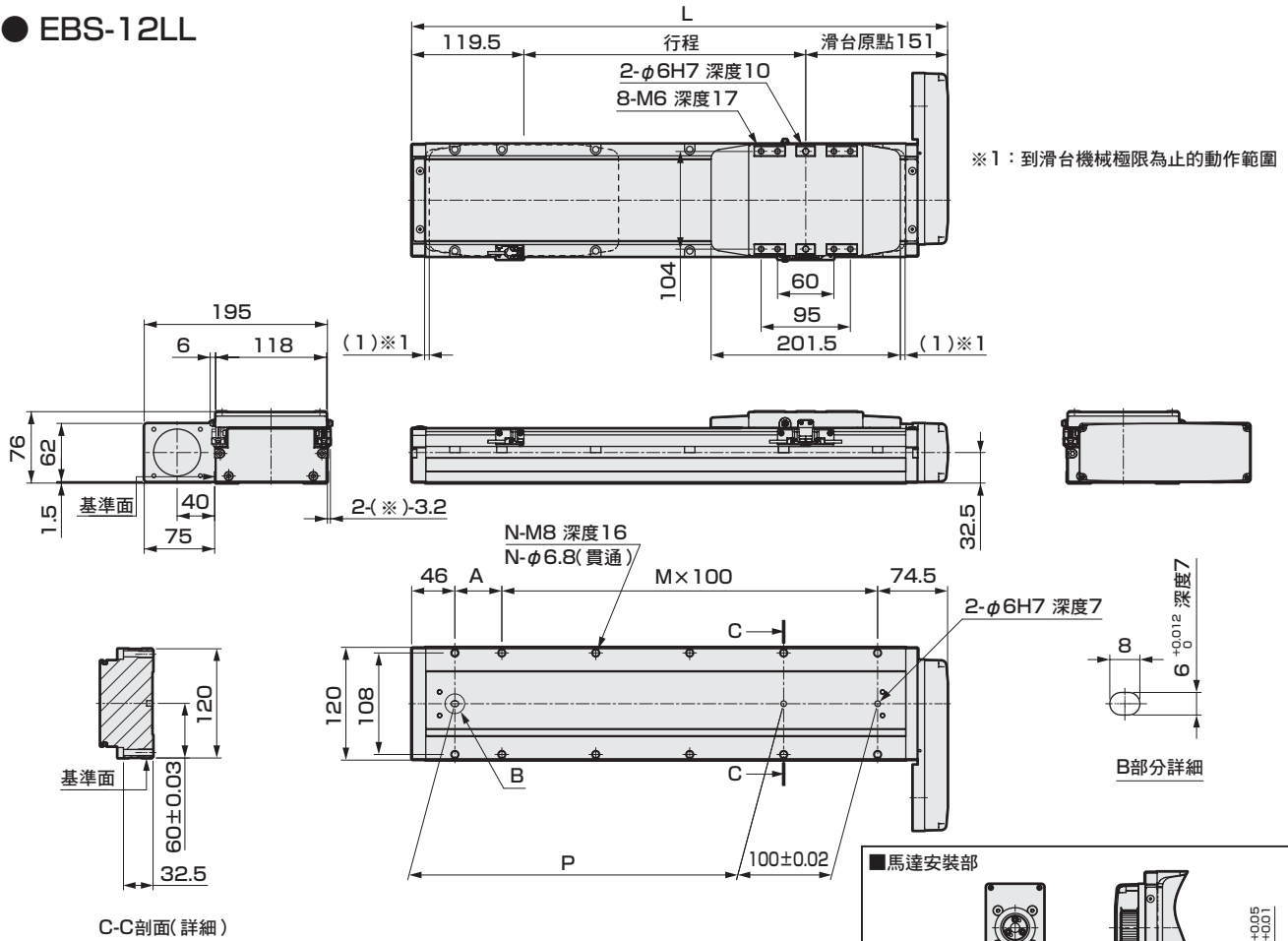
【原點感測器、極限感測器選擇時】

感測器		
製造商	型式	添附數量
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBS-12LL



※ 行程50mm時，感測器必須安裝到兩端。
另外，感測片會安裝在兩端。

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	0850	0900	0950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
行程 (mm)	50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250
L	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	1120.5	1170.5	1220.5	1270.5	1320.5	1370.5	1420.5	1470.5	1520.5
A	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7	8	8	9	9	10	10	11	11	12	12	13	13
N	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18	20	20	22	22	24	24	26	26	28	28	30	30
P	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	750	800	850	900	950	1000	1050	1100	1150	1200	1250	1300
重量 (kg)	5.3	5.6	6.0	6.3	6.7	7.0	7.4	7.7	8.1	8.4	8.8	9.1	9.5	9.8	10.2	10.9	11.2	11.6	11.9	12.3	12.6	12.6	13.0	13.3	13.7

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
歐姆龍	EE-SX674	3

※ 關於感測器的規格，請參考第42頁。

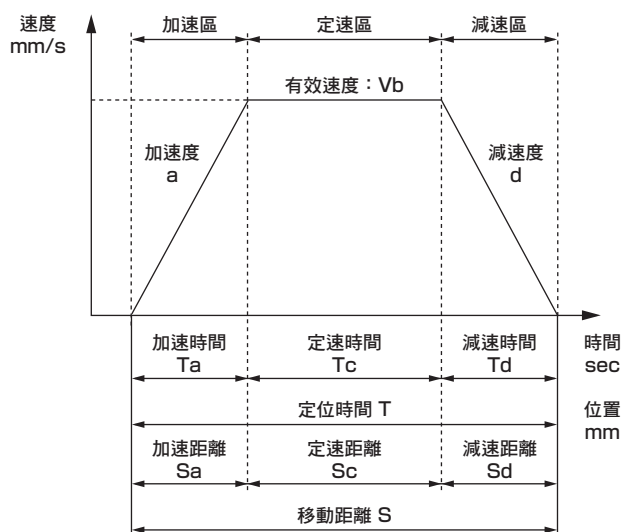
機種選定

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4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。
- ※ $1G \doteq 9.8m/s^2$ 。

STEP3 確認容許負載力臂長度

請確認動作時負載的負載力臂長度在容許負載力臂長度（第34頁～第39頁）的範圍內。

關於選定的詳細資訊，請洽詢本公司業務承辦人。

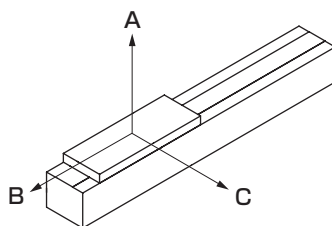
MEMO

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

使用
注意事項

容許負載力臂長度 (EBS系列)

【水平設置時】



【容許負載力臂長度】

●EBS-04

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm		
				A	B	C
直型、 折返	0.3	6	5	800	160	225
			10	570	70	100
			20	250	30	40
		12	4	800	180	210
			8	380	80	100
			12	230	50	60
	0.5	6	5	800	160	220
			10	400	70	100
			15	240	40	60
		12	4	580	180	200
			8	260	80	90
			12	150	50	50
	1	6	5	520	160	210
			10	240	70	90
			15	140	40	50
		12	4	350	180	180
			8	150	80	80
			12	80	50	40

- ※ 電動缸的行走壽命以5,000km為限。▲
- ※ 此為負載力臂方向僅有單一方向時的負載。
- ※ 尺寸A、B、C為滑台上面中心算起的尺寸。
- ※ 行程：350mm，馬達轉速：3,000rpm時的值。▲

●EBS-05

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm				
				A	B	C		
直型、 折返	0.3	2	10	1000	160	225		
			20	1000	75	105		
			30	815	45	65		
			5	10	1000	125	170	
				20	500	55	75	
				30	305	35	45	
		10	5	1000	235	285		
			10	580	110	135		
			15	360	70	80		
			20	2.5	1000	400	385	
				5	615	195	180	
				10	265	90	75	
		0.5	2	10	1000	160	225	
				20	890	75	105	
				30	570	45	65	
				5	10	765	125	165
					20	345	55	75
					30	205	35	45
	10		5	875	235	280		
			10	405	110	125		
			15	245	70	75		
			20	2.5	925	400	365	
				5	425	195	165	
				10	180	90	70	
	1		2	10	1000	160	220	
				20	545	75	100	
				30	340	45	60	
				5	10	465	125	160
					20	200	55	70
					30	115	35	40
		10	5	535	235	255		
			10	240	110	115		
			15	140	70	65		
			20	2.5	565	400	315	
				5	250	190	140	
				10	95	85	55	

容許負載力臂長度 (EBS系列)

●EBS-08

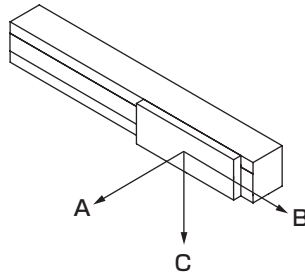
馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm			
				A	B	C	
直型、 折返	0.3	5	10	1000	400	620	
			25	1000	150	235	
			50	560	65	105	
		10	10	1000	360	480	
			20	840	170	230	
			30	530	110	140	
		20	2.5	1000	1000	1000	
			5	1000	610	670	
			10	950	295	315	
		0.5	5	10	1000	400	620
				25	920	150	235
				50	420	65	105
	10		10	1000	360	480	
			20	625	170	225	
			30	390	110	140	
	20		2.5	1000	1000	1000	
			5	1000	610	620	
			10	670	295	290	
	1		5	10	1000	400	600
				25	565	150	220
				50	250	65	95
		10	10	820	360	435	
			20	380	170	200	
			30	230	110	120	
20		2.5	1000	1000	1000		
		5	870	610	520		
		10	400	295	240		

●EBS-12

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm			
				A	B	C	
直型、 折返	0.3	5	30	1800	445	730	
			60	1800	215	350	
			100	1050	120	200	
		10	30	1800	400	580	
			50	1200	230	335	
			80	730	140	195	
		20	10	1800	1000	1150	
			20	1600	505	560	
			40	775	240	260	
		32	10	1650	700	605	
			20	780	340	280	
			30	485	220	175	
		0.5	5	30	1800	445	720
				60	1300	215	345
				100	755	120	195
			10	30	1450	400	555
				50	865	230	320
				80	510	140	185
			20	10	1800	1000	1050
				20	1150	505	520
				40	540	240	240
			32	10	1400	700	650
				20	670	340	305
				30	420	220	190
	1		5	30	1650	445	690
				60	800	215	330
				100	460	120	185
			10	30	930	400	500
				50	530	230	285
				80	305	140	160
			20	10	1500	1000	915
				20	715	500	435
				40	325	240	195
			32	10	725	700	455
				20	325	335	205
				30	195	215	120

容許負載力臂長度 (EBS系列)

【壁掛設置時】



【容許負載力臂長度】

●EBS-04

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm		
				A	B	C
直型、 折返	0.3	6	5	180	130	800
			10	65	40	470
			15	25	20	240
		12	4	180	150	730
			8	60	50	280
			12	25	20	130
	0.5	6	5	180	130	800
			10	60	40	330
			15	25	20	170
		12	4	170	140	520
			8	60	50	200
			12	25	20	90
	1	6	5	170	130	490
			10	60	40	200
			15	25	20	100
		12	4	150	140	320
			8	50	50	120
			12	20	20	50

- ※ 電動缸的行走壽命以5,000km為限。▲
- ※ 此為負載力臂方向僅有單一方向時的負載。
- ※ 尺寸A、B、C為滑台上面中心算起的尺寸。
- ※ 行程：350mm，馬達轉速：3,000rpm時的值。▲

●EBS-05

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm				
				A	B	C		
直型、 折返	0.3	2	10	175	125	1000		
			20	55	40	1000		
			30	15	10	540		
			5	5	310	230	1000	
				10	125	90	965	
				20	30	20	335	
		10	5	245	200	1000		
			10	90	75	460		
			15	40	30	230		
			20	2.5	350	355	1000	
				5	145	145	500	
				10	45	45	150	
		0.5	2	10	175	125	1000	
				20	55	40	775	
				30	15	10	385	
				5	5	310	230	1000
					10	120	90	685
					20	30	20	240
	10		5	240	200	805		
			10	90	75	330		
			15	40	30	160		
			20	2.5	330	355	855	
				5	135	145	355	
				10	40	40	105	
	1		2	10	175	125	1000	
				20	55	40	480	
				30	15	10	235	
				5	5	300	230	955
					10	120	90	425
					20	30	20	145
		10	5	220	200	500		
			10	80	75	200		
			15	35	30	95		
			20	2.5	290	355	530	
				5	115	145	220	
				10	30	40	60	

適用於伺服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

容許負載力臂長度 (EBS系列)

●EBS-08

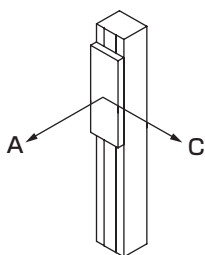
馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm			
				A	B	C	
直型、 折返	0.3	5	10	580	370	1000	
			25	185	120	1000	
			50	55	35	465	
		10	10	450	325	1000	
			20	190	135	795	
			30	100	75	455	
		20	2.5	1000	1000	1000	
			5	630	565	1000	
			10	280	250	850	
		0.5	5	10	580	370	1000
				25	185	120	855
				50	55	35	330
	10		10	445	325	1000	
			20	185	135	565	
			30	100	75	325	
	20		2.5	1000	1000	1000	
			5	585	565	1000	
			10	260	250	605	
	1		5	10	555	370	1000
				25	180	120	530
				50	50	35	200
		10	10	405	325	800	
			20	165	135	350	
			30	90	70	195	
20		2.5	1000	1000	1000		
		5	500	560	845		
		10	220	250	370		

●EBS-12

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm			
				A	B	C	
直型、 折返	0.3	5	30	685	415	1800	
			60	300	185	1750	
			100	150	90	960	
		10	30	540	365	1800	
			50	290	200	1100	
			80	155	105	625	
		20	10	1100	980	1800	
			20	525	460	1500	
			40	225	200	670	
		32	10	570	635	1550	
			20	250	275	680	
			30	145	155	385	
		0.5	5	30	675	415	1852
				60	300	185	1250
				100	145	90	685
			10	30	515	365	1400
				50	280	200	805
				80	145	105	445
			20	10	1000	980	1800
				20	490	460	1100
				40	210	195	480
			32	10	625	650	1350
				20	275	290	610
				30	160	170	355
	1	5	30	645	415	1600	
			60	285	185	780	
			100	140	90	425	
		10	30	465	365	900	
			50	250	200	500	
			80	130	105	270	
		20	10	895	980	1450	
			20	415	460	685	
			40	175	195	295	
		32	10	435	630	695	
			20	185	270	295	
			30	100	150	165	

容許負載力臂長度 (EBS系列)

【垂直設置時】



【容許負載力臂長度】

●EBS-04

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm	
				A	C
直型、 折返	0.3	6	1	800	780
			3	240	230
			5	120	120
		12	1	690	630
			1.5	440	410
			2	320	300
	0.5	6	1	800	780
			3	240	230
			5	120	120
		12	1	680	620
			1.5	400	440
			2	320	290

- ※ 電動缸的行走壽命以5,000km為限。
- ※ 此為負載力臂方向僅有單一方向時的負載。
- ※ 尺寸A、B、C為滑台上面中心算起的尺寸。
- ※ 行程：350mm，馬達轉速：3,000rpm時的值。

●EBS-05

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm	
				A	C
直型、 折返	0.3	2	2.5	640	640
			5	295	295
			10	120	120
		5	2.5	500	490
			5	225	225
			10	85	85
		10	1	1000	1000
			2.5	435	410
			5	195	180
		20	0.5	1000	1000
			1	910	760
			2.5	335	280
	0.5	2	2.5	640	640
			5	295	295
			10	120	120
		5	2.5	500	500
			5	225	225
			10	85	85
		10	1	1000	1000
			2.5	430	410
			5	190	180
		20	0.5	1000	1000
			1	870	740
			2.5	315	275

適用於伺服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

容許負載力臂長度 (EBS系列)

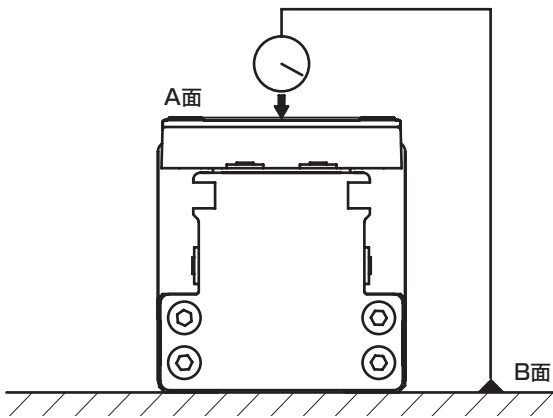
●EBS-08

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm	
				A	C
直型 、 折返	0.3	5	5	775	760
			10	360	350
			15	220	220
		10	3	1000	1000
			5	680	630
			8	405	375
		20	0.5	1000	1000
			1	1000	1000
			2.5	1000	930
	0.5	5	5	775	760
			10	360	350
			15	220	220
		10	3	1000	1000
			5	670	630
			8	400	375
		20	0.5	1000	1000
			1	1000	1000
			2.5	1000	890

●EBS-12

馬達安裝	加減速度 G	螺桿 導程	重量 kg	負載力臂距離 mm		
				A	C	
直型 、 折返	0.3	5	10	1300	1300	
			20	635	625	
			30	405	400	
		10	10	1150	1100	
			15	765	715	
			20	560	525	
		20	5	1800	1500	
			7	1300	1100	
			10	910	765	
		32	3	1800	1450	
			5	1150	870	
			8	705	530	
		0.5	5	10	1300	1250
				20	635	625
				30	405	400
			10	10	1150	1050
				15	750	710
				20	550	520
	20		5	1750	1500	
			7	1200	1050	
			10	870	740	
	32		3	1800	1600	
			5	1150	950	
			8	705	580	
	1		5	10	1300	1250
				20	630	615
				30	400	395
			10	10	1100	1000
				15	725	685
				20	530	500
		20	5	1600	1352	
			7	1100	995	
			10	790	685	
		32	3	1550	1250	
			5	920	750	
			8	555	460	

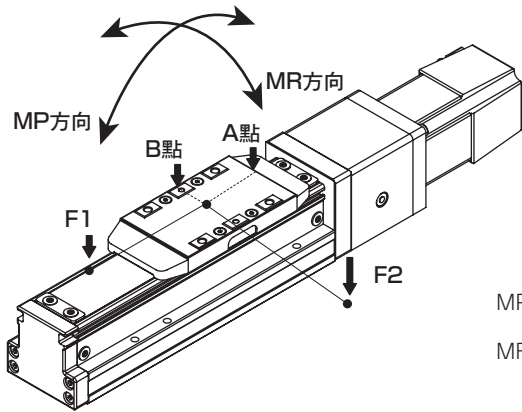
滑塊平行度 (EBS系列) ※參考值



(mm)	
	平行度 相對於B面的A面
EBS-04系列	0.03
EBS-05系列	
EBS-08系列	
EBS-12系列	

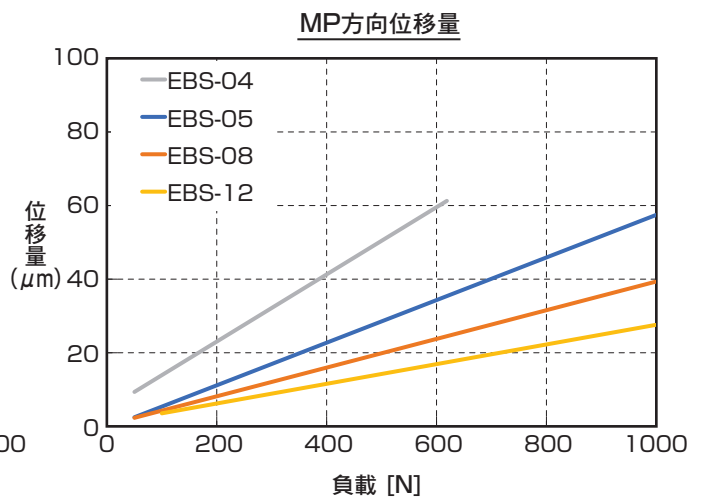
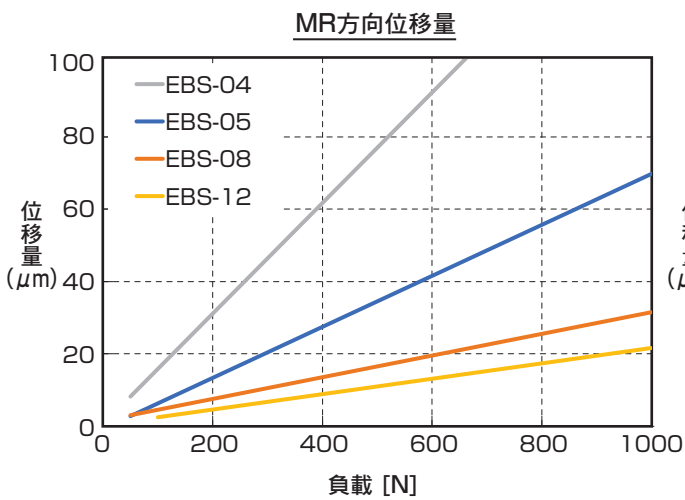
※ 將產品固定在定盤上時的平行度。

滑台位移量 (EBS系列) ※參考值



MP方向：負載 (F1) 作用於距離滑台中心100mm的位置時，滑台端 (A點) 的位移量

MR方向：負載 (F2) 作用於距離滑台中心100mm的位置時，滑台端 (B點) 的位移量



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
EBS-04	M	50W	M4	4
	Y		M4	4
	P		M3	4
	F		M4	4
EBS-05	M	100W	M4	4
	Y		M4	4
	P		M3	4
	F		M4	4
EBS-08	M	200W	M5	4
	Y		M5	4
	P		M4	4
	F		M5	4
EBS-12	M	400W	M5	4
	Y		M5	4
	P		M4	4

聯軸器

型號	品名	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。

感測器安裝板

型號	出貨型態	數量
無論感測器選擇「無」或「有」都會	添附出貨※1	3個

※1 也會添附安裝板用螺絲。
感測片在任一產品上均已組裝。

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※2	3個※3

※2 隨貨也會添附感測器安裝螺絲。
※3 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

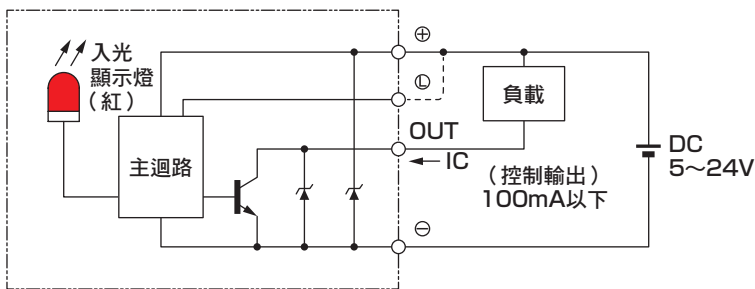
ECS

使用
注意事項

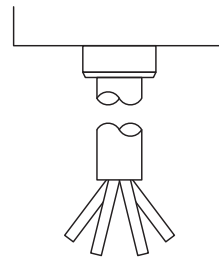
【規格】

項目		規格
製造商	製造商名稱	歐姆龍
	型式	EE-SX674
應差		0.025mm以下
光源（峰值發光波長）		GaAs紅外線發光二極體（940nm）
顯示燈		入光時亮燈（紅色）
電源電壓		DC5~24V±10% 漣波（p-p） 10%以下
消耗電流		12mA以下（L端子開放時）
控制輸出	類型	NPN型（NPN集極開路）
	輸出	DC5~24V 100mA以下
	關閉狀態電流	0.5mA以下
		殘留電壓
使用環境照度		受光面照度 螢光燈：1,000lx以下
環境溫度範圍	動作時	-25~+55°C 避免結冰或結露
	保存時	-30~+80°C 避免結冰或結露
環境濕度範圍	動作時	5~85%RH 避免結冰或結露
	保存時	5~95%RH 避免結冰或結露
保護結構		IP50 IEC60529規格
纜線長度		2m（附纜線連接器（EE-1006 2M））

輸出迴路



配線圖



端子配置

棕	DC5V~24V
桃紅	L
藍	0V
黑	OUTPUT

維修零件

■維修零件（聯軸器）

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

■維修零件（正時皮帶、皮帶輪）


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

※1 也會添附安裝板用螺絲和感測器安裝螺絲。

■維修零件（潤滑油噴嘴）

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

■維修零件（鋼帶）

型號	適用機種
	
EBS-04-STEELBELT（行程記號4位數）	EBS-04（對應行程用品）
EBS-05-STEELBELT（行程記號4位數）	EBS-05（對應行程用品）
EBS-08-STEELBELT（行程記號4位數）	EBS-08（對應行程用品）
EBS-12-STEELBELT（行程記號4位數）	EBS-12（對應行程用品）

適用於步進馬達

ECS

ETS

EBR

EBS

ECV

ETV

ECS

ETS Multi Axis

ETS

EBR

EBS

適用於伺服馬達

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

	行程 (mm) 和最高速度 (mm/s) ※2																			揭載 頁面
	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														56
						🕒 4.71秒														56
						🕒 2.02秒														
						🕒 1.04秒														
						🕒 0.56秒														62
																				68

※1 壁掛設置與水平設置的可搬運重量相同。
 ※2 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。
 ※3 🕒 代表定位時間。此為水平設置時，以最高速度、最高加減速度進行最長行程動作之狀況。並非最大可搬運時的數值，請特別注意。

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

適用於伺服馬達
 適用於步進馬達
 使用
 注意事項

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。

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-01111-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
ETSMultiAxis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS
EBR
ETS
ECS

適用於伺服馬達
適用於步進馬達

使用
注意事項

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

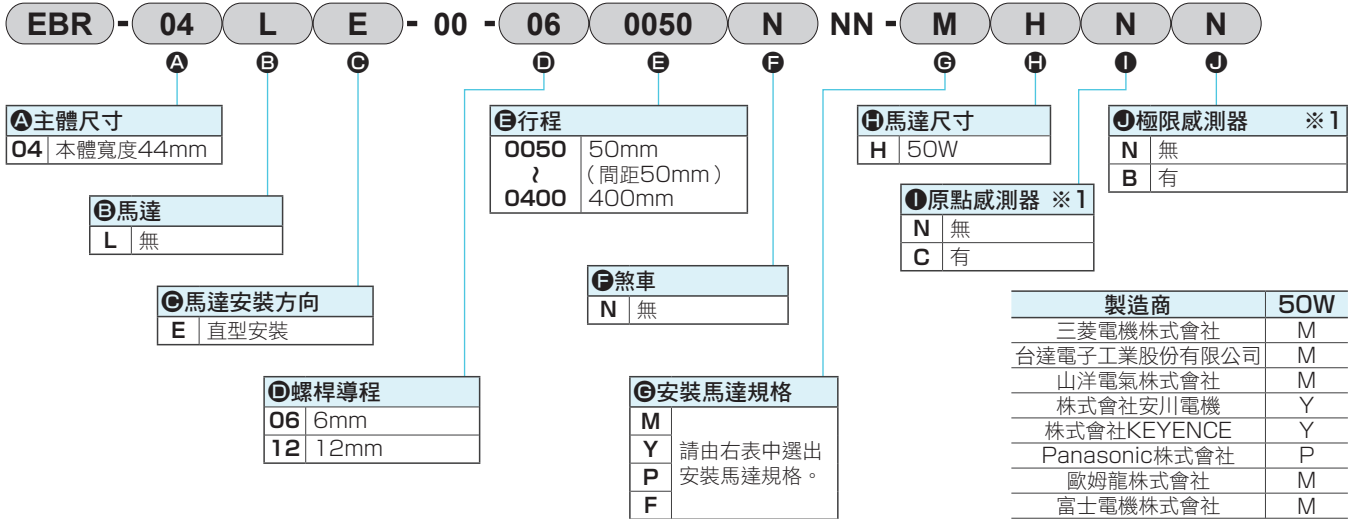
EBR-04LE

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

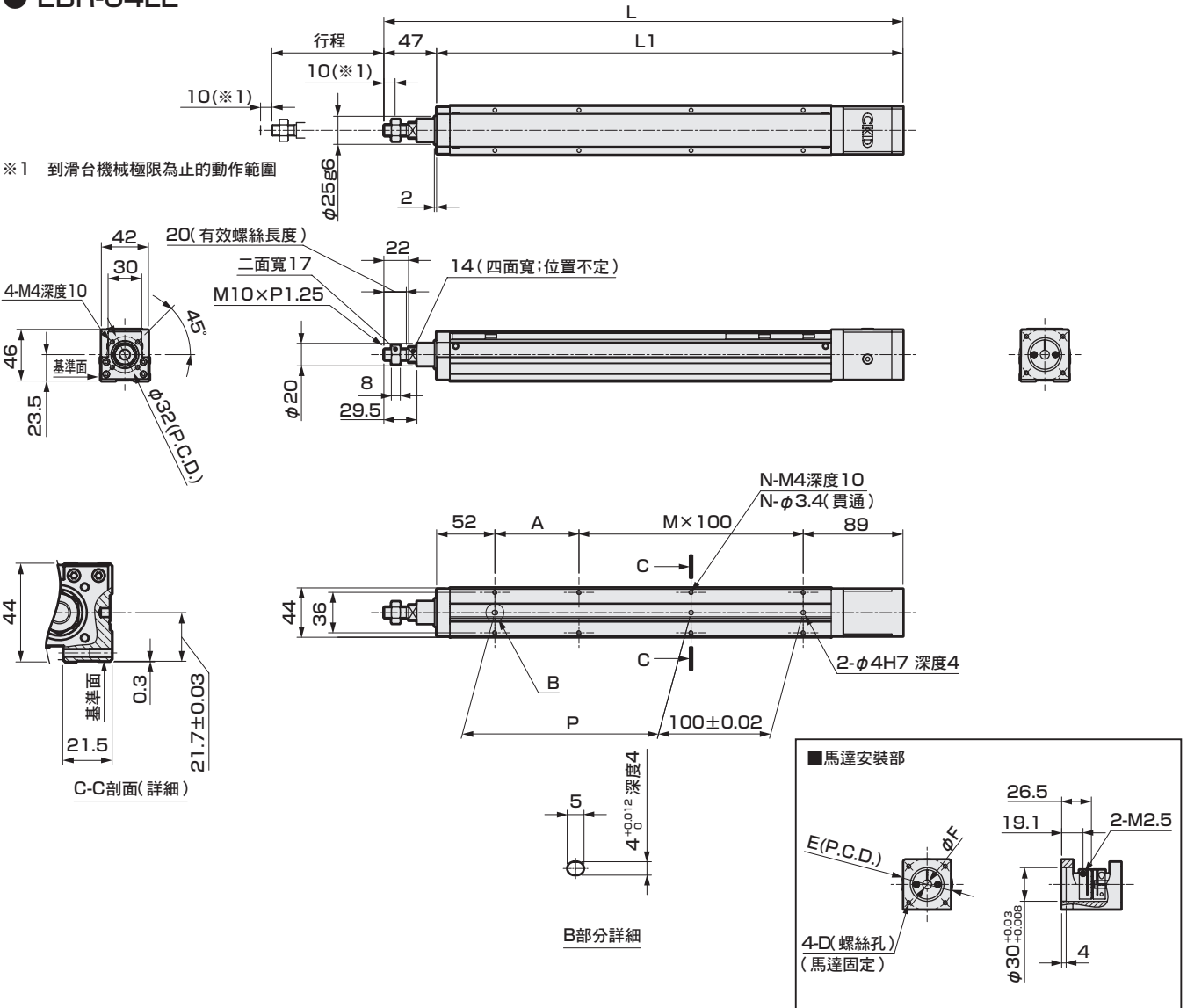
(mm/s)

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

■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

添附品一覽

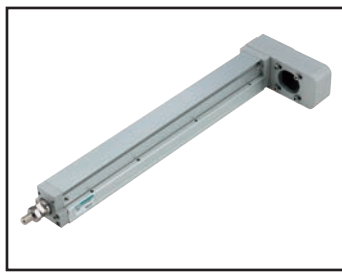
【馬達安裝用零件】

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

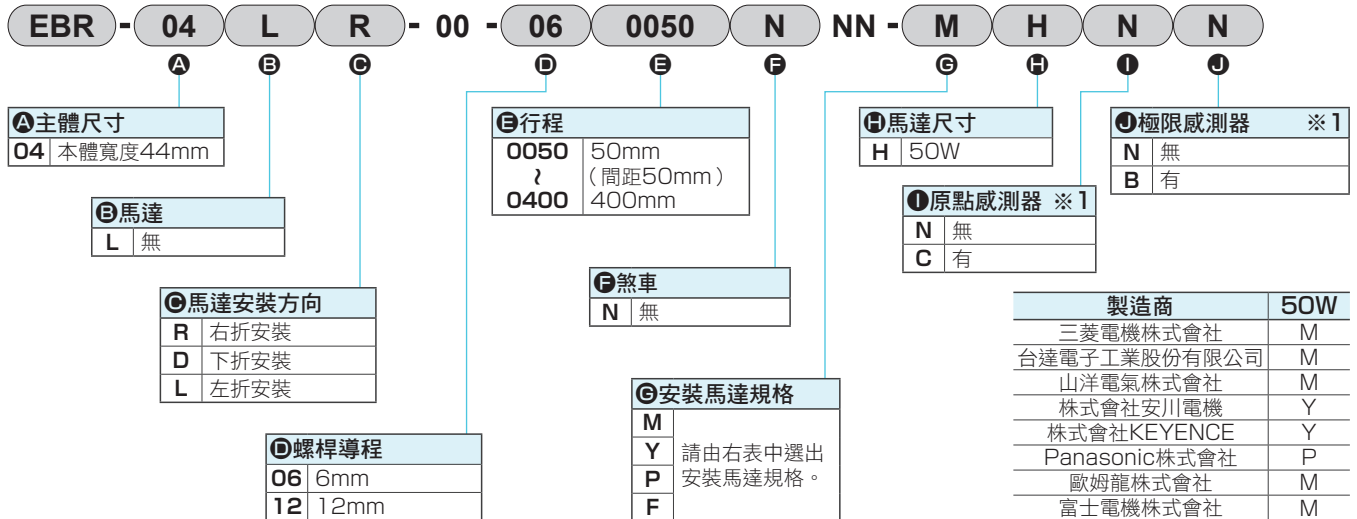
EBR-04L ※

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

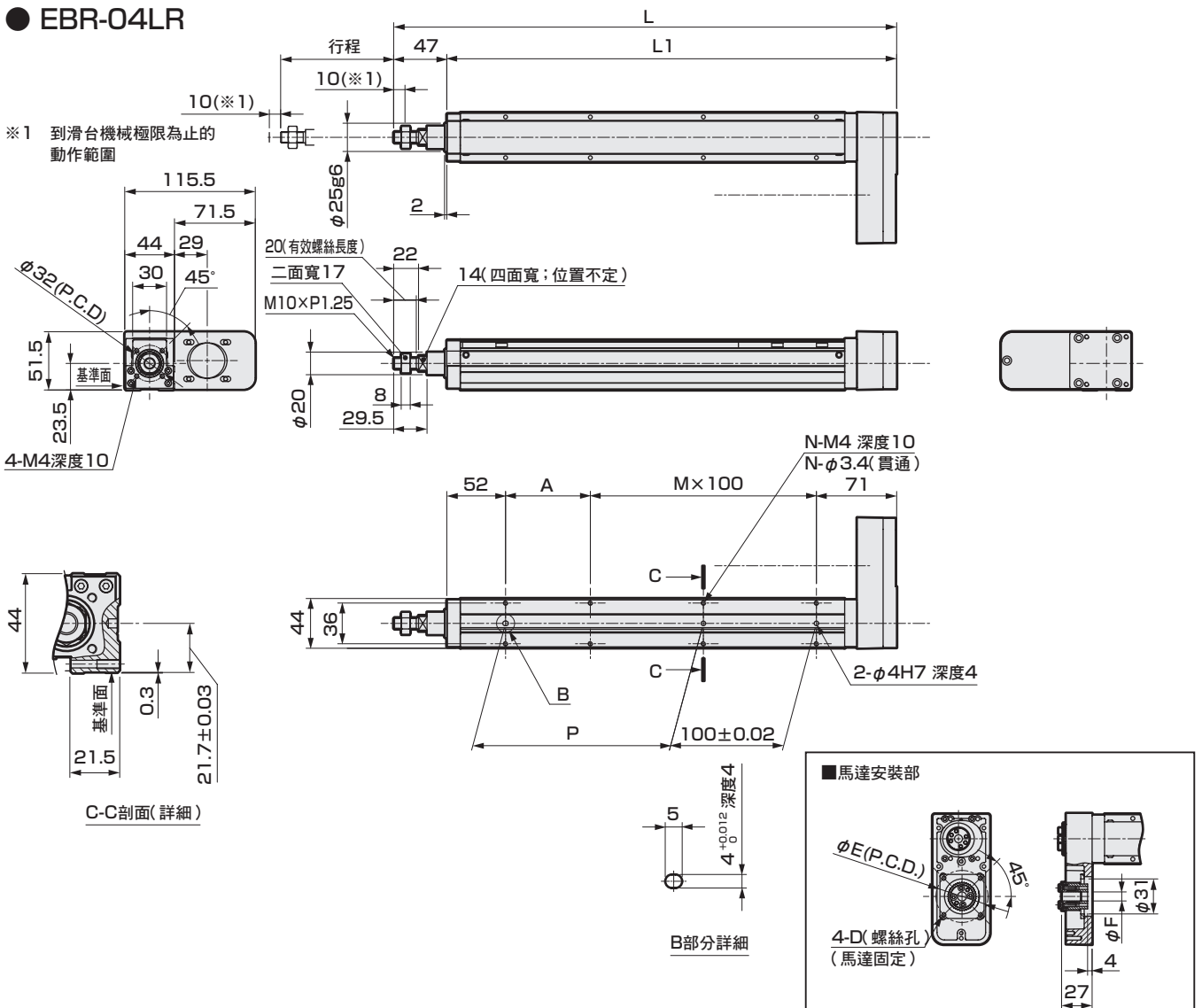
(mm/s)

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

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】

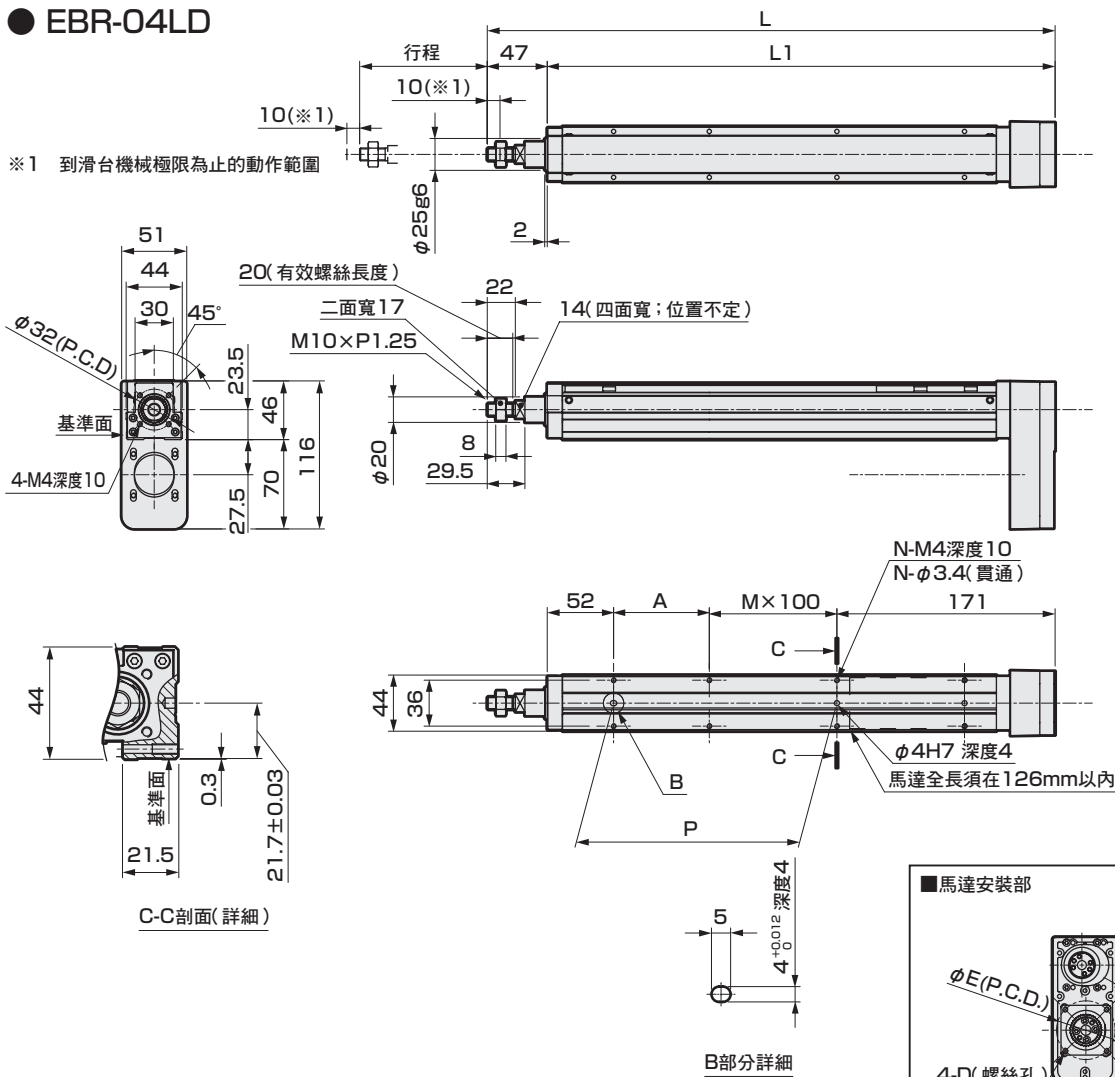
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 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

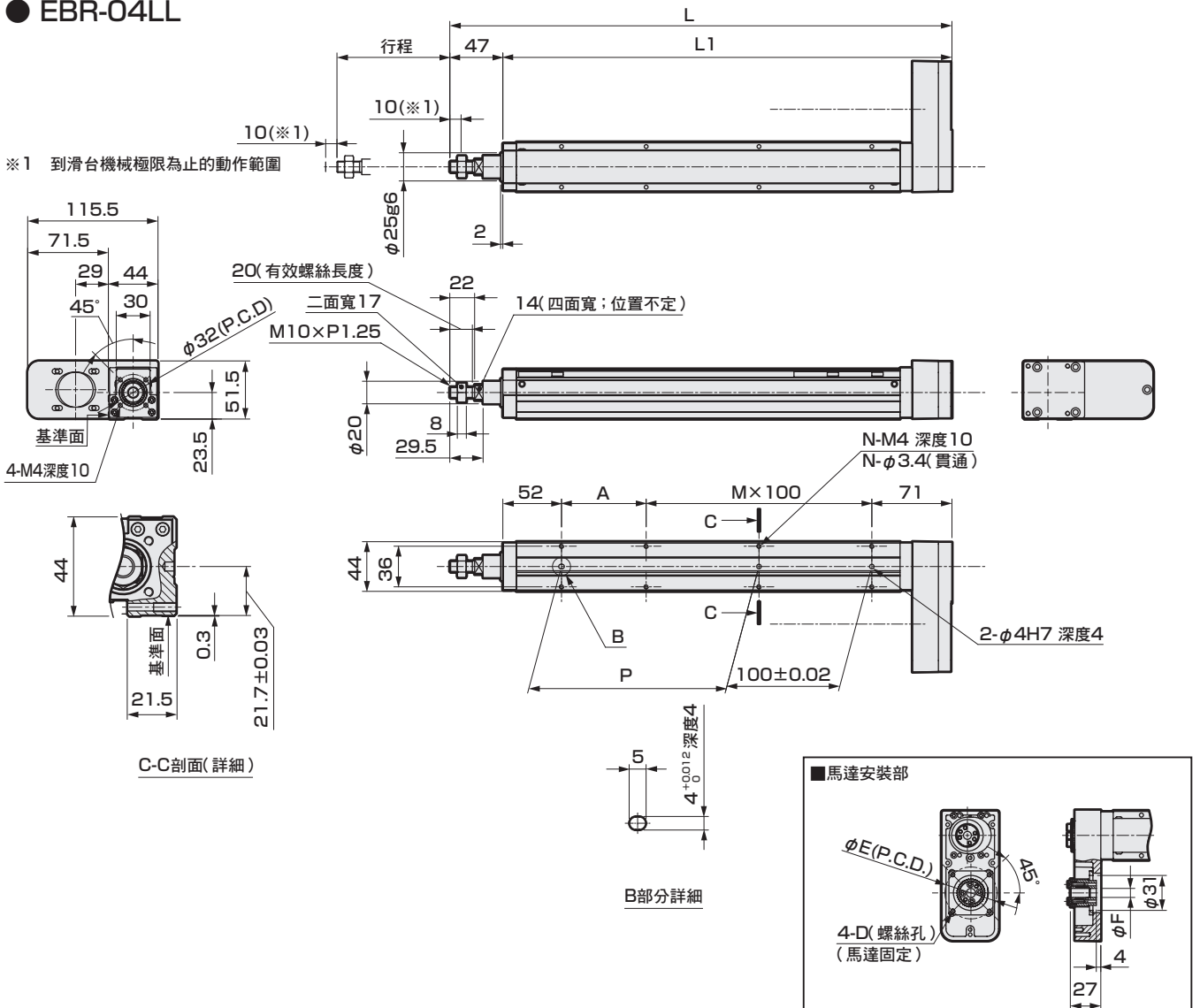
【原點感測器、極限感測器】

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



※ 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

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

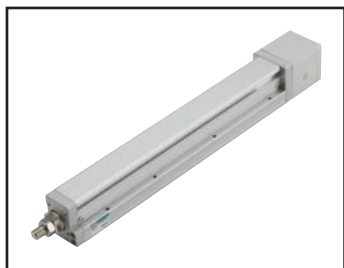
※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

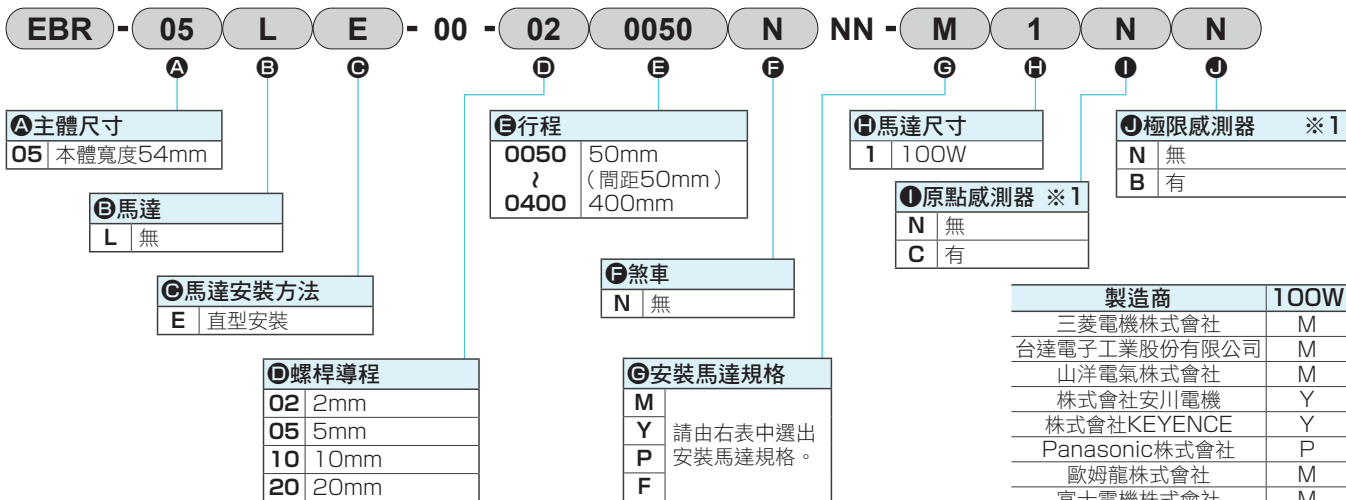
EBR-05LE

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	水平	30	30	15	10
※1	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

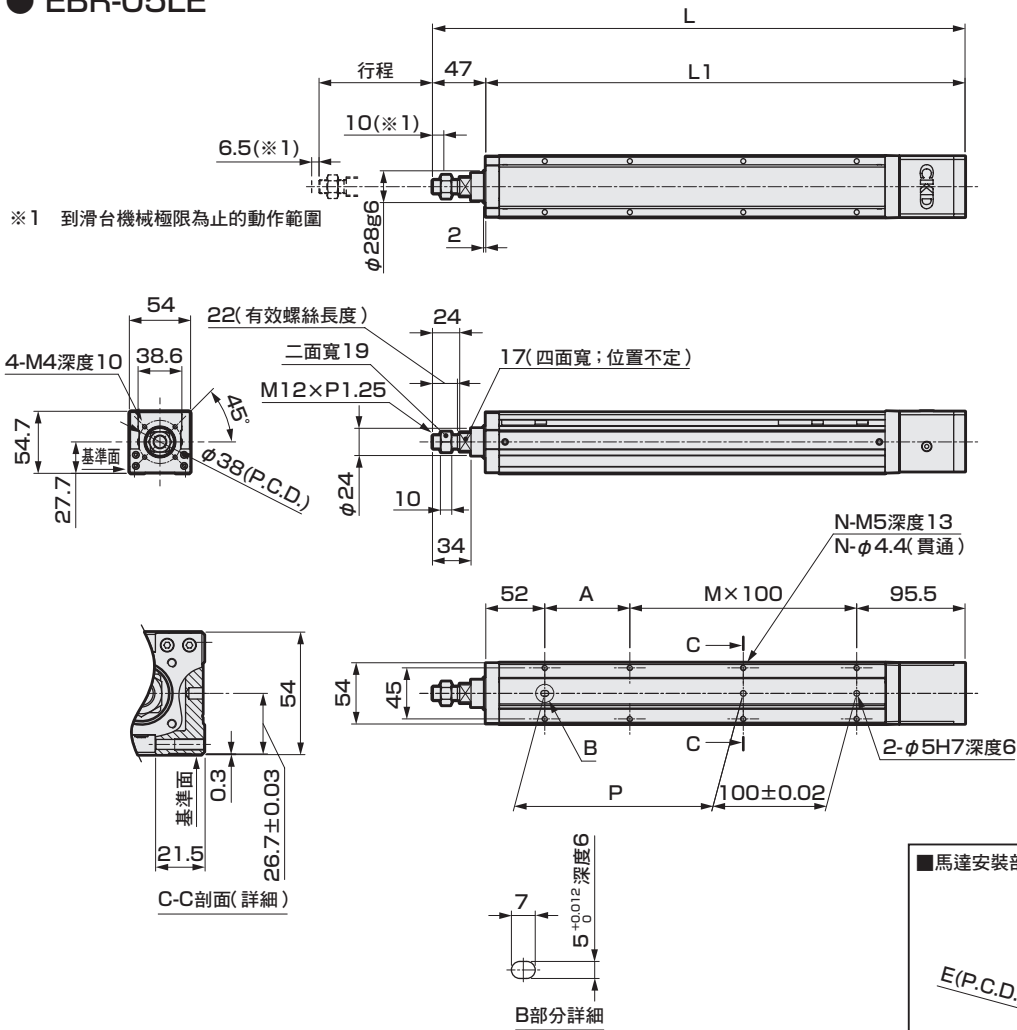
(mm/s)

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

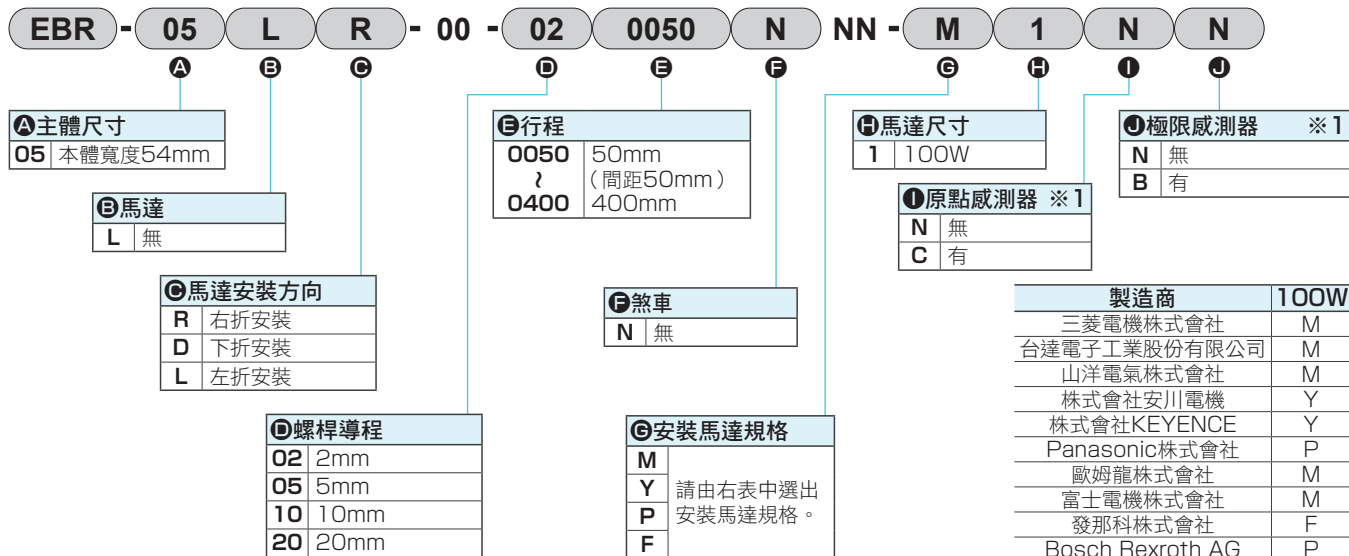
EBR-05L

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
	垂直	10	10	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

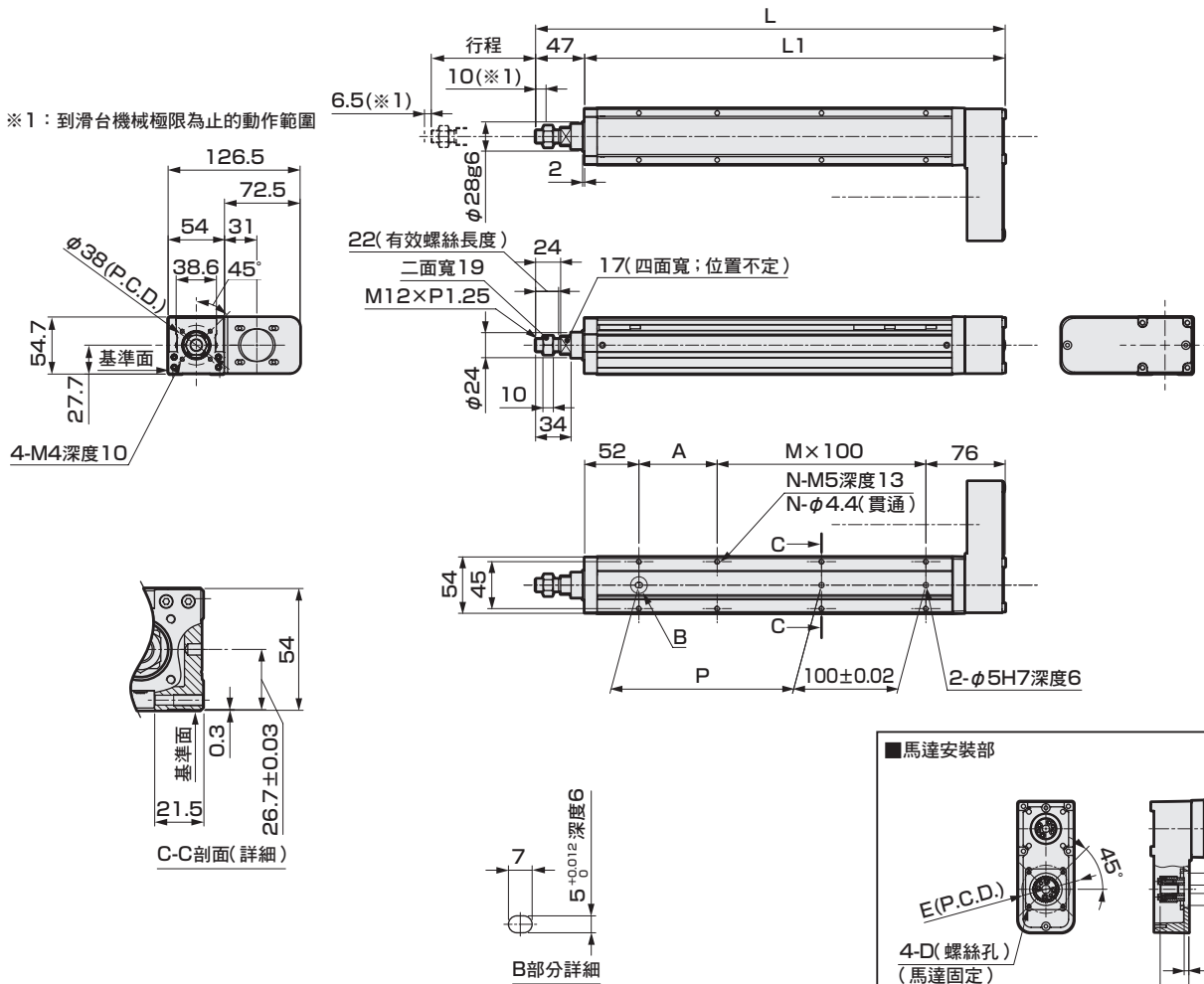
(mm/s)

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。

外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBR-05LR



■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】

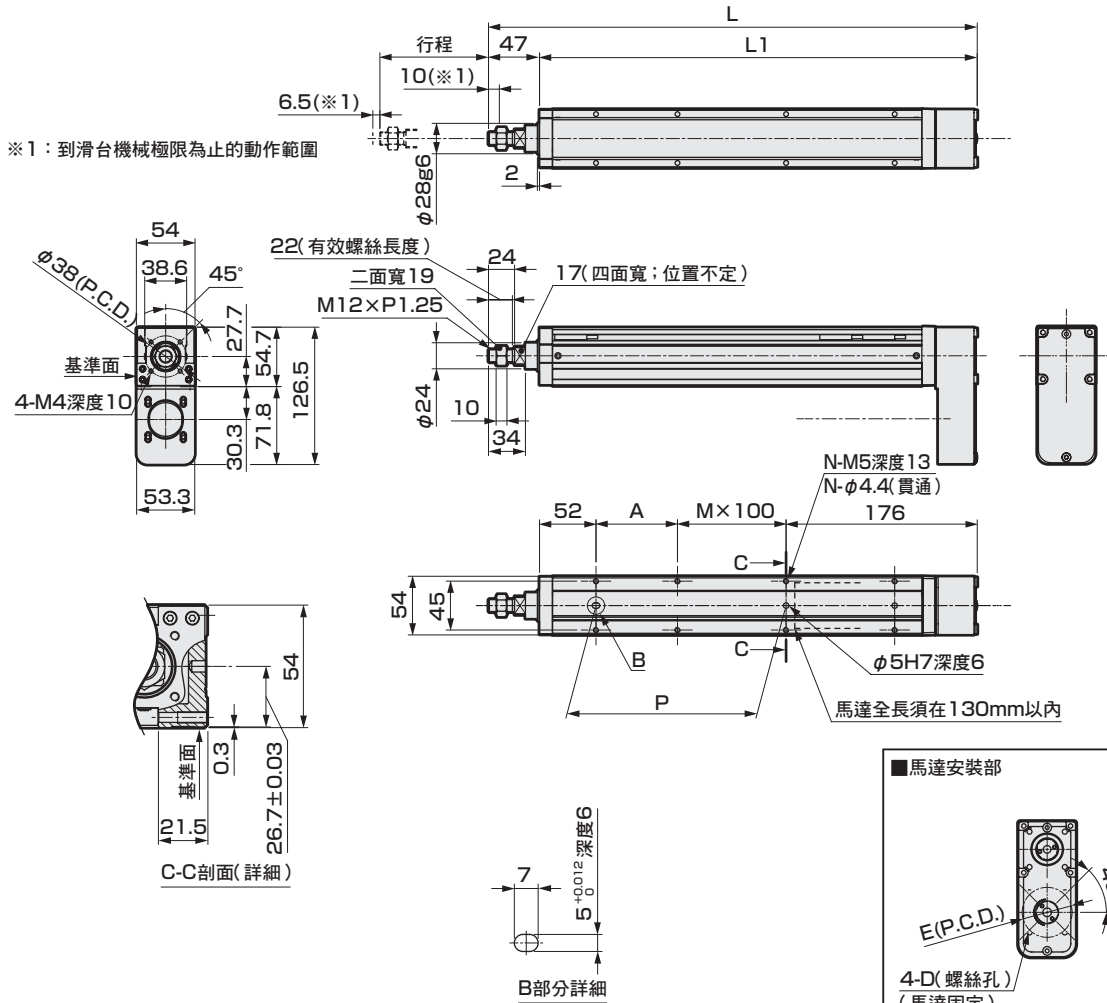
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

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

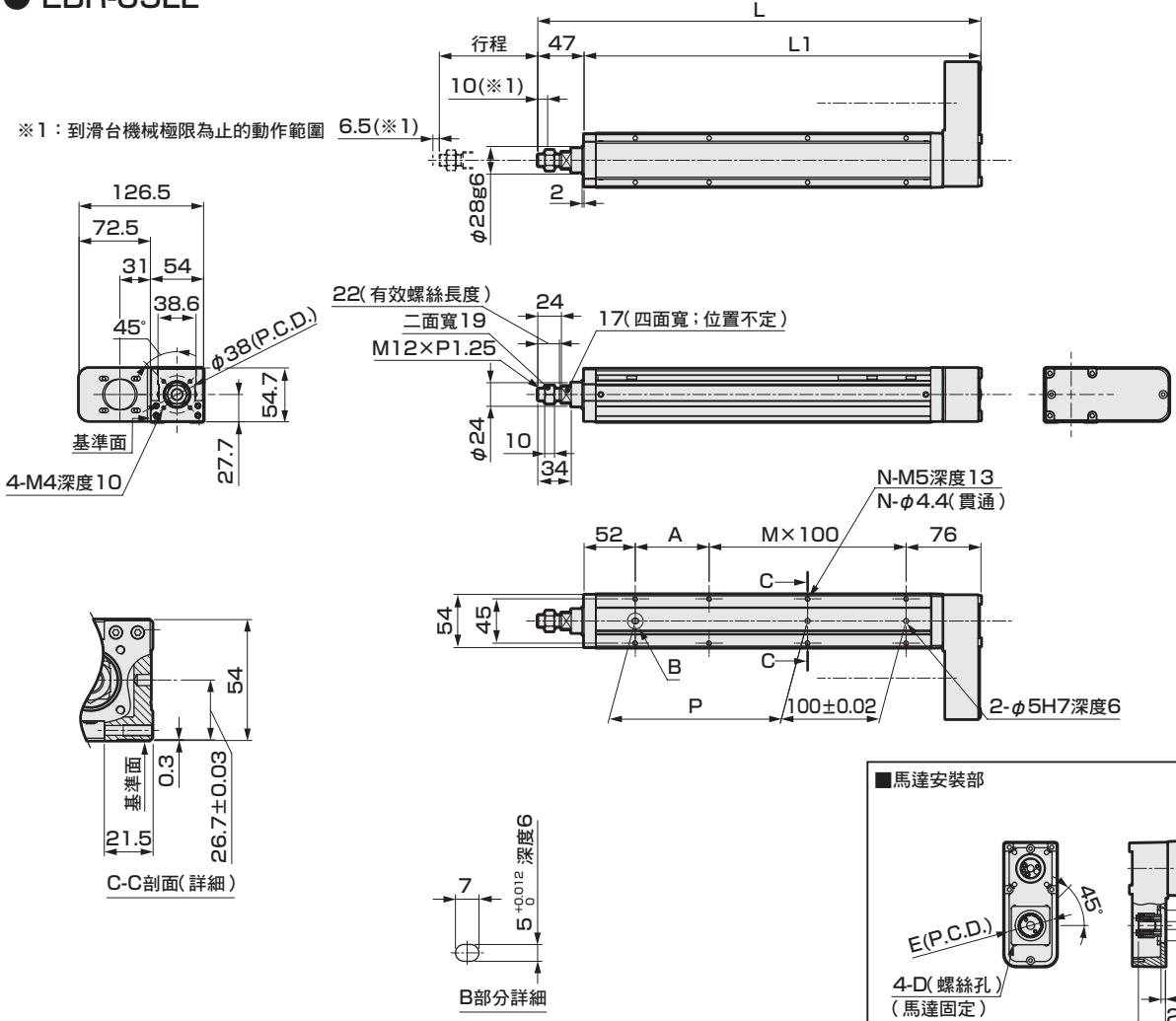
【原點感測器、極限感測器選擇時】

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

E(P.C.D.)
4-D(螺絲孔)
(馬達固定)
45°
φ31
4.5
27.5

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。

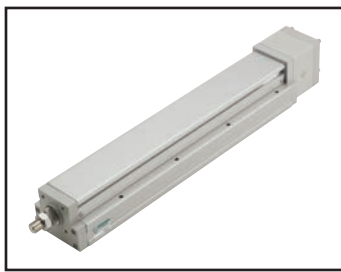
電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

EBR-08LE

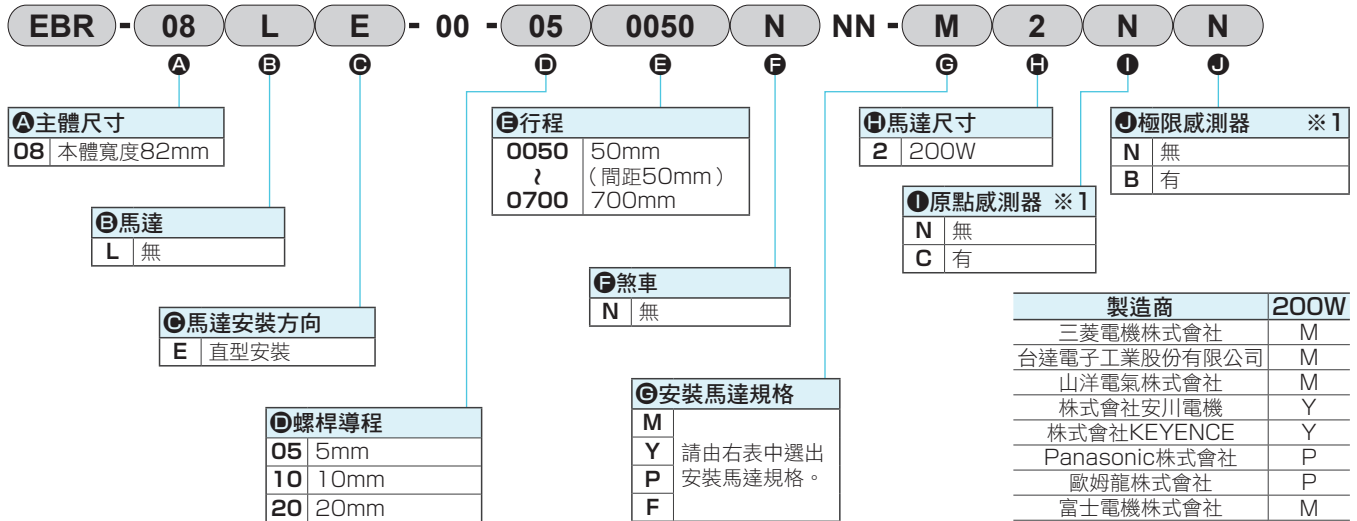
馬達直型安裝型

● 伺服馬達尺寸：200W

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	mm	5	10	20	
最大可搬運重量 ※1	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 ※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

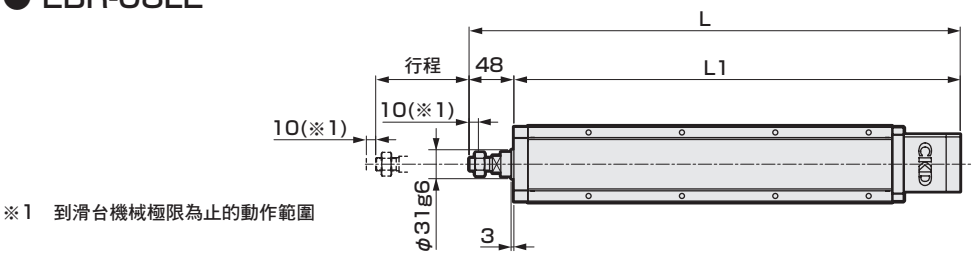
(mm/s)

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

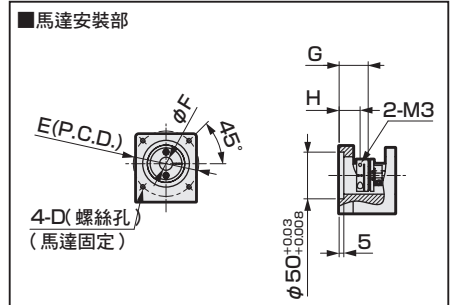
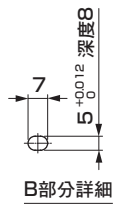
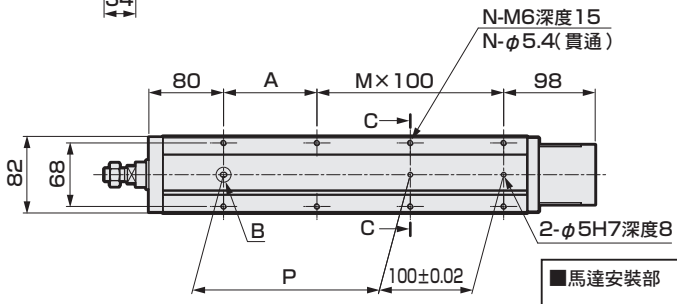
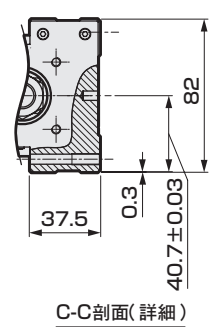
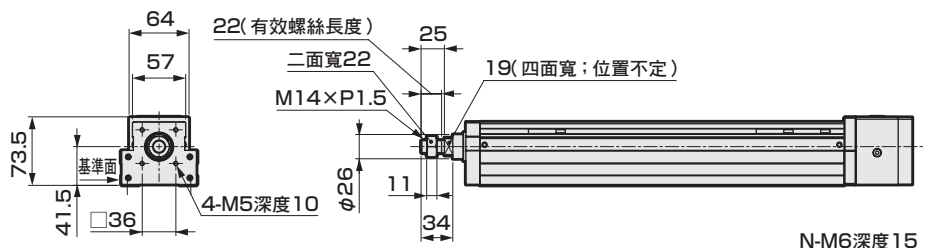
※ 最高速度是指由顧客安裝的馬達可輸出3000rpm旋轉速度時的情形。最高速度會依行程而受到限制。請勿以超過限制的速度移動。

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

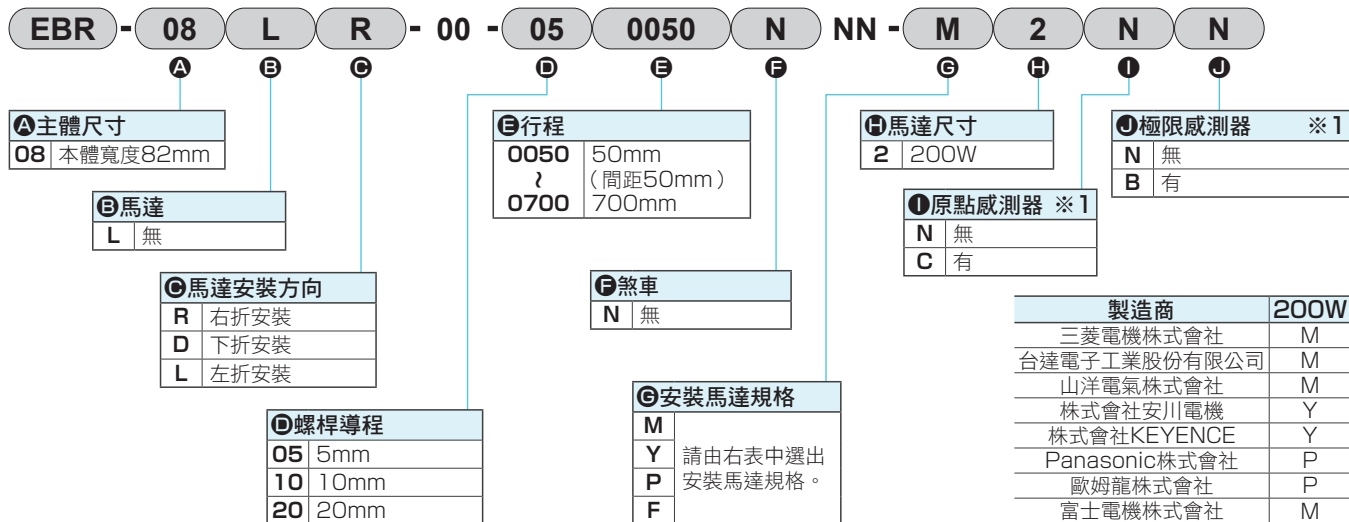
EBR-08L

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

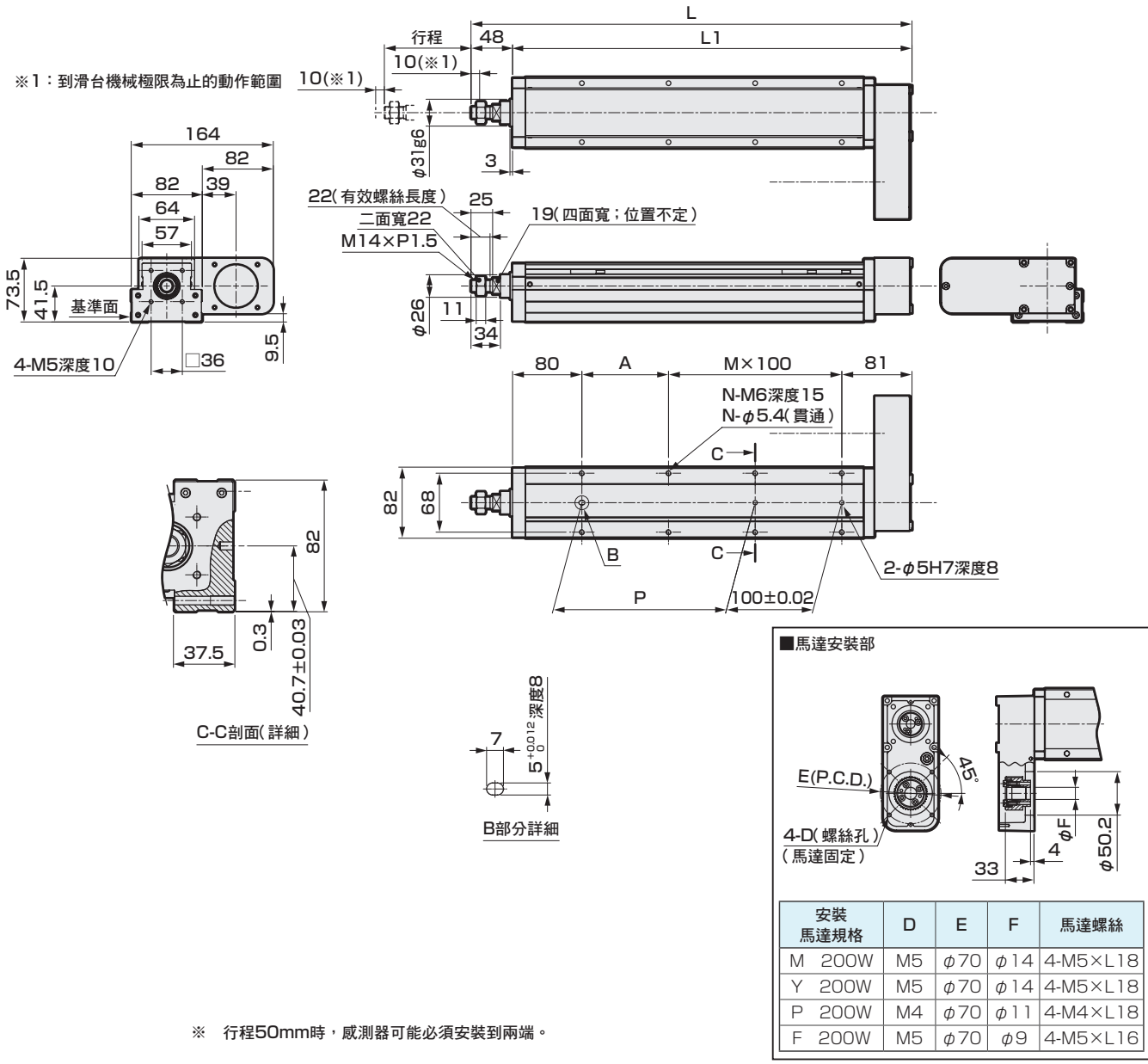
(mm/s)

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】

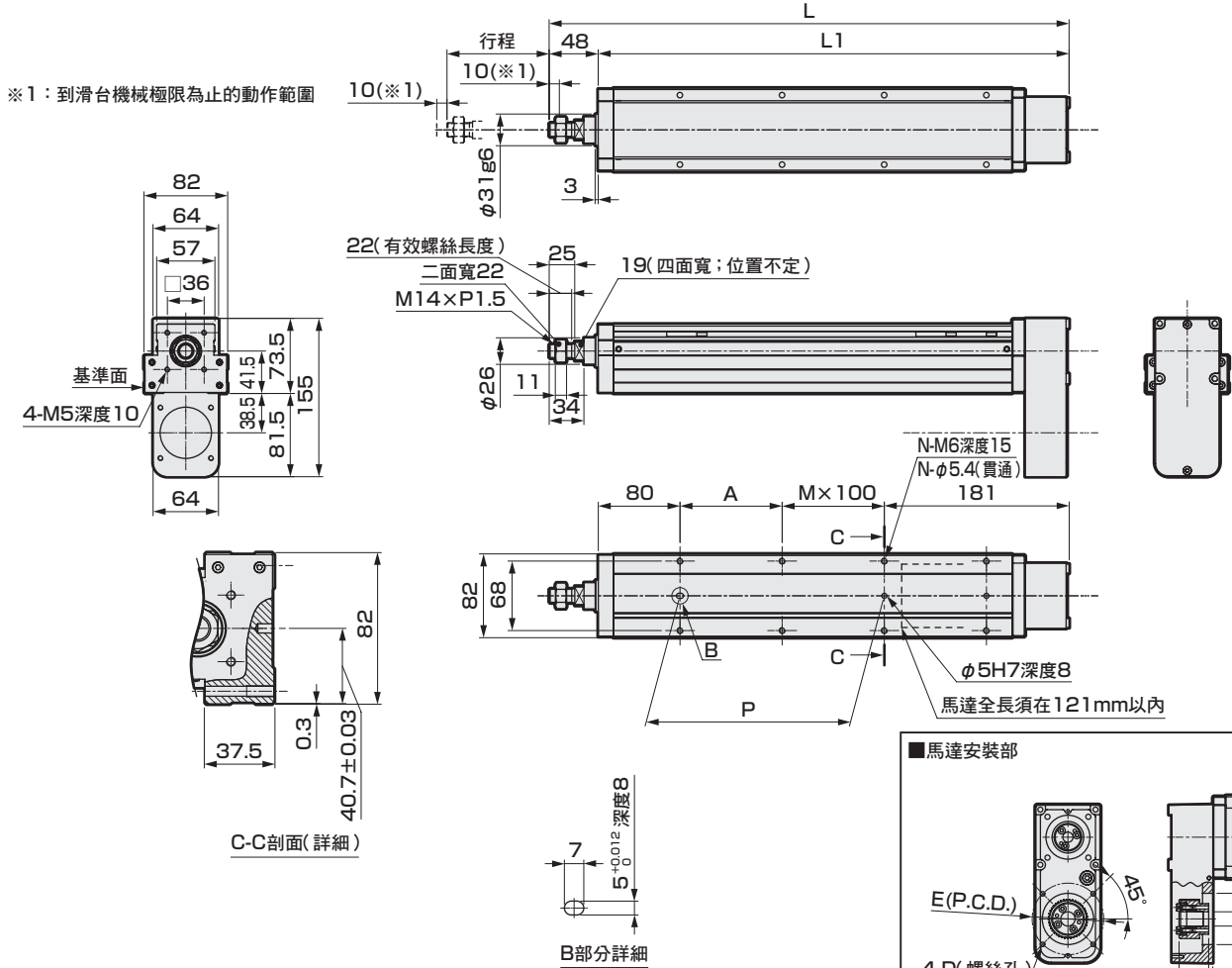
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 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

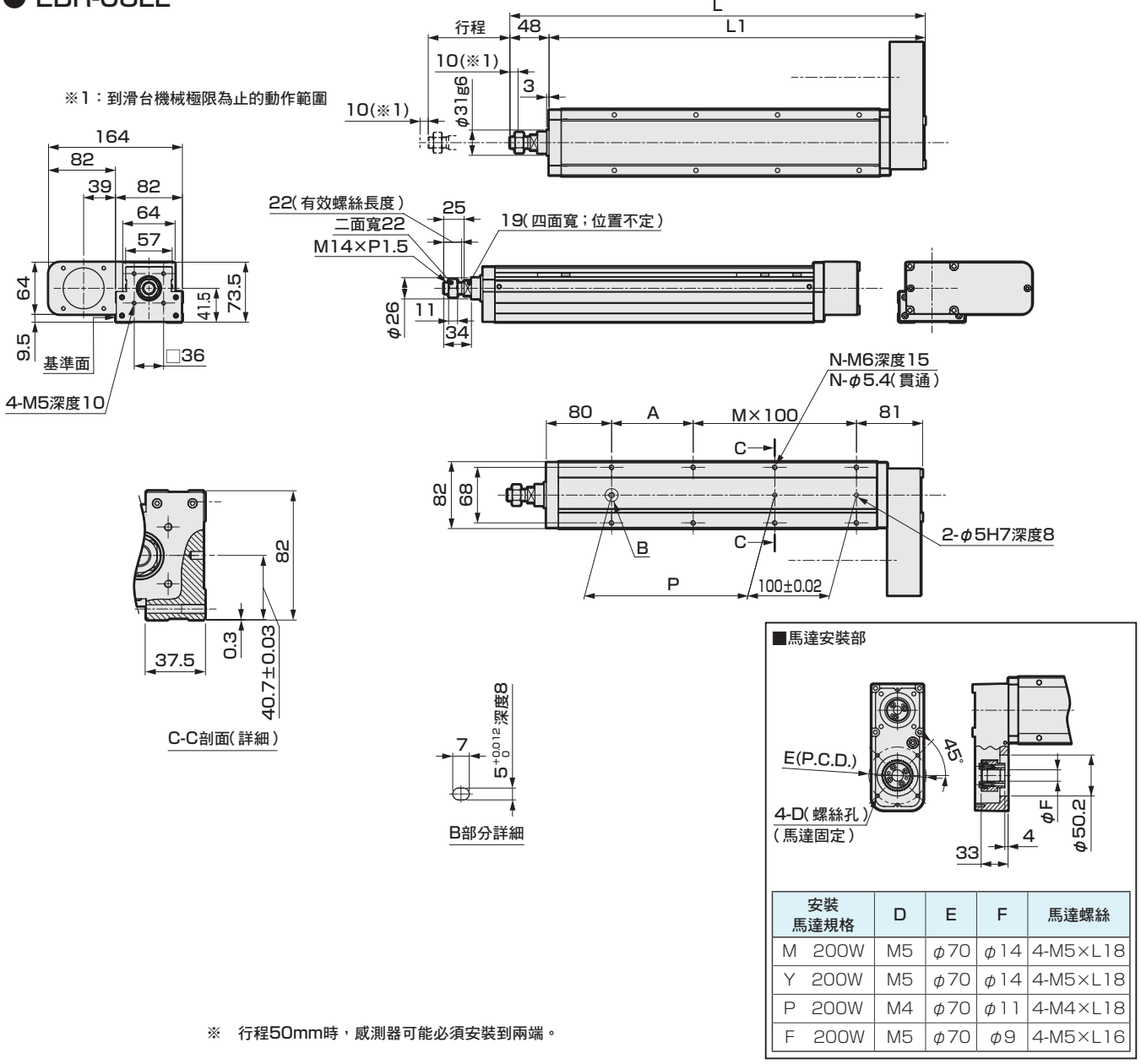
【原點感測器、極限感測器選擇時】

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

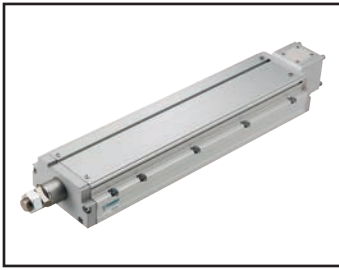
※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

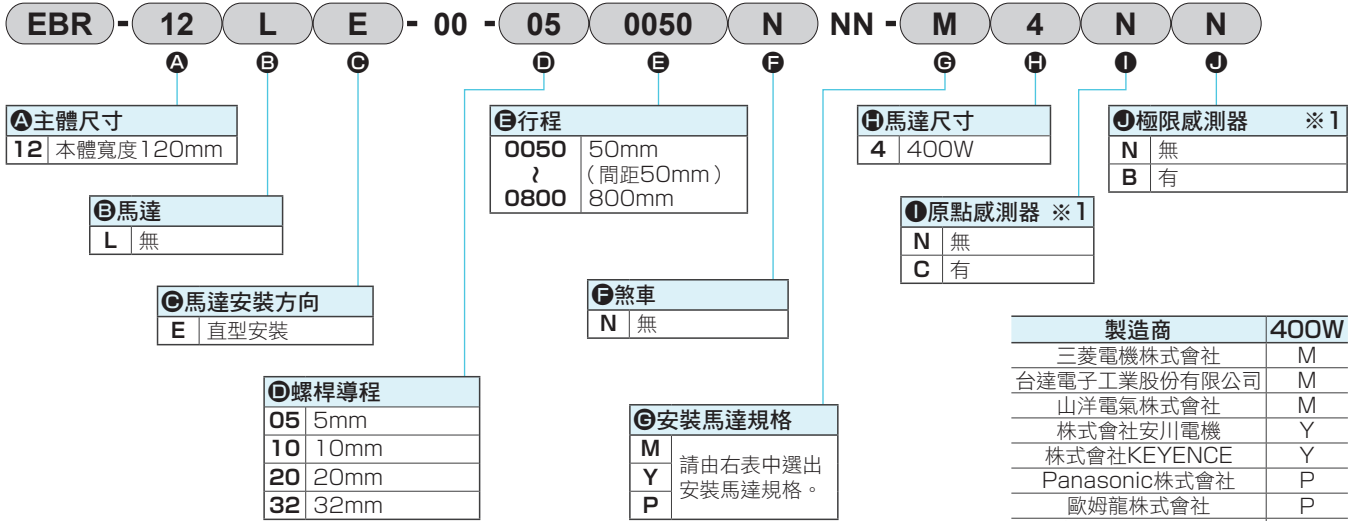
EBR-12LE

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。

EBR-12LE

外形尺寸圖、添附品一覽

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

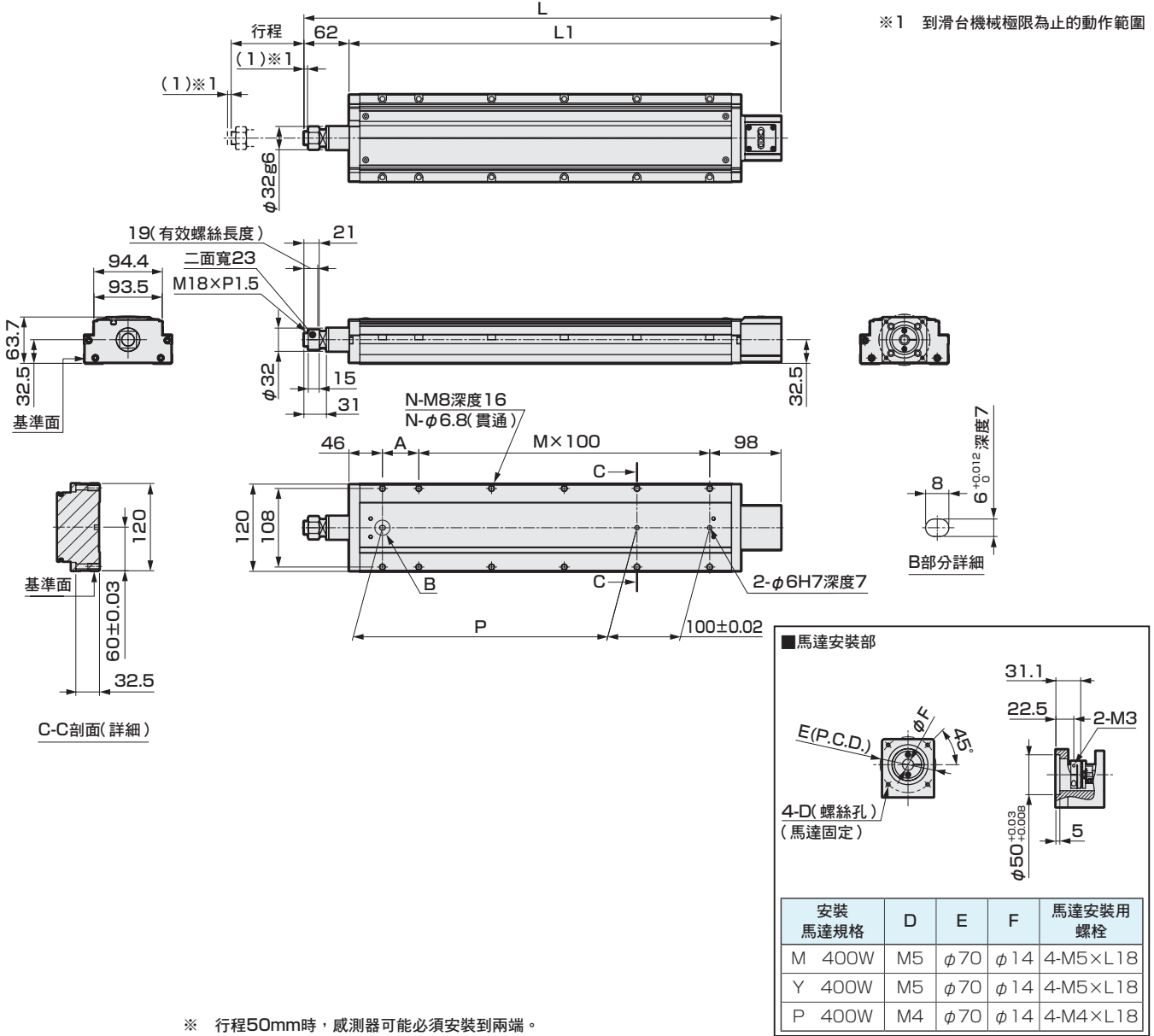
適用於何服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

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

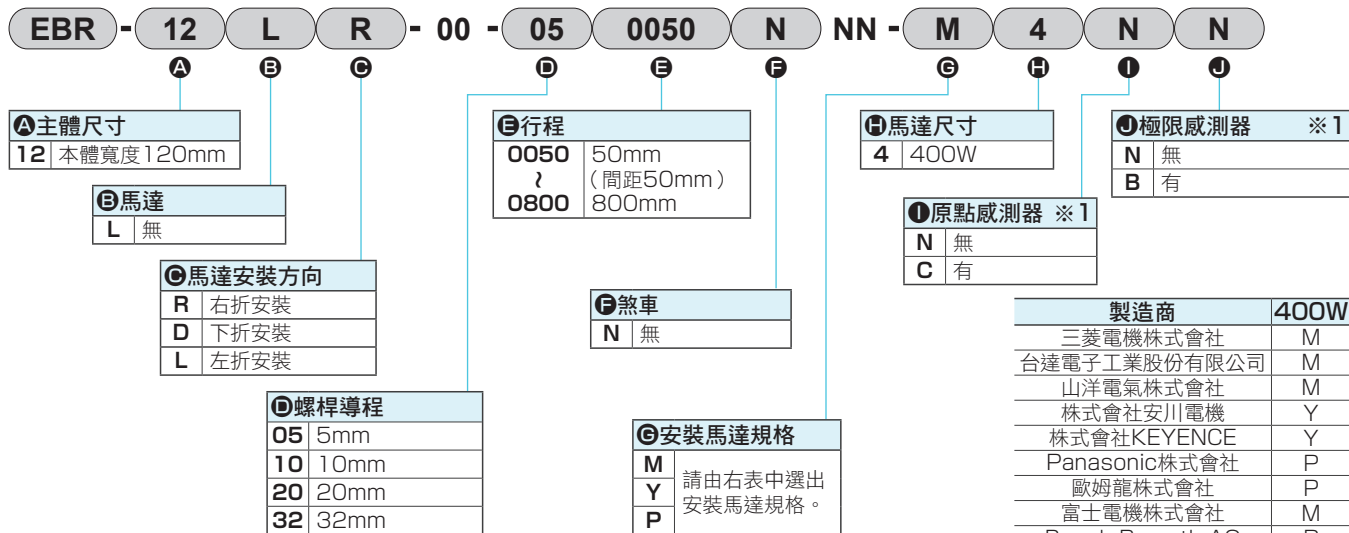
EBR-12L

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 ※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

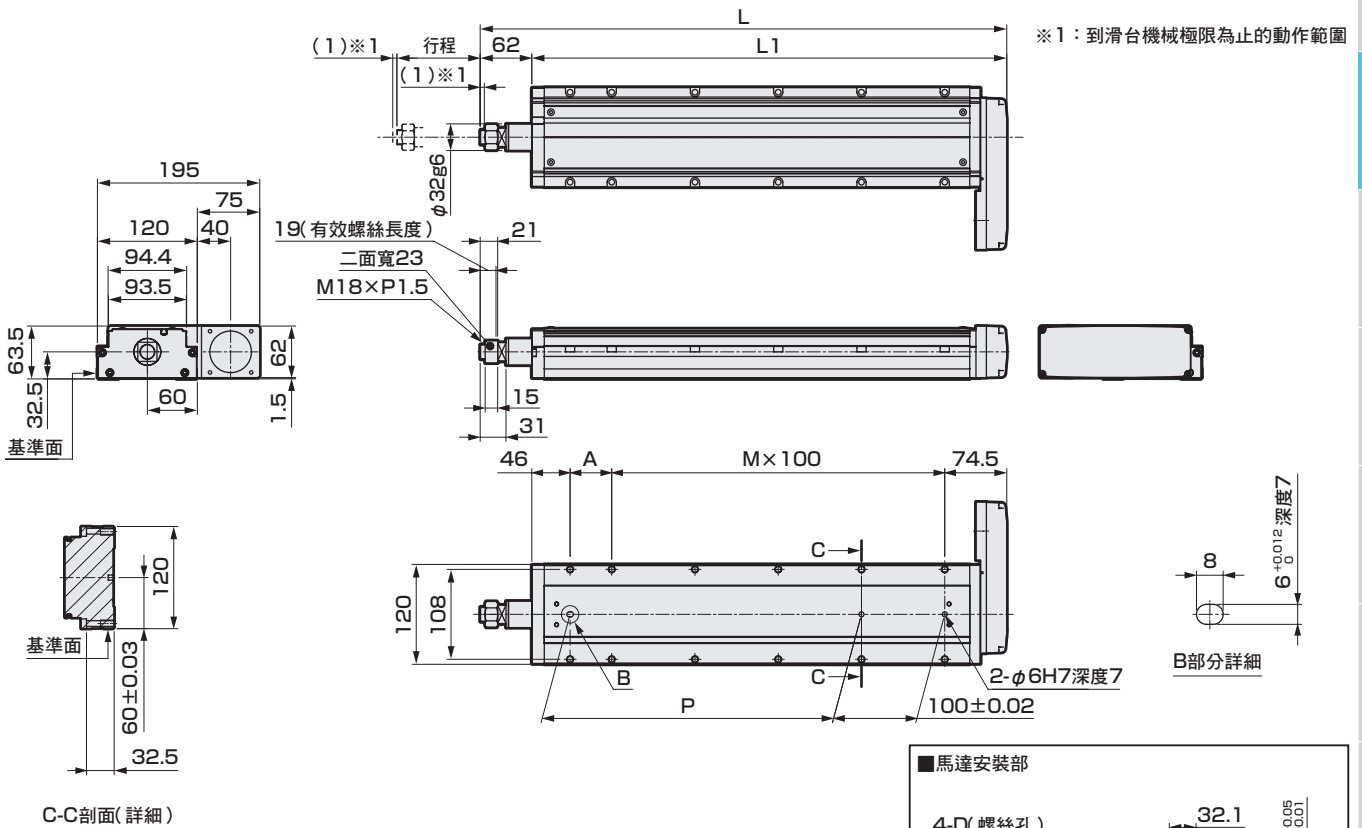
(mm/s)

螺桿導程 \ 行程	50~300	350~700
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】

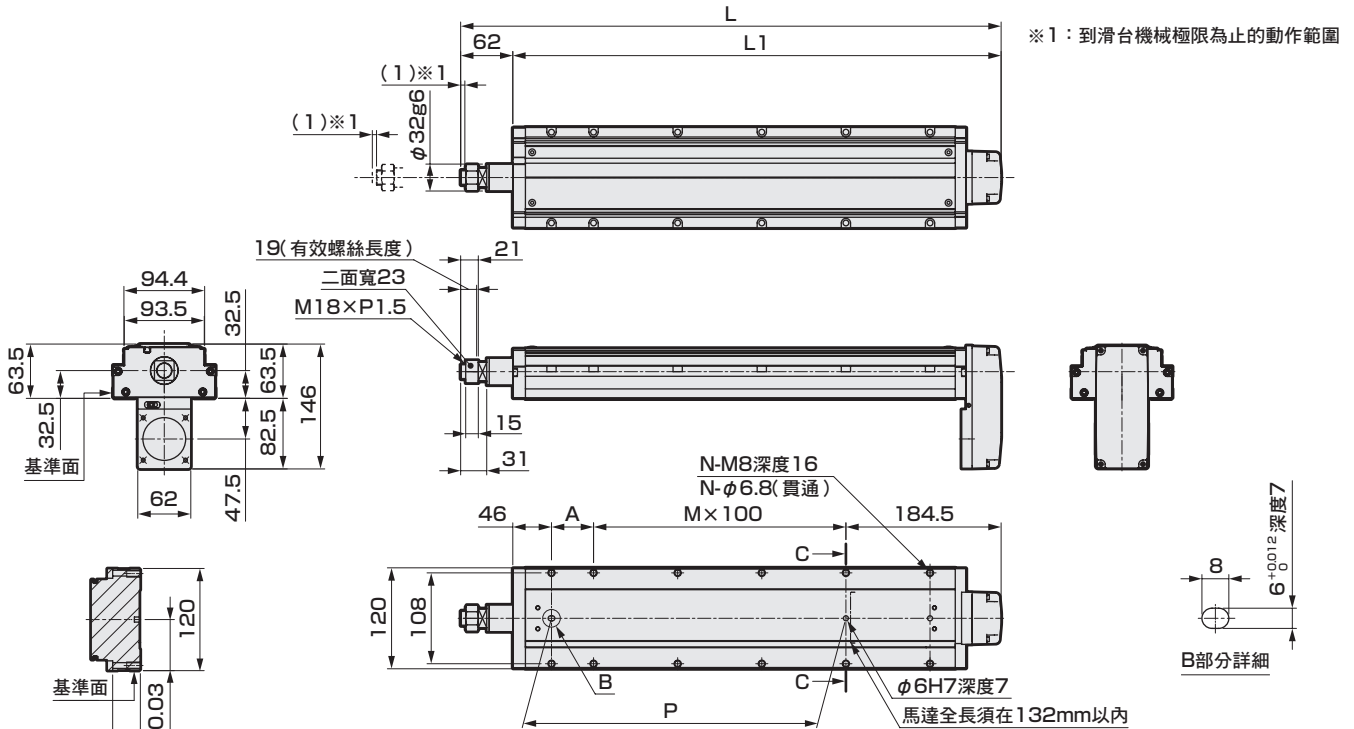
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第80頁。

EBR-12L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

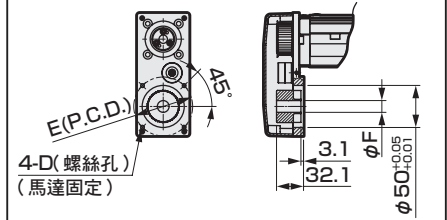
● EBR-12LD



C-C剖面(詳細)

B部分詳細

■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

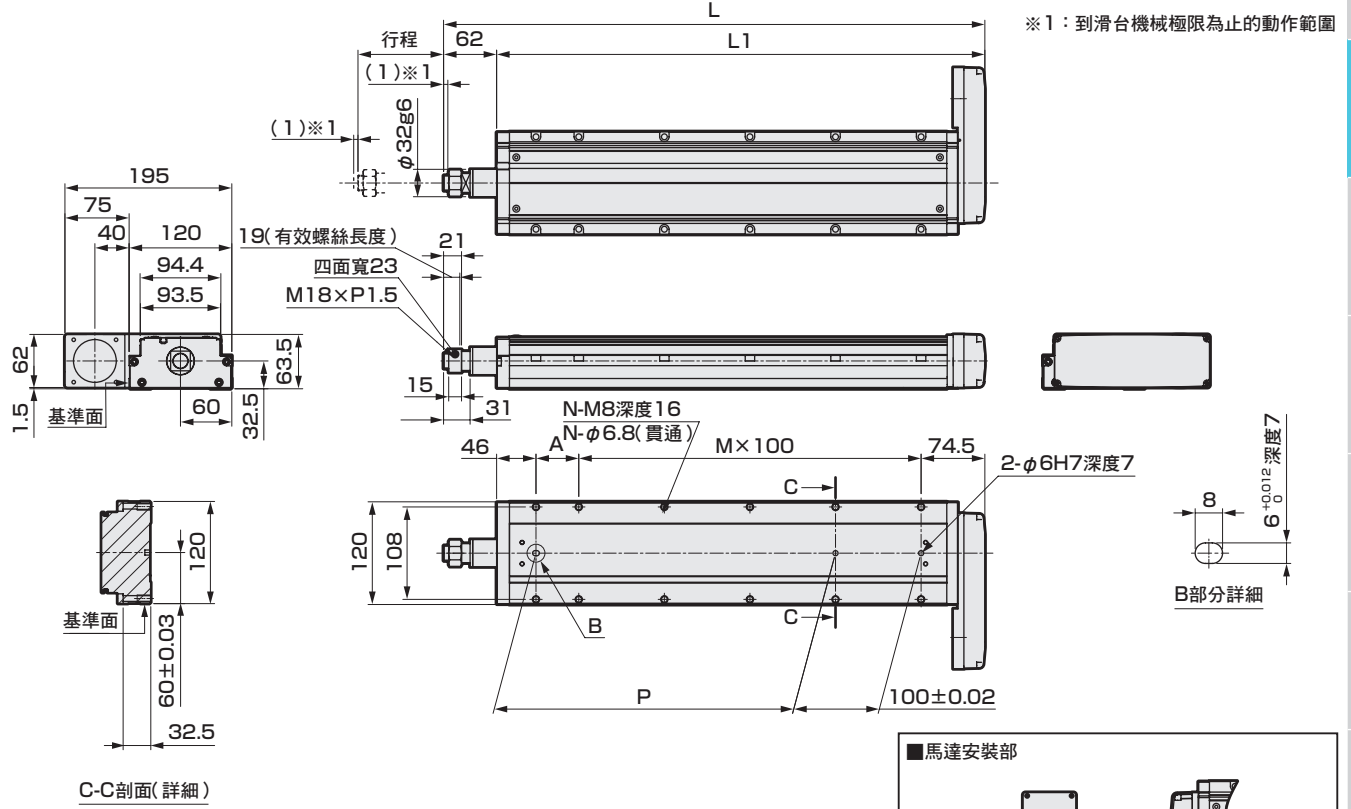
【原點感測器、極限感測器選擇時】

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



■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。

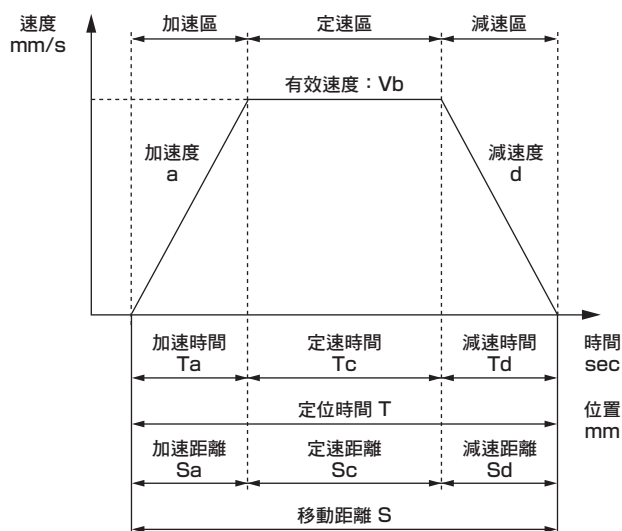
機種選定

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。
- ※ $1G \doteq 9.8m/s^2$ 。

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。

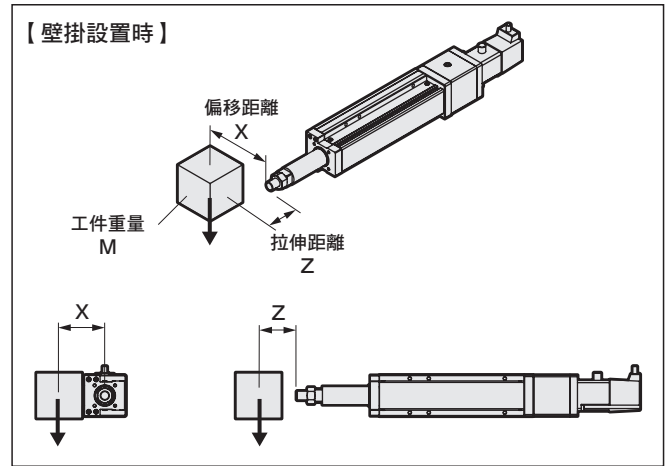
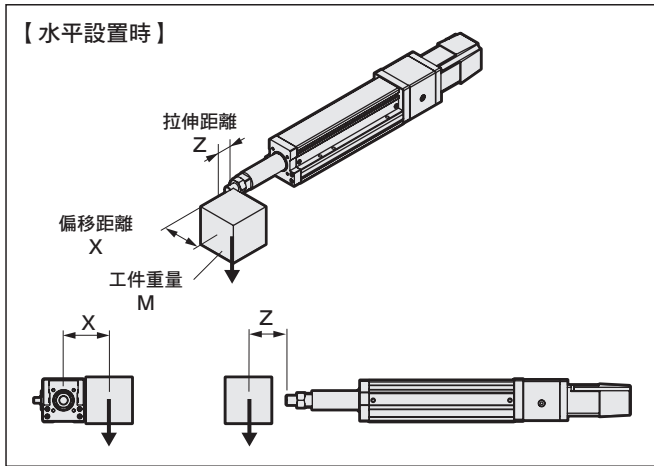
MEMO

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	

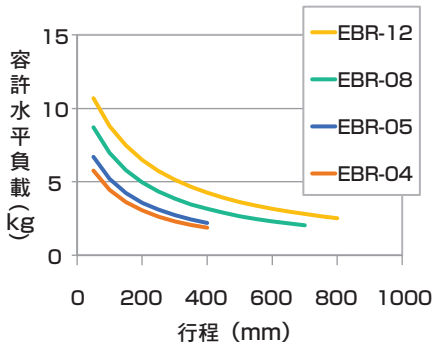
使用
注意事項

容許負載重量

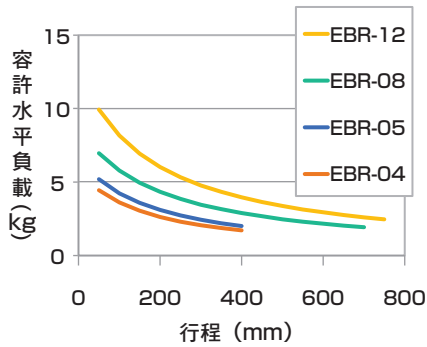
【水平、壁掛設置時】



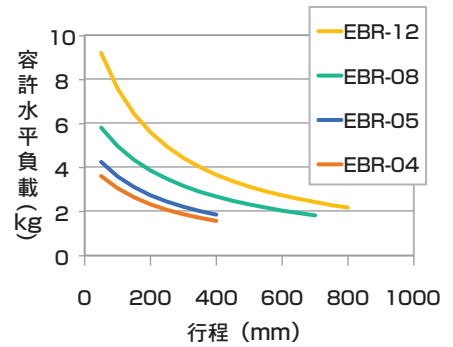
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)0mm】



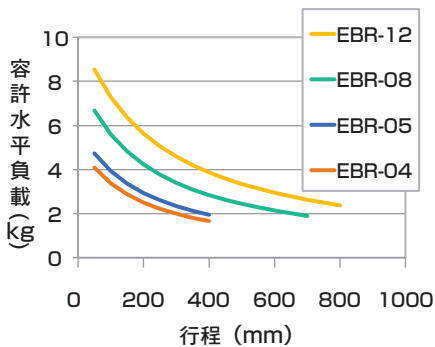
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)50mm】



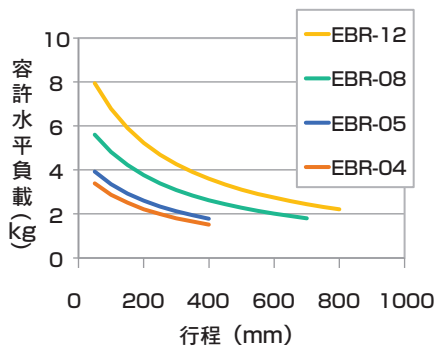
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)100mm】



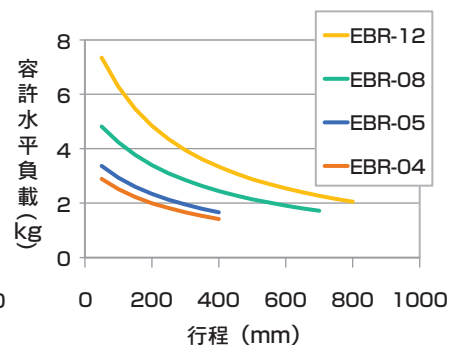
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)0mm】



【偏移(X)100 / 拉伸距離(Z)50mm】



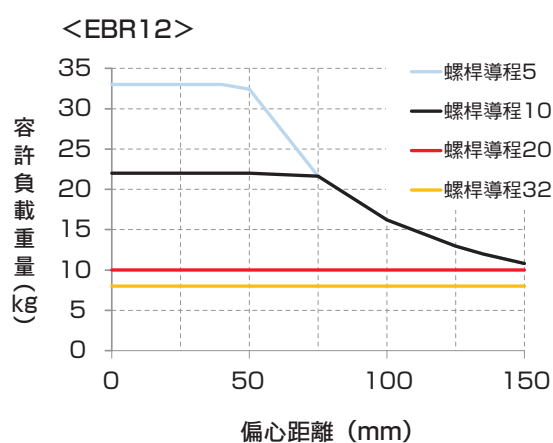
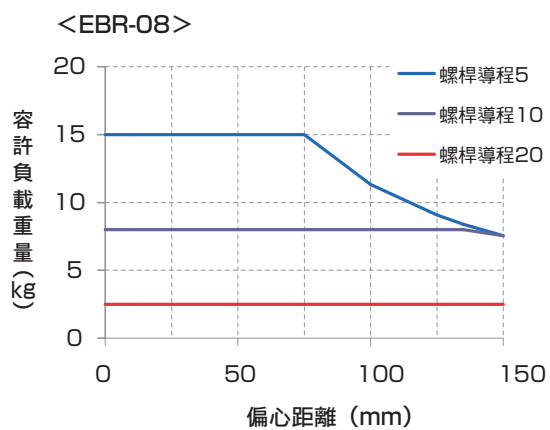
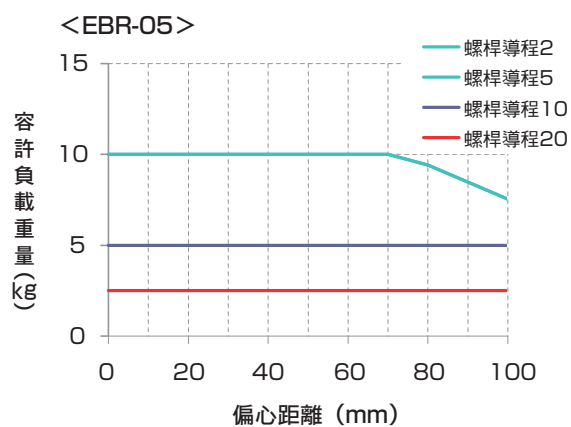
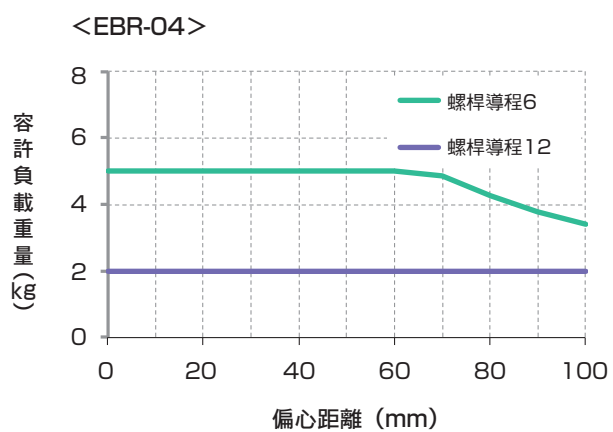
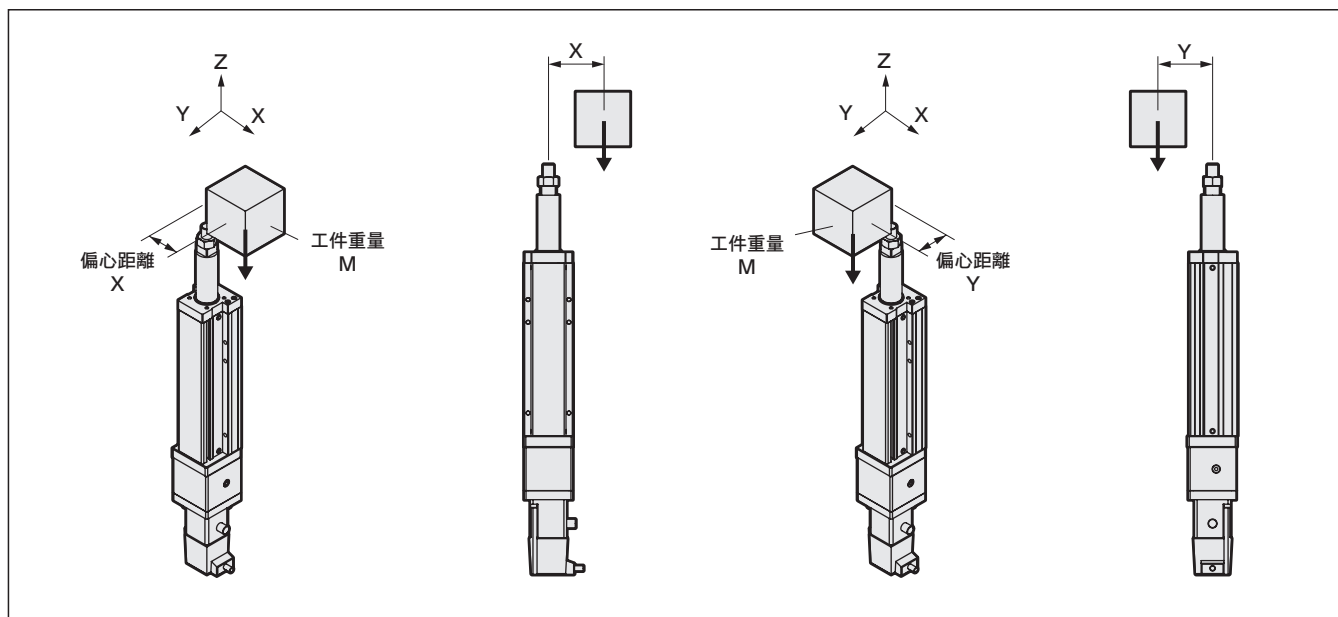
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)100mm】



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

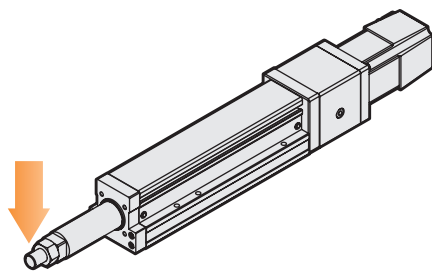
容許負載重量

【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

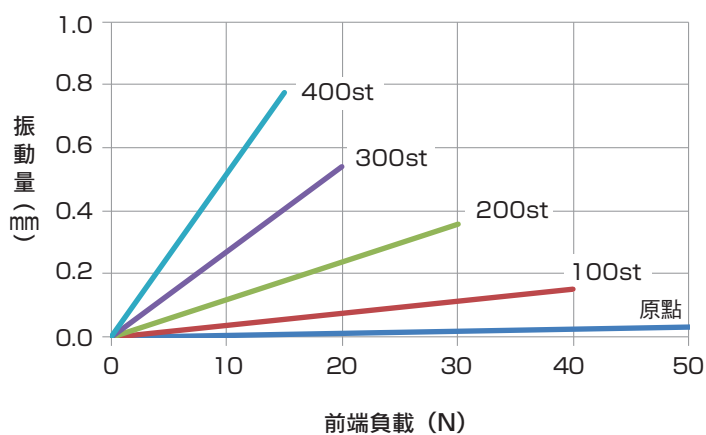


適用於伺服馬達

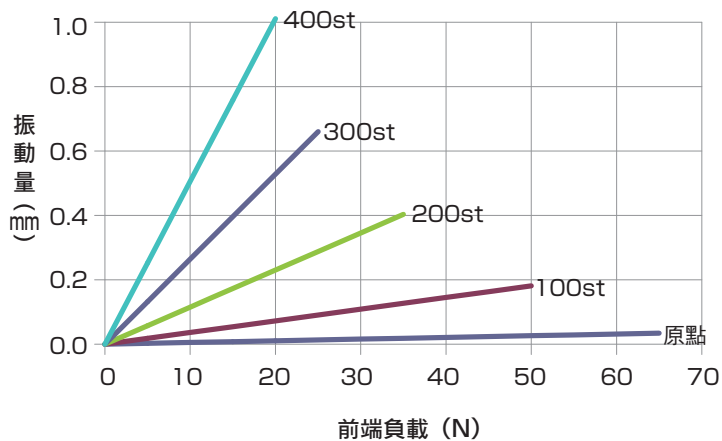
適用於步進馬達

使用
注意事項

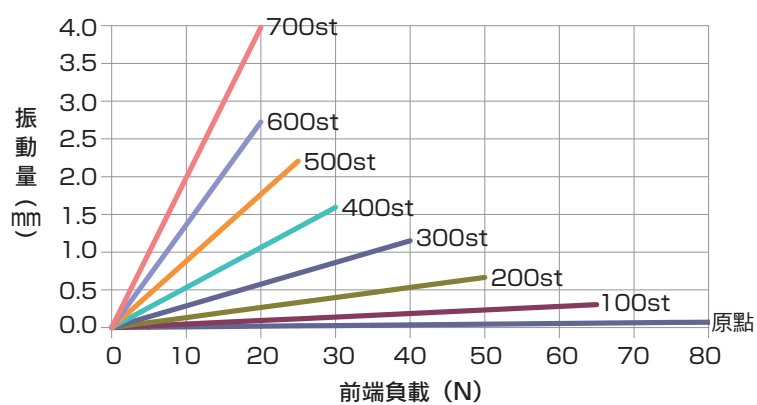
【EBR-04】



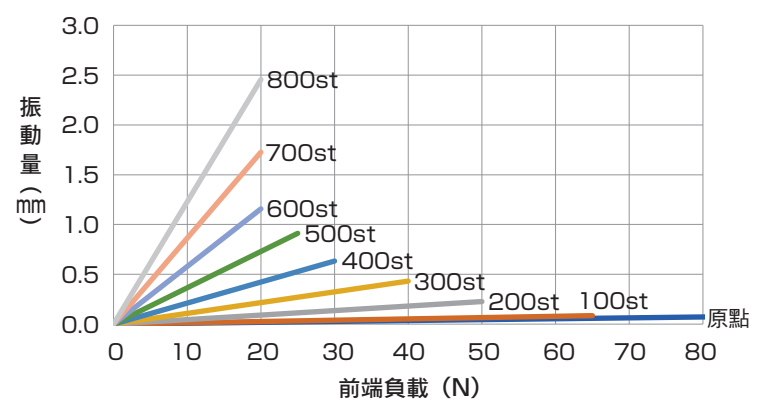
【EBR-05】



【EBR-08】



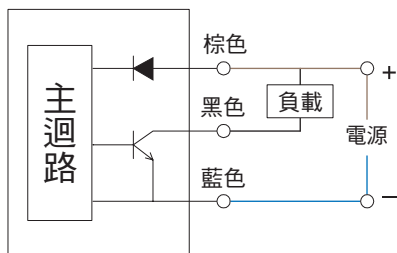
【EBR-12】



【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

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

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