

EBR-L

導軌內置活塞桿型

電動缸
適用於步進馬達
無馬達規格



CONTENTS

產品介紹	卷首
產品體系表	552
● 規格、型號標示、外形尺寸圖	
· EBR-04L	554
· EBR-05L	560
· EBR-08L	566
● 機種選定	572
● 技術資料	574
⚠ 使用注意事項	686
機種選定確認表	708

EBS

EBR

ETS

ETS Multi Axis

ECS

ETV

ECV

EKS

EBS




EBR

ETS

ECS

使用
注意事項

產品體系表

類型	型號	適用馬達尺寸	本體寬度 (mm)	螺桿導程 (mm)	最大可搬運重量 (kg) ※2					
					水平 ※1	垂直	50 mm	100	150	
導軌內置活塞桿型		□42	44	EBR-04L※-06	6	20	5	300 mm/s		
				EBR-04L※-12	12	12	2	600		
		□42	54	EBR-05L※-02	2	30	10	100 mm/s		
				EBR-05L※-05	5	30	10	250		
				EBR-05L※-10	10	15	5	500		
				EBR-05L※-20	20	10	2.5	1000		
		□56 □60	82	EBR-08L※-05	5	50	15	250		
				EBR-08L※-10	10	30	8	500		
				EBR-08L※-20	20	12	2.5	1000		

型號構成

導軌內置活塞桿型

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

A B C D E F G H I J

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

B 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

E 行程	
0050	50mm
?	(間距50mm)
0700	700mm

F 煞車	
N	無

G 安裝馬達規格	
A	請在右側頁面的一覽表中確認
B	
C	

H 馬達尺寸	
A	□42
B	□56
C	□60

I 極限感測器	
N	無
B	有

J 原點感測器	
N	無
C	有

* 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。

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

- ※1 壁掛設置與水平設置的可搬運重量相同。
- ※2 額定推力、最大可搬運重量的值為電動缸本體的容許值，實際的推力或可搬運重量可能會因顧客使用的馬達而受限制。
- ※3 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。
- ※4 🕒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。

建議安裝的步進馬達一覽表

記號	製造商名稱	系列	□42	□56	□60
A	東方馬達株式會社	AZ	AZM46□0□	—	AZM66□0□ AZM69□0□
		AR	ARM46□0□	—	ARM66□0□ ARM69□0□
B	MinebeaMitsumi株式會社	A17PM/A23KM	A17PM□□□CSTBCN	A23KM□□□CSTBCN	—
B	株式會社Dyadic Systems	RMJ	RMJ0411	—	—
C		RMJ	—	RMJ0611/RMJ1211	—

EBS
 EBR
 ETS
 ETS Multi Axis
 EGS
 ETV
 ECV
 EKS
 EBS
 EBR
 ETS
 EGS
 適用於何服馬達
 適用於步進馬達
 注意事項

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

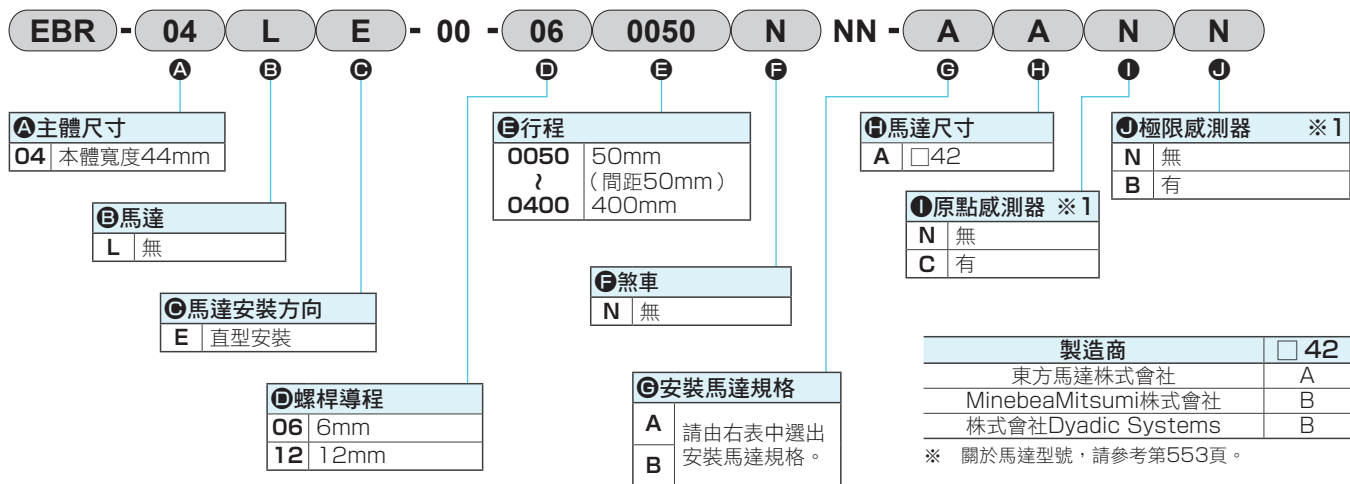
EBR-04LE

馬達直型安裝型

●步進馬達尺寸：□42



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」。

規格

適用馬達尺寸	□42 步進馬達	
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	
驅動部重量 kg	0.6	
其他慣性 kg·cm ²	0.045	
摩擦係數	0.03	
機械效率	0.8	
滑動阻力 N	6	
滾珠螺桿長度	行程+200	
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	

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。

※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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

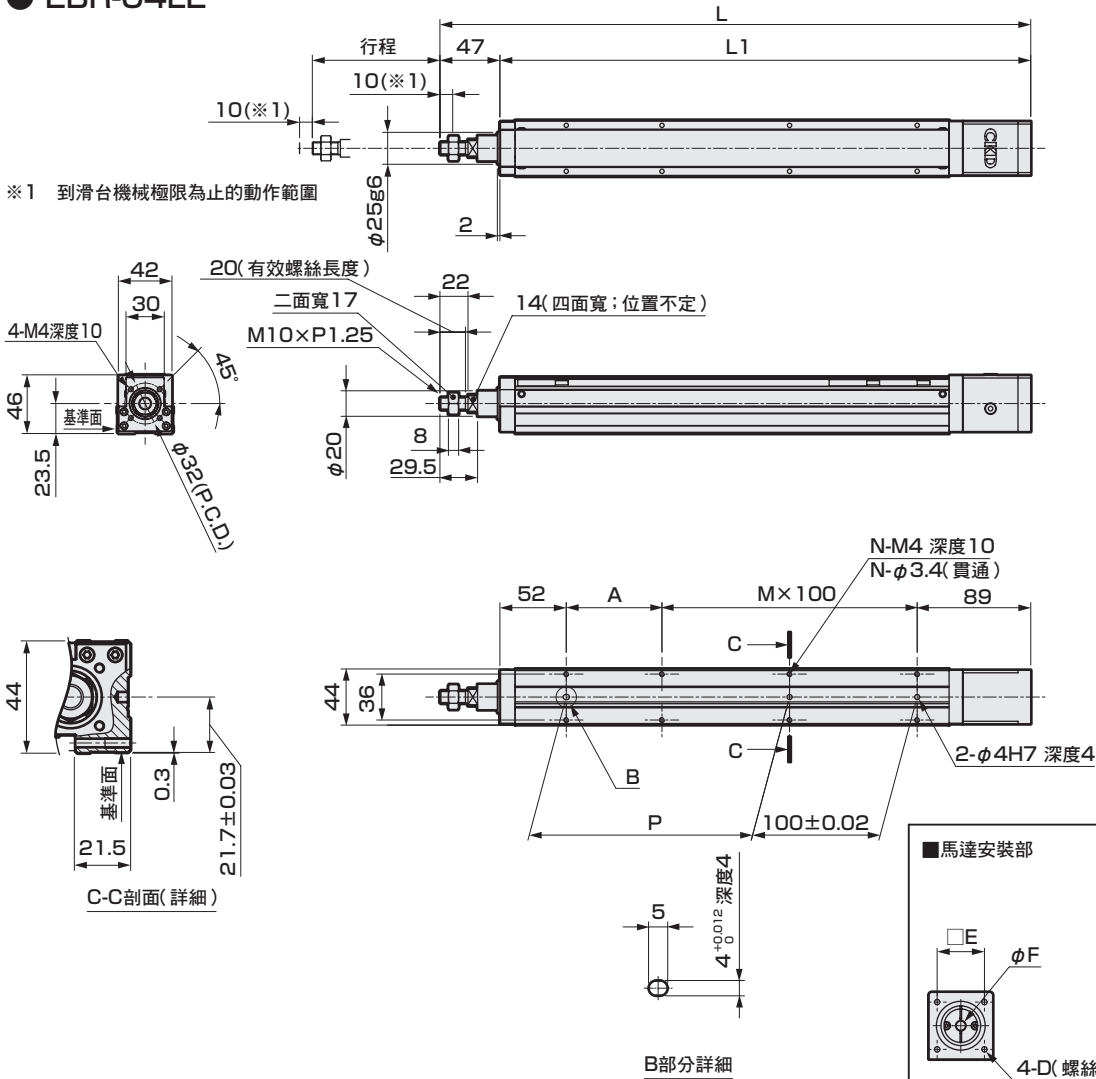
(mm/s)

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

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺栓
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×L12

添附品一覽

【馬達安裝用零件】

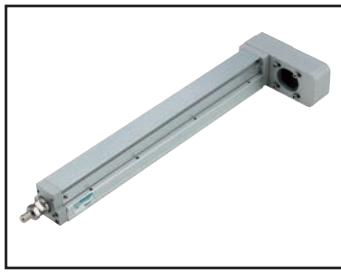
安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
A	組裝出貨	M3	4
B		M3	4

【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578頁。

使用
注意事項



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

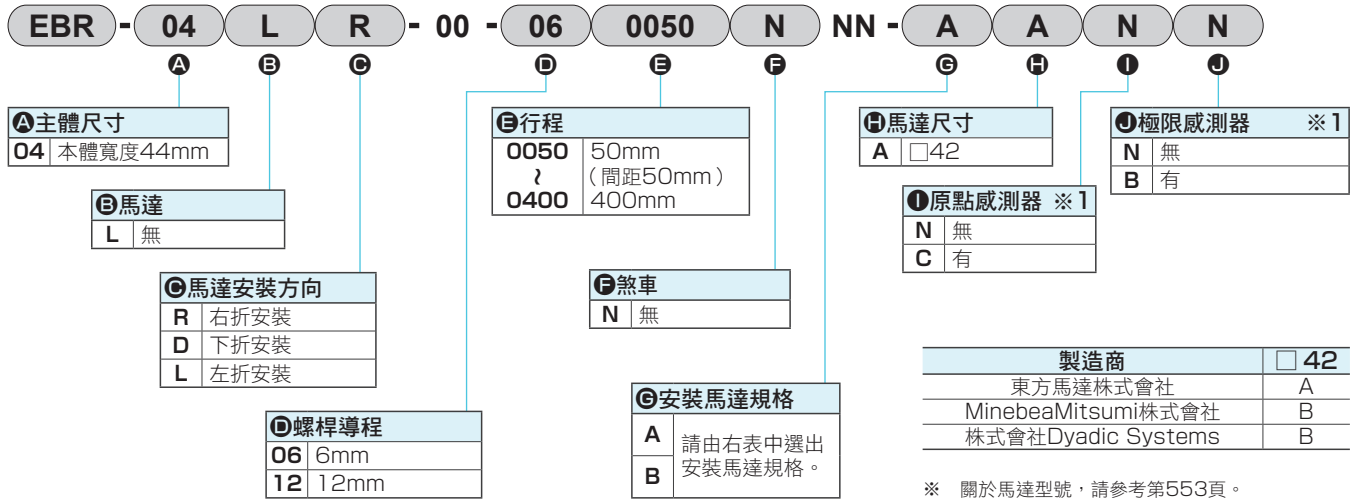
EBR-04L ※

馬達折返安裝型

●步進馬達尺寸：□42



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」。

規格

適用馬達尺寸	□42 步進馬達	
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	
驅動部重量 kg	0.6	
其他慣性 kg·cm ²	0.09	
摩擦係數	0.03	
機械效率	0.8	
滑動阻力 N	6	
滾珠螺桿長度	行程+200	
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	

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。
 ※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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

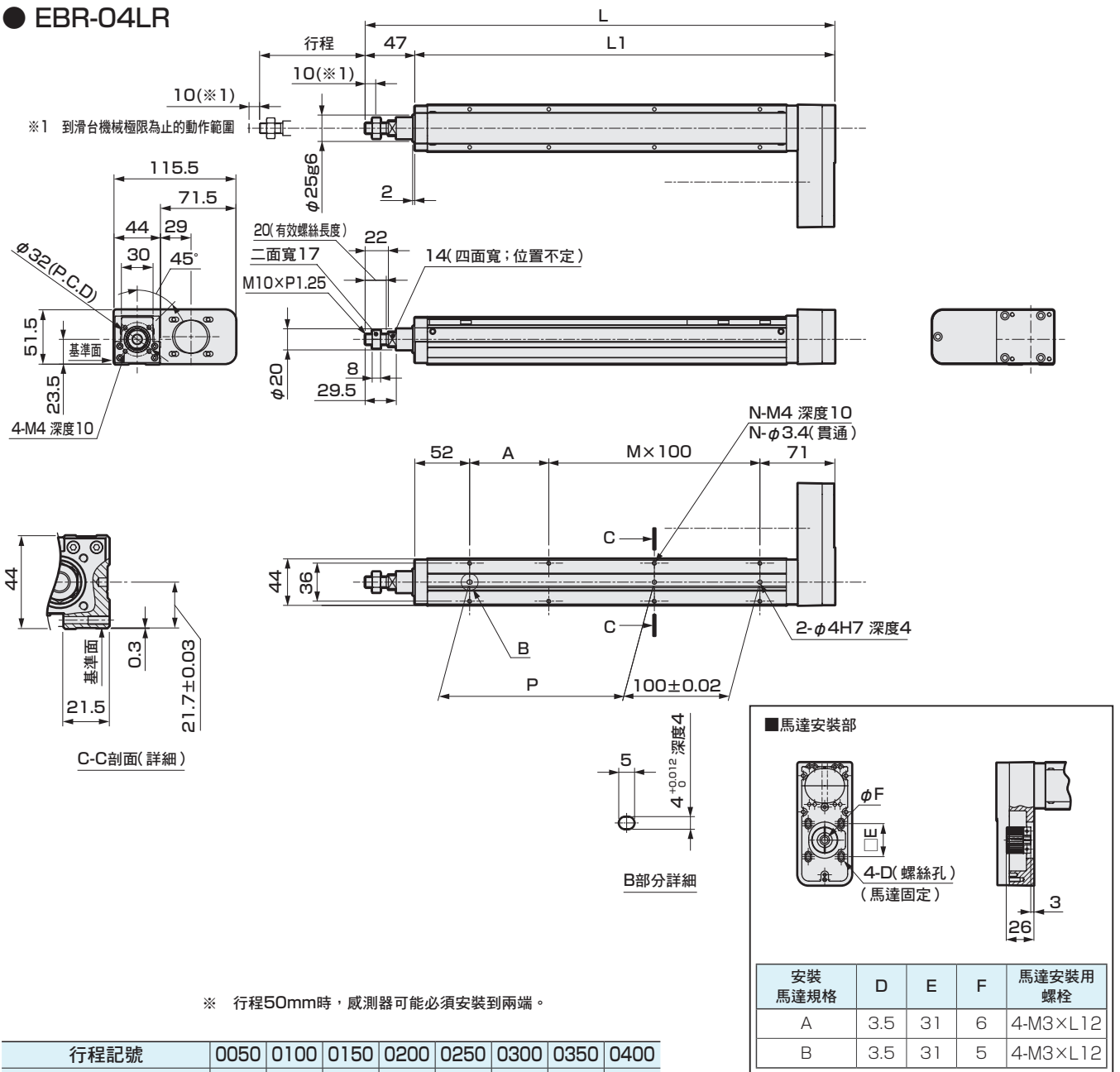
(mm/s)

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



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
A	添附出貨	M3	4
B		M3	4

【原點感測器、極限感測器】

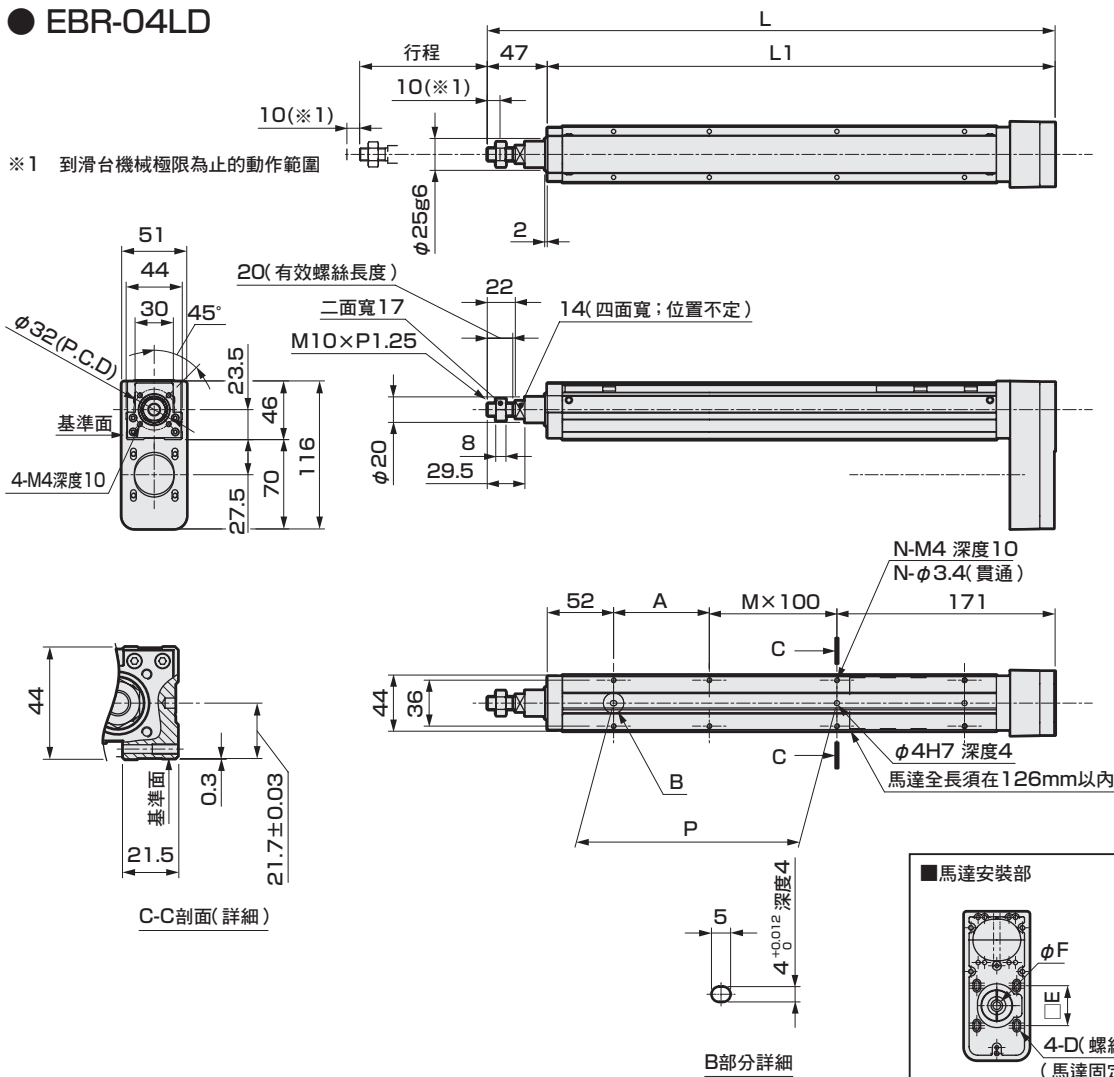
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第578頁。

EBR-04L※

外形尺寸圖 馬達下折安裝

● EBR-04LD



■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達安裝用螺栓
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×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	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

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
A	添附出貨	M3	4
B		M3	4

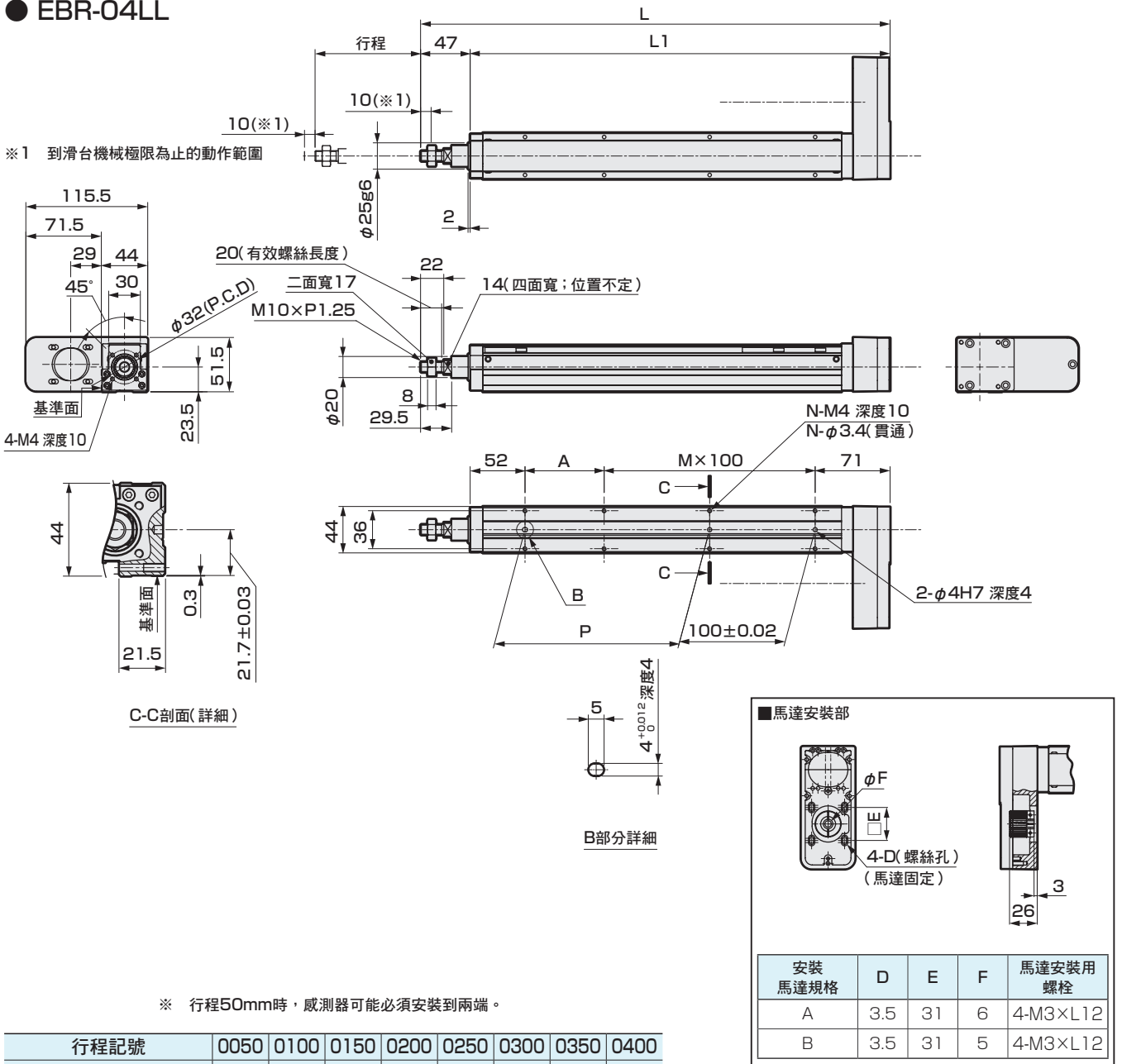
【原點感測器、極限感測器】

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578頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-04LL



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	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
A	添附出貨	M3	4
B		M3	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

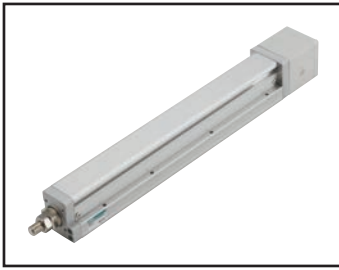
※ 關於感測器的規格，請參考第578頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

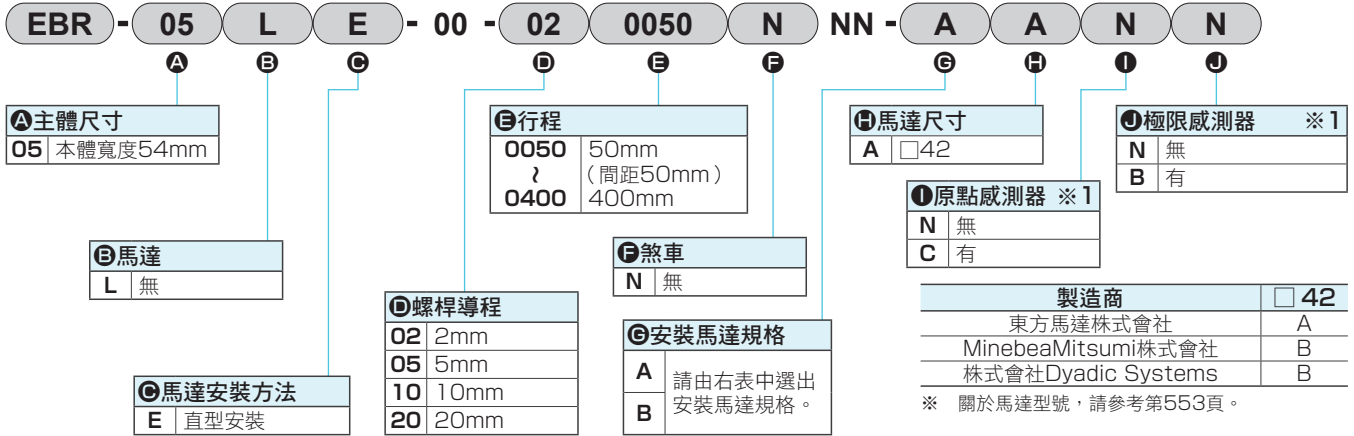
EBR-05LE

馬達直型安裝型

●步進馬達尺寸：□42



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」。

規格

適用馬達尺寸	□42 步進馬達			
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
	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			
驅動部重量 kg	0.9			
其他慣性 kg·cm ²	0.09			
摩擦係數	0.03			
機械效率	0.8			
滑動阻力 N	6			
滾珠螺桿長度	行程+200			
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			

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。
 ※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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

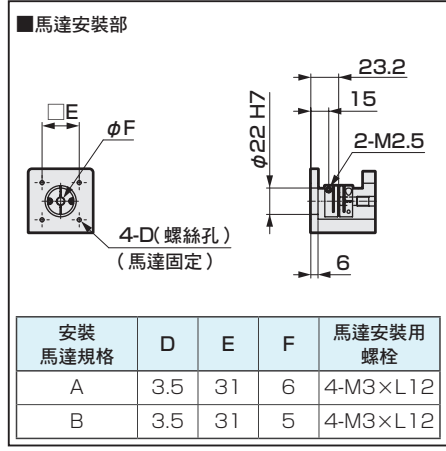
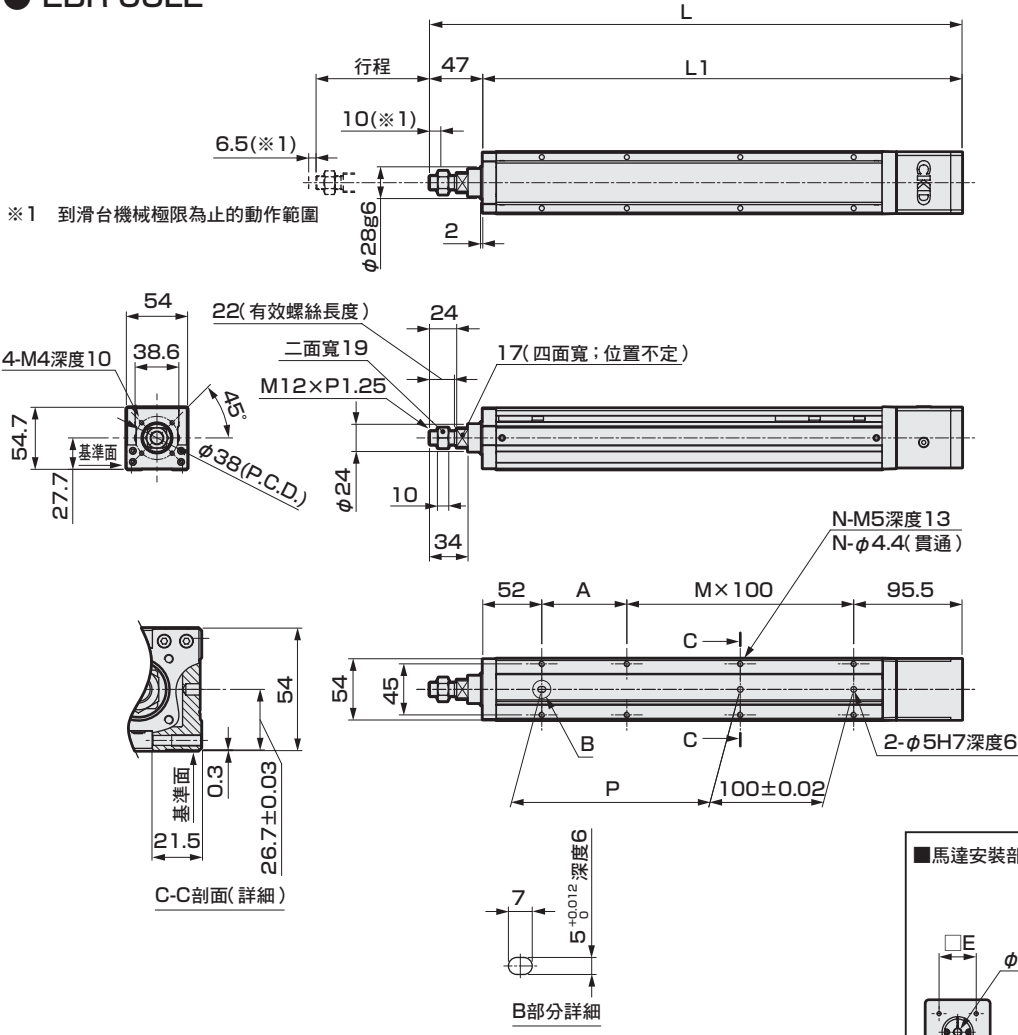
(mm/s)

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
A	組裝出貨	M3	4
B		M3	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578頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

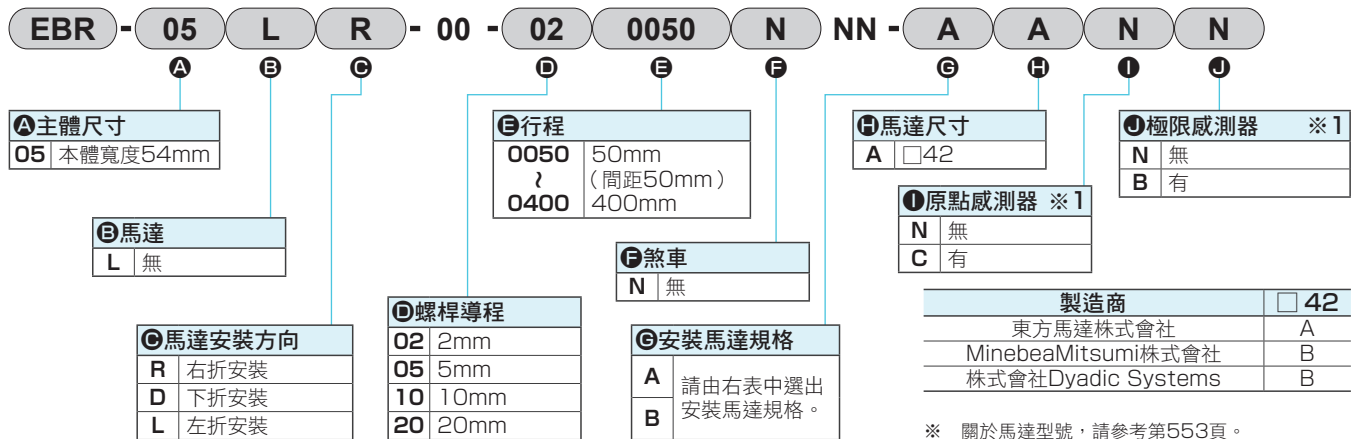
EBR-05L ※

馬達折返安裝型

●步進馬達尺寸：□42

RoHS

型號標示方法



※ 關於馬達型號，請參考第553頁。

※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」。

規格

適用馬達尺寸	□42 步進馬達			
驅動方式	滾珠螺桿 φ12			
行程 mm	50~400			
螺桿導程	2	5	10	20
最大可搬運重量 kg	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			
驅動部重量 kg	0.9			
其他慣性 kg·cm ²	0.09			
摩擦係數	0.03			
機械效率	0.8			
滑動阻力 N	6			
滾珠螺桿長度	行程+200			
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			

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。

※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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

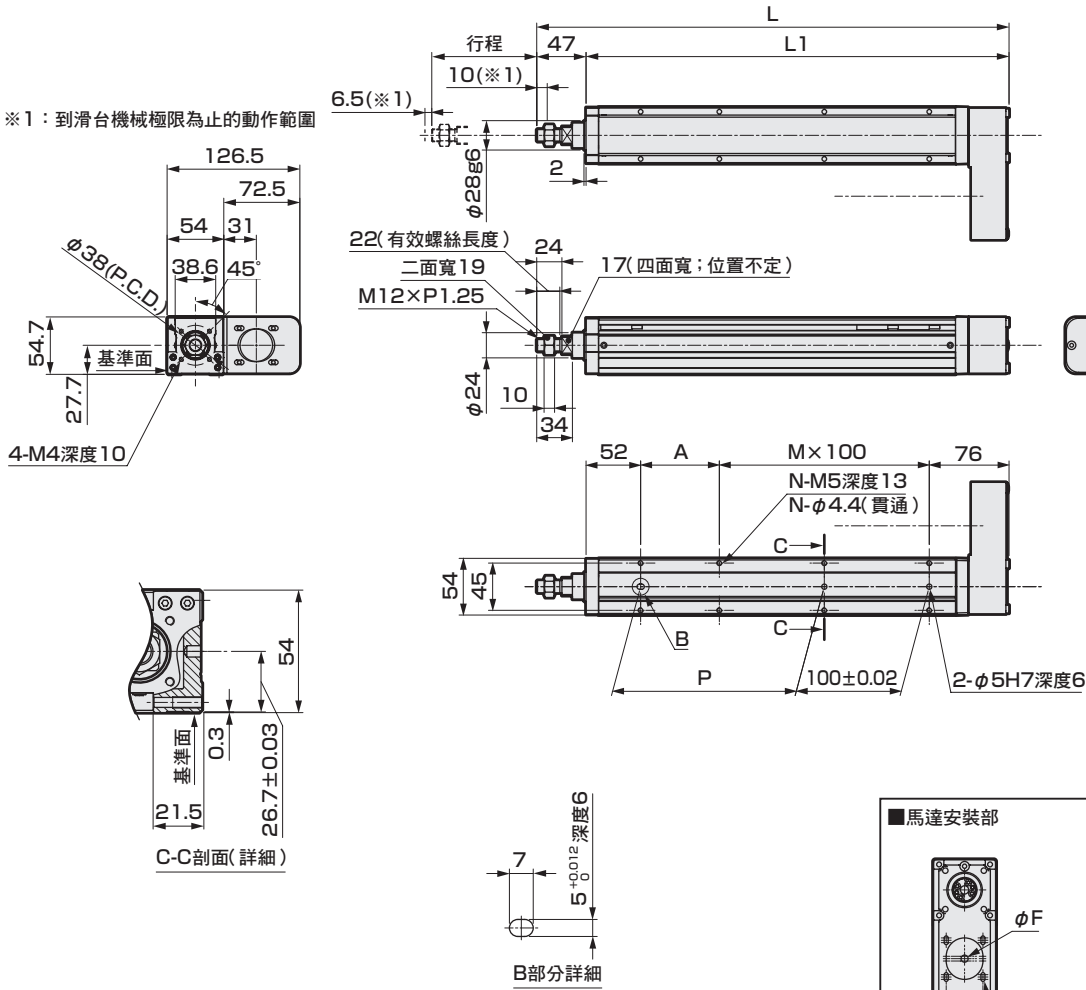
(mm/s)

行程	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。

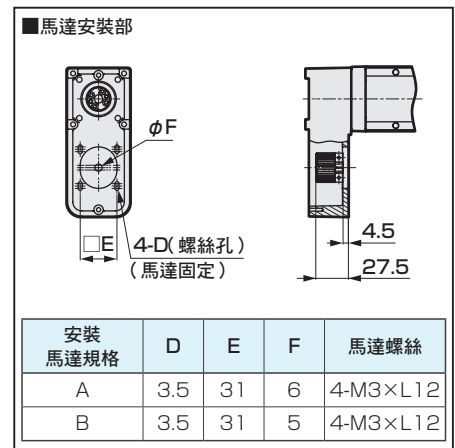
外形尺寸圖 馬達右折安裝

● EBR-05LR



※ 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
A	添附出貨	M3	4
B		M3	4

【原點感測器、極限感測器選擇時】

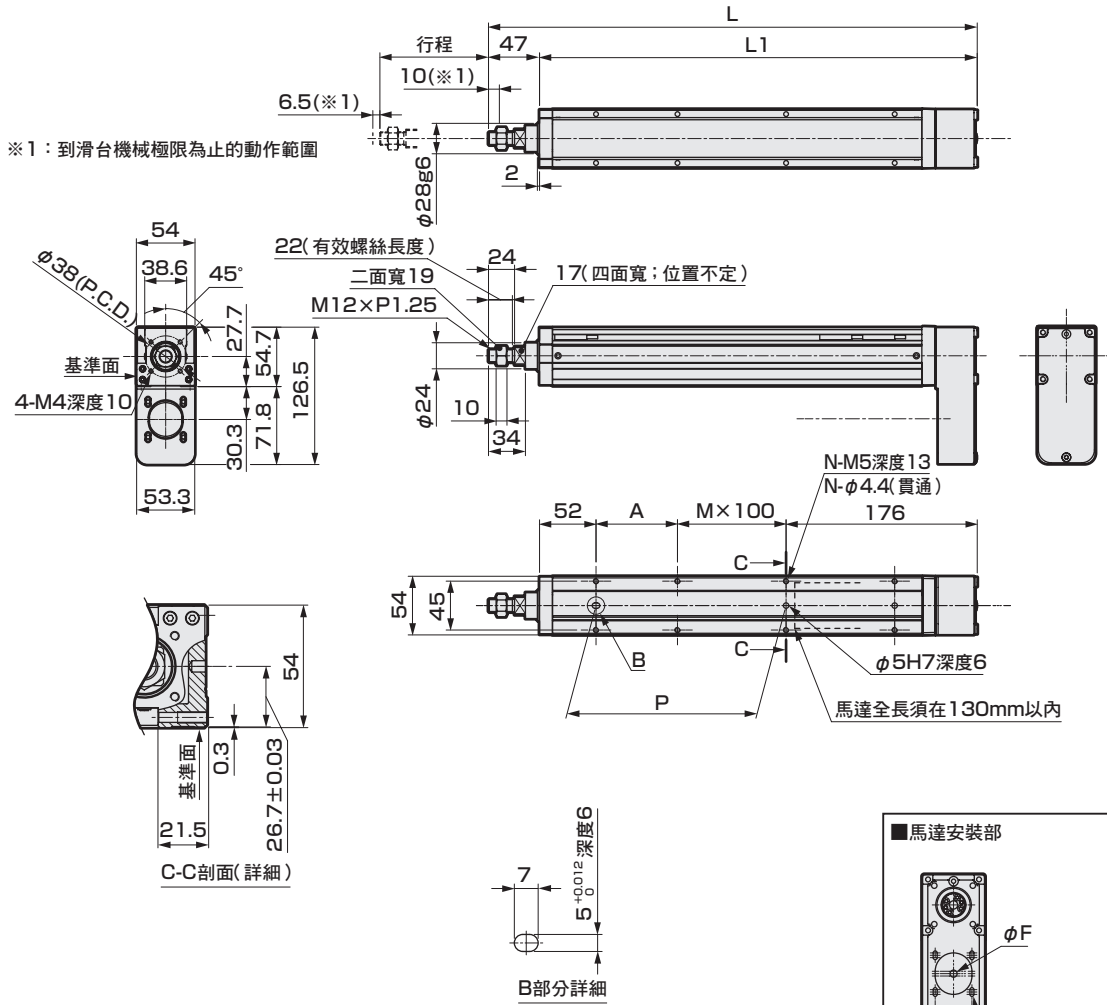
感測器		
製造商	型式	添附數量
KITA	KT-32N-2M	3

※ 關於感測器的規格，請參考第578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。

■ 馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×L12

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

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
A	添附出貨	M3	4
B		M3	4

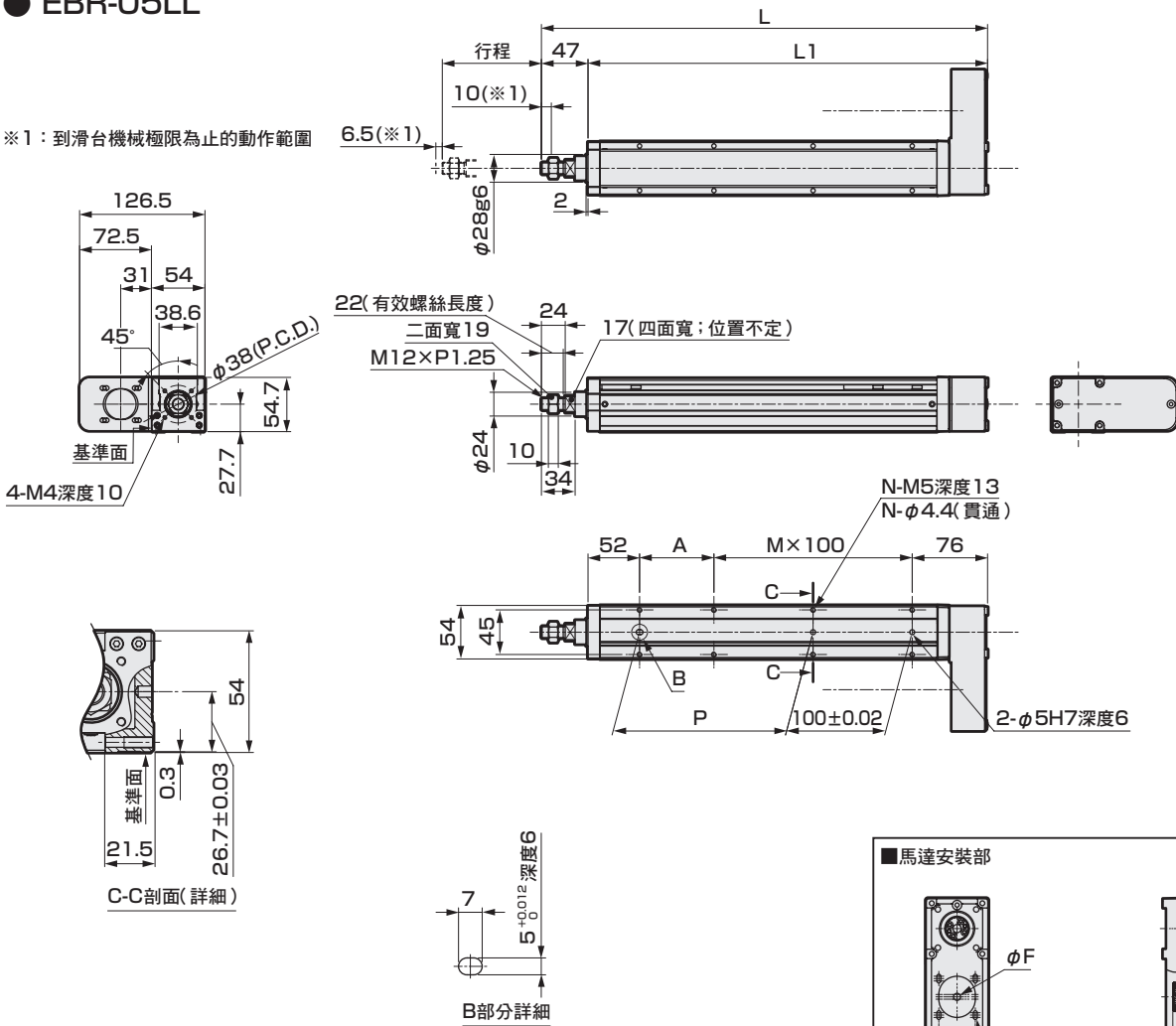
【原點感測器、極限感測器選擇時】

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578頁。

外形尺寸圖 馬達左折安裝

● EBR-05LL



※ 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

■馬達安裝部

安裝馬達規格	D	E	F	馬達螺絲
A	3.5	31	6	4-M3×L12
B	3.5	31	5	4-M3×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
A	添附出貨	M3	4
B		M3	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

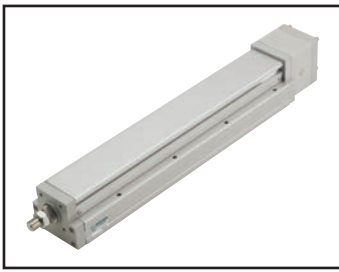
※ 關於感測器的規格，請參考第578頁。

電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

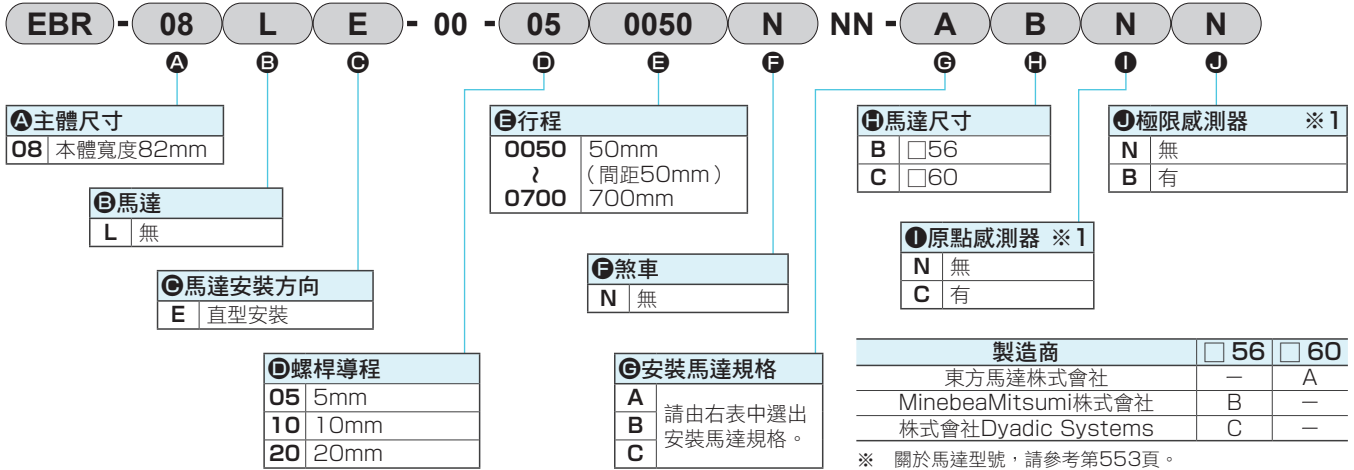
EBR-08LE

馬達直型安裝型

●步進馬達尺寸：□56、□60



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553頁。

規格

適用馬達尺寸	□56、□60 步進馬達		
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 kg	水平	50	30
※1	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		
驅動部重量 kg	1.7		
其他慣性 kg·cm ²	0.24		
摩擦係數	0.03		
機械效率	0.8		
滑動阻力 N	20		
滾珠螺桿長度	行程+200		
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		

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。

※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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)

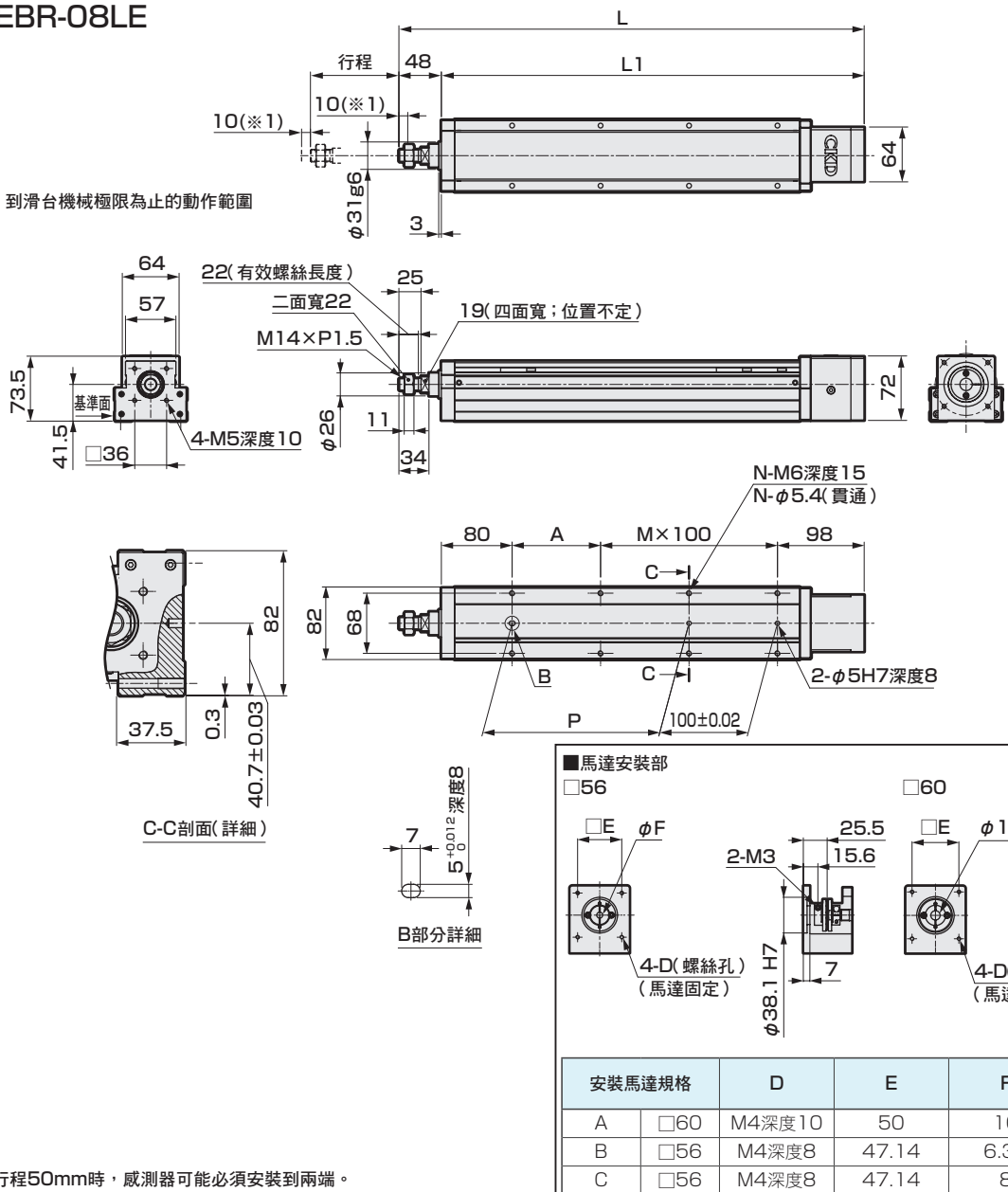
螺桿導程 \ 行程	50~300	350~700
5	250	200
10	500	400
20	1000	850

※ 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



※ 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

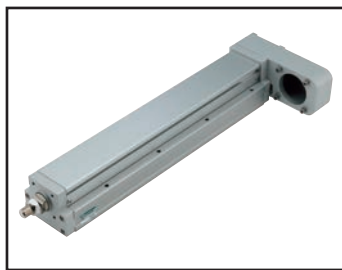
【馬達安裝用零件】

安裝馬達規格	聯軸器	馬達安裝用螺栓	
		尺寸	數量
A	組裝出貨	M4	4
B		M4	4
C		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578頁。



電動缸（無馬達規格） 導軌內置活塞桿型

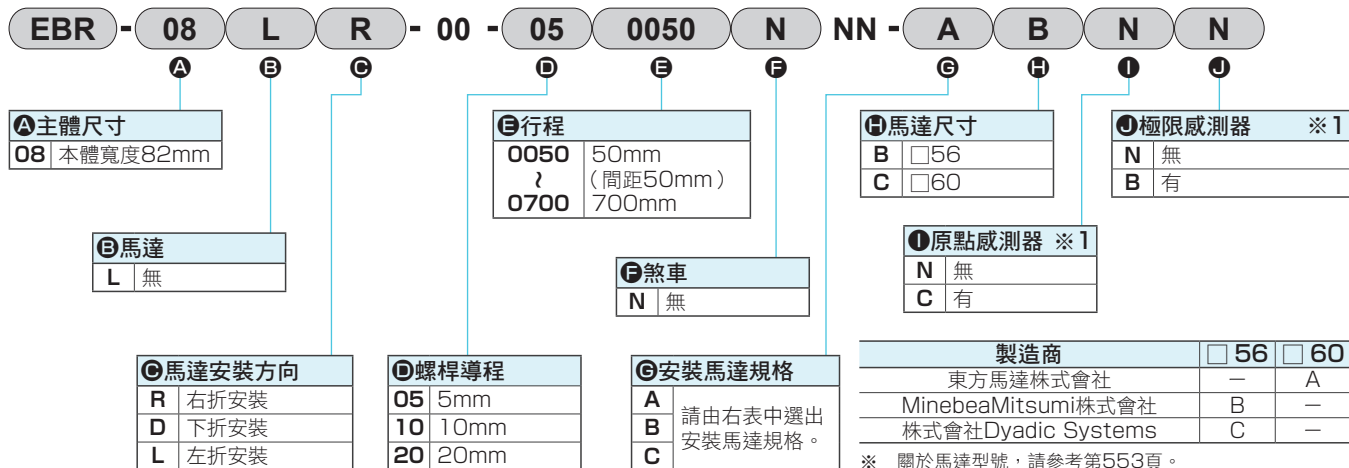
EBR-08L ※

馬達折返安裝型

●步進馬達尺寸：□56、□60

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553頁。

規格

適用馬達尺寸		□56、□60 步進馬達		
驅動方式		滾珠螺桿 φ16		
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		
驅動部重量 kg		1.7		
其他慣性 kg·cm ²		0.52		
摩擦係數		0.03		
機械效率		0.8		
滑動阻力 N		20		
滾珠螺桿長度		行程+200		
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		

※ 此為參考值。根據顧客使用的馬達不同，輸出可能會受限制，請依照您使用的馬達進行機種選定。

※ 有關各種突出量下的容許負載，請參考第574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

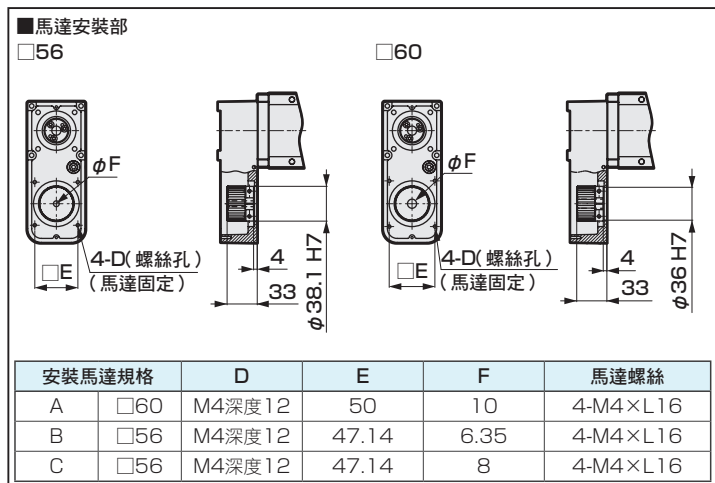
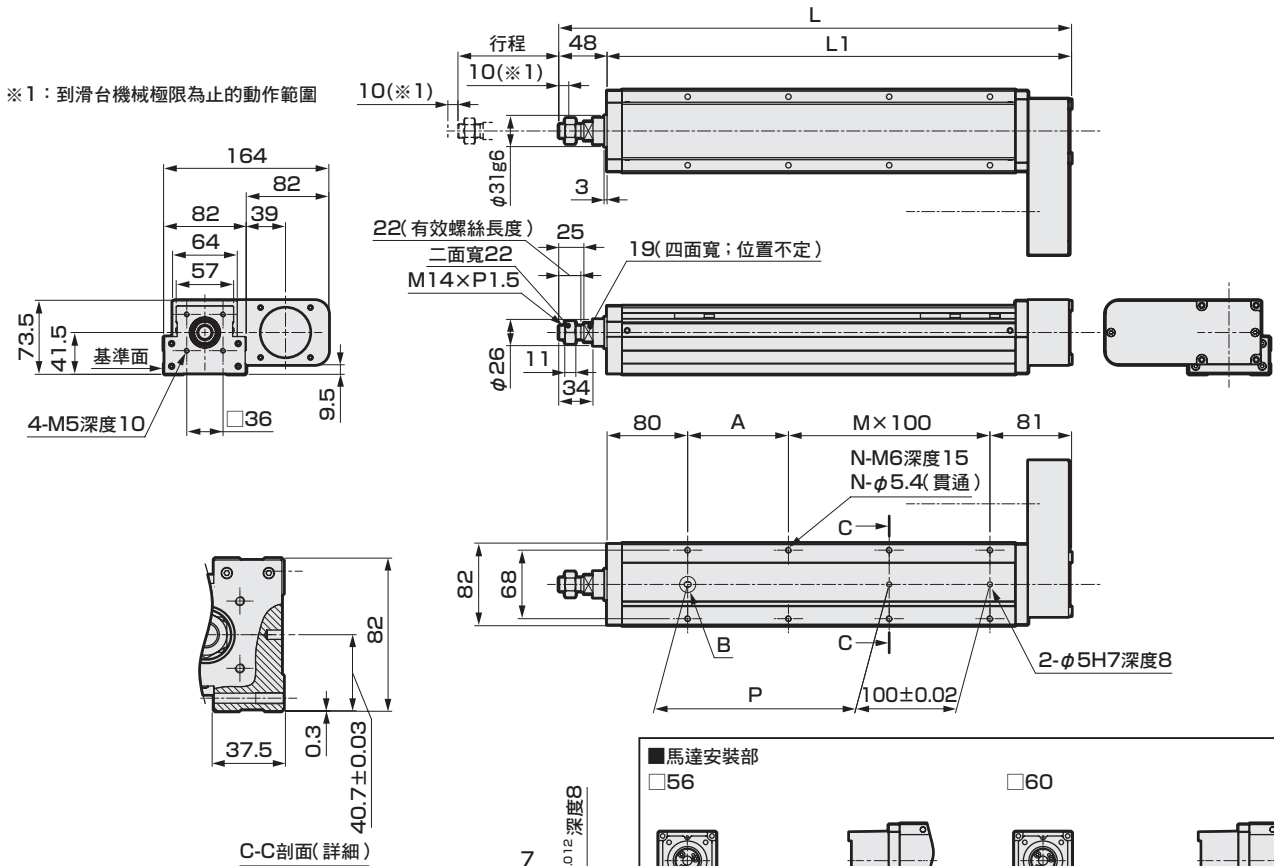
(mm/s)

行程 導程	50~300	350	400	450	500	550	600	650	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 馬達右折安裝

● EBR-08LR



※ 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	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
A	添附出貨	M4	4
B		M4	4
C		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578頁。

EBS
EBR
ETS
ETSMulti Axis
ECS
ETV
ECV
EKS
EBS

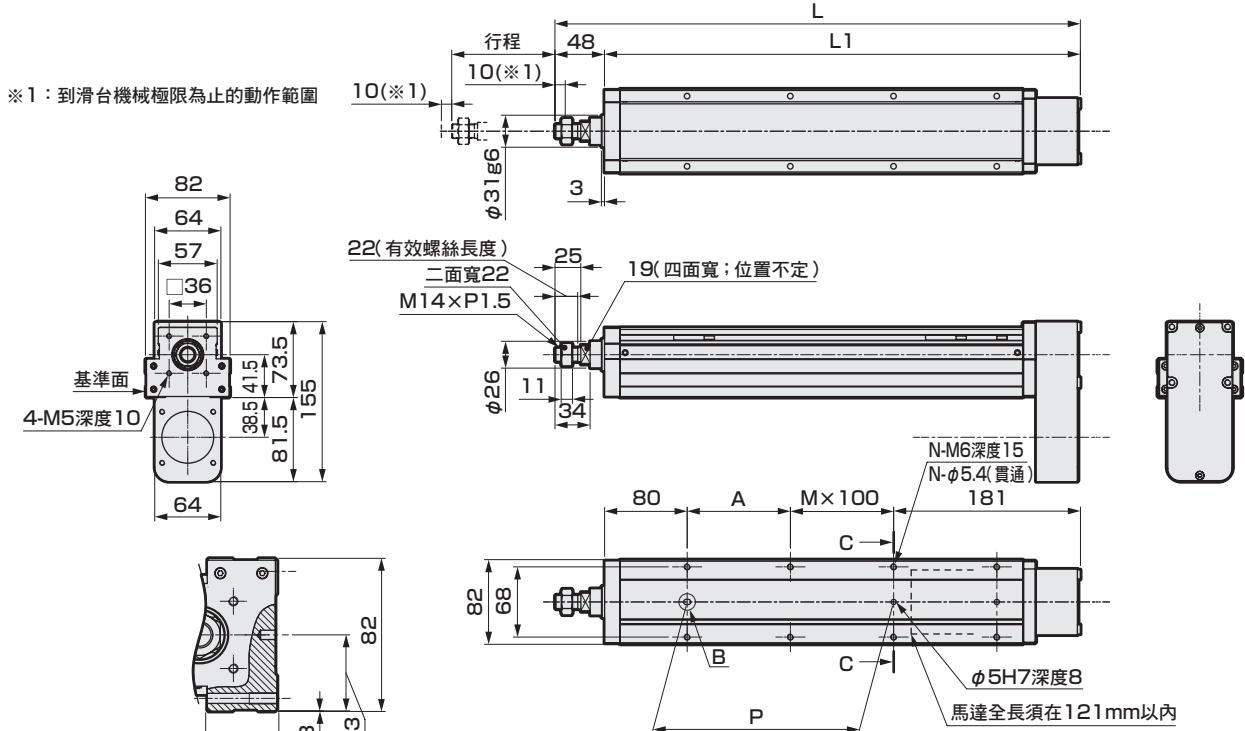
適用於何種馬達
適用於步進馬達
ETS
ECS

使用
注意事項

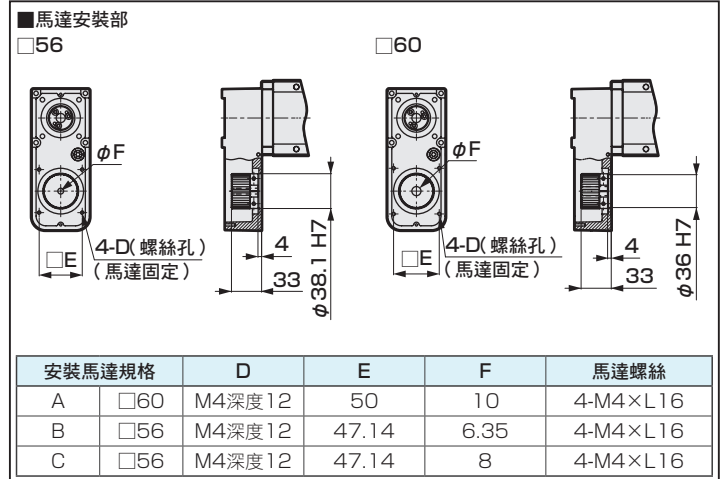
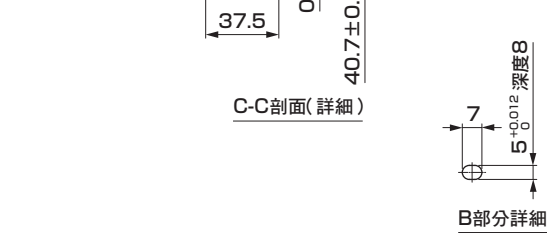
EBR-08L※

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



※ 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
A	添附出貨	M4	4
B		M4	4
C		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

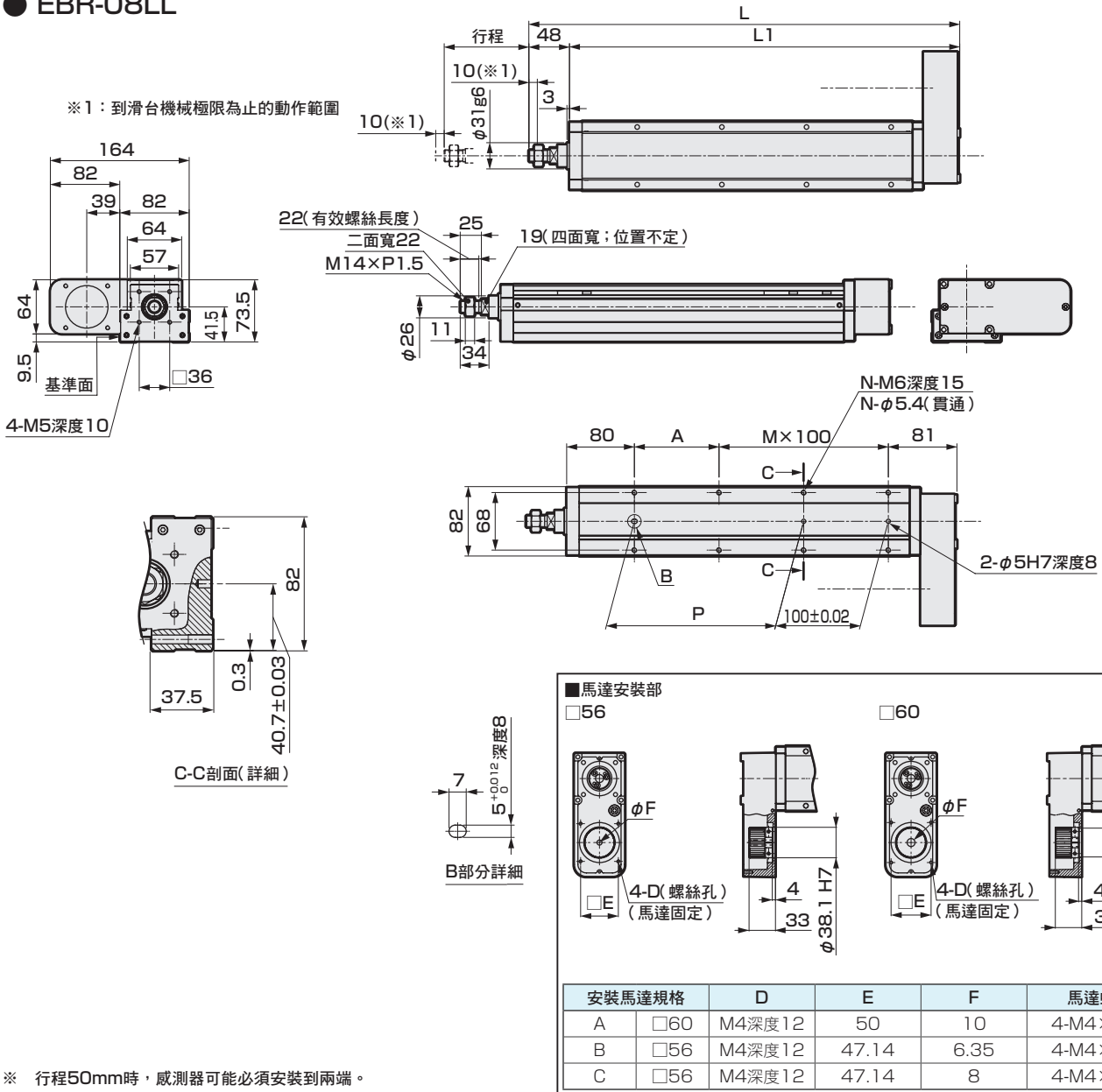
※ 關於感測器的規格，請參考第578頁。

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

適用於何種馬達
適用於步進馬達
注意事項

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
A	添附出貨	M4	4
B		M4	4
C		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578頁。

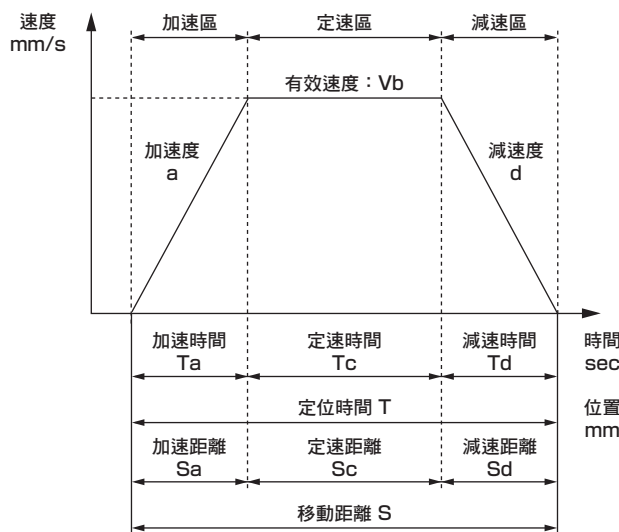
機種選定

STEP1 確認可搬運重量

可搬運重量會隨著安裝方式、螺桿導程和馬達性能的不同而改變。
請參閱產品體系表（第552頁）和各機種的規格表後，選定尺寸和螺桿導程。
此外，馬達性能請洽詢各馬達製造商。選定馬達時，請多加利用規格欄記載的電動缸資訊（機械效率等）。

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	V_{max}	mm/s	$=\{2 \times a \times d \times S / (a+d)\}^{1/2}$
	有效速度	V_b	mm/s	V和 V_{max} 兩者中較小的一方
	加速時間	T_a	s	$=V_b/a$
	減速時間	T_d	s	$=V_b/d$
	定速時間	T_c	s	$=S_c/V_b$
	加速距離	S_a	mm	$=(a \times T_a^2)/2$
	減速距離	S_d	mm	$=(d \times T_d^2)/2$
	定速距離	S_c	mm	$=S - (S_a + S_d)$
定位時間	T	s	$=T_a + T_c + T_d$	

- ※ 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（ V_b ）請選擇設定速度（V）和到達速度（ V_{max} ）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。
- ※ $1G \div 9.8m/s^2$ 。
- ※ 從顧客選擇的馬達設定速度、加速度。選定馬達、計算速度或加速度時，請多加利用規格欄記載的電動缸資訊（機械效率等）。

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574頁～第575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。

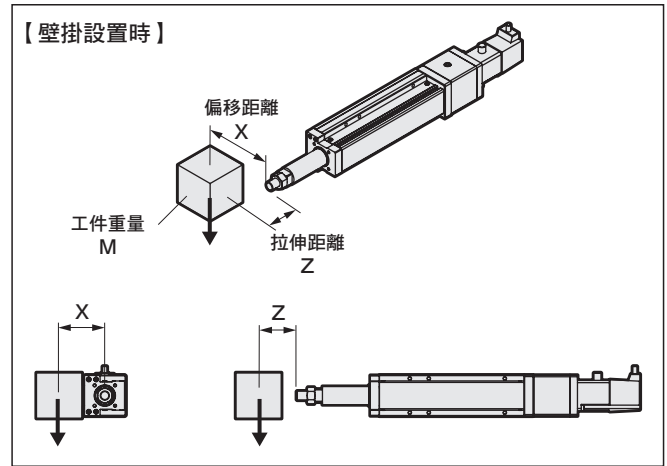
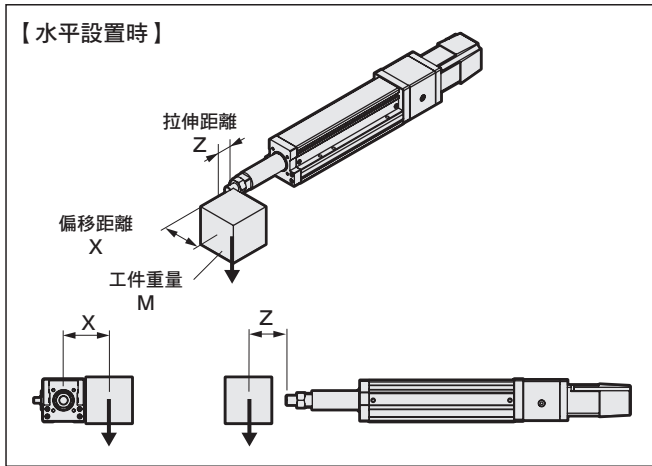
MEMO

EBS	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			

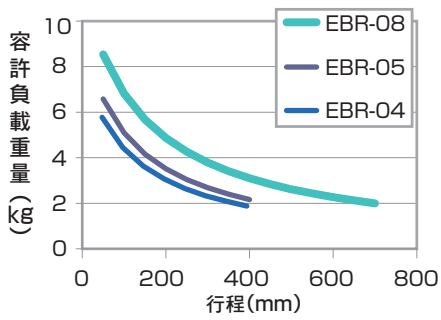
使用
注意事項

容許負載重量

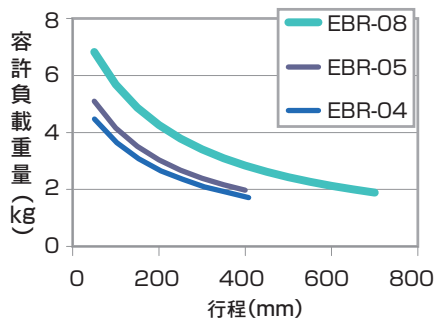
【水平、壁掛設置時】



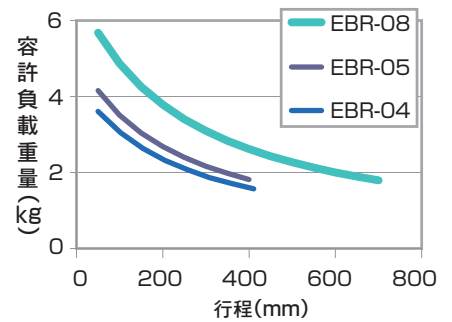
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)0mm】



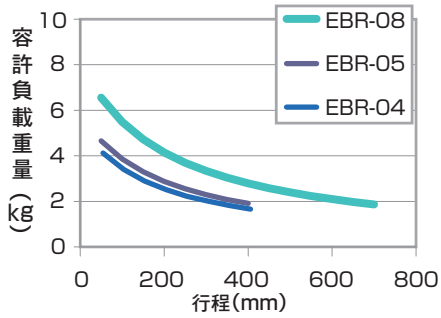
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)50mm】



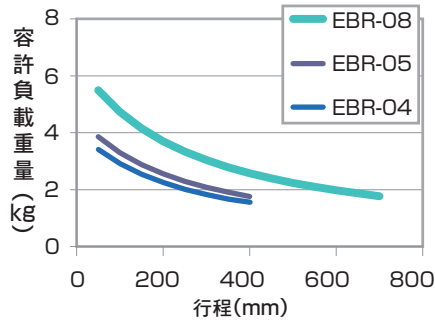
【偏移(X)0 / 拉伸距離(Z)100mm】



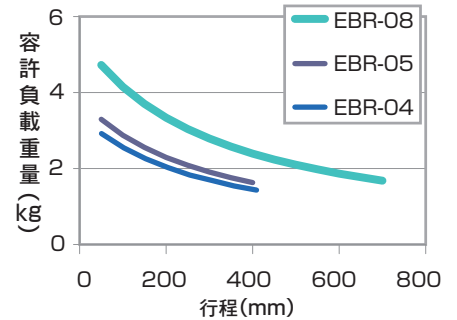
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)0mm】



【偏移(X)100 / 拉伸距離(Z)50mm】



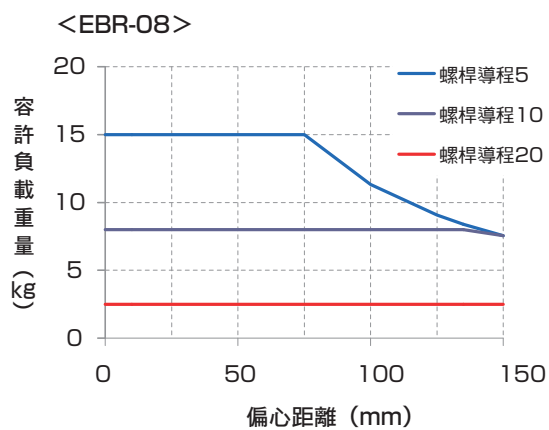
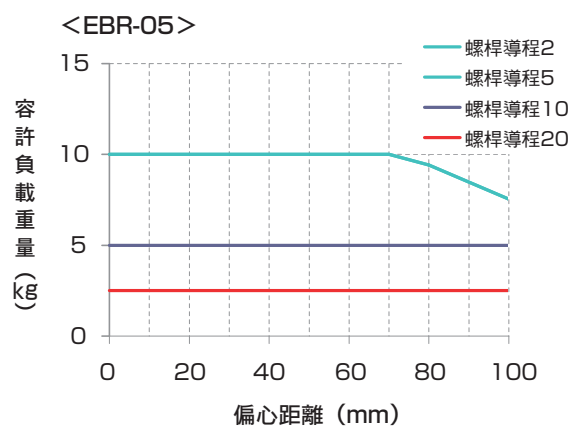
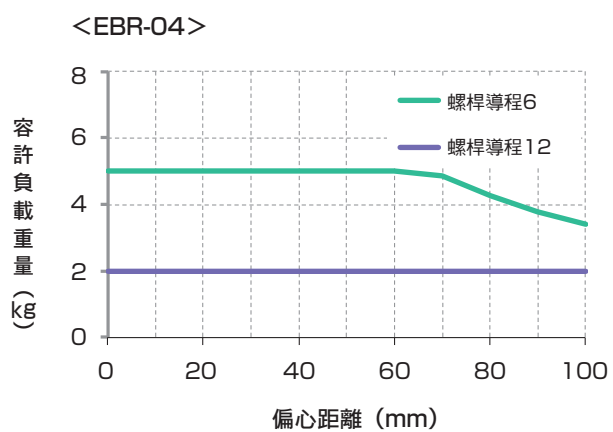
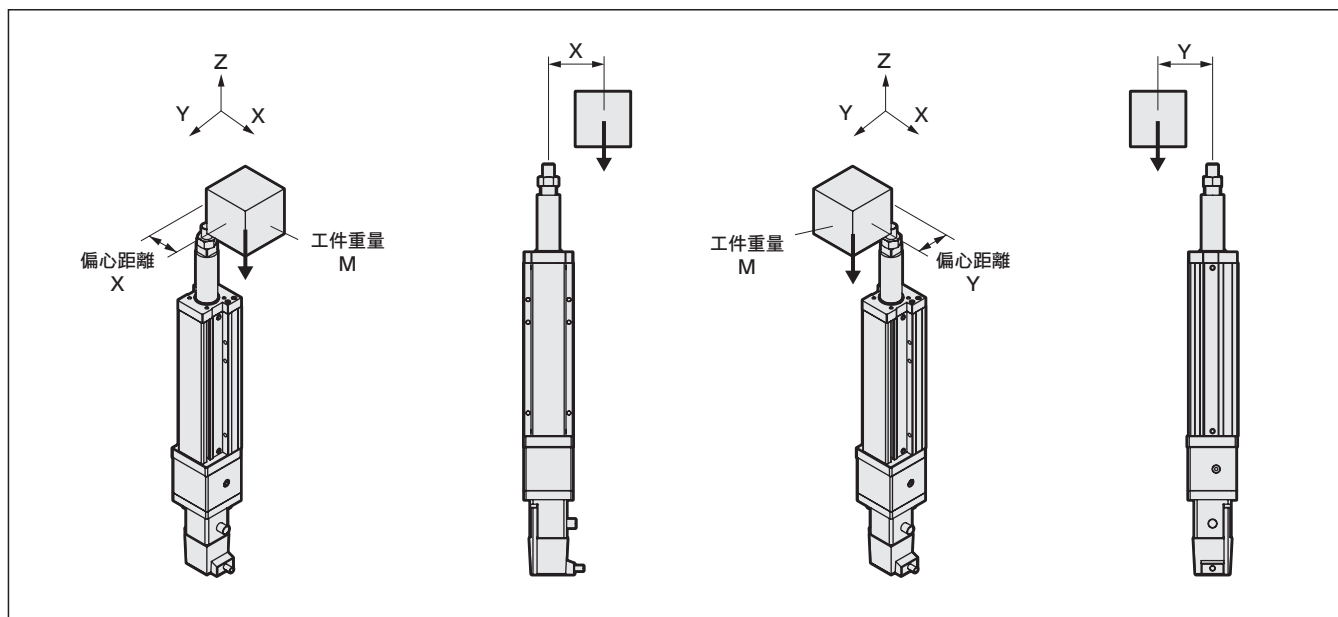
【偏移(X)100mm / 拉伸距離(Z)100mm】



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

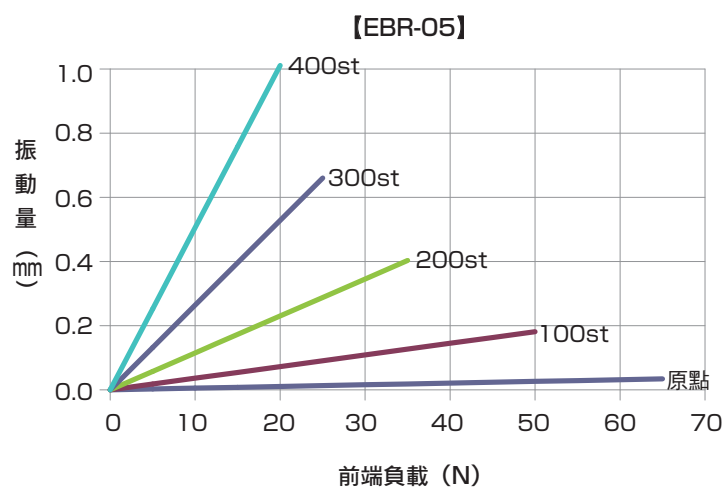
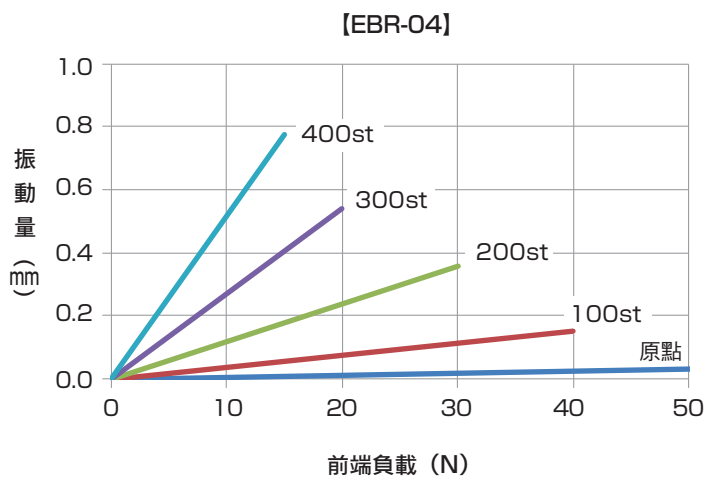
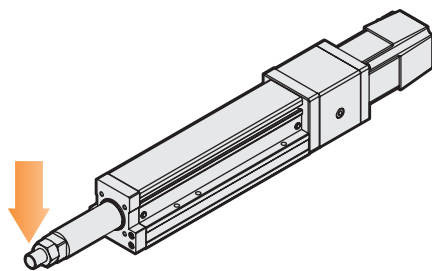
容許負載重量

【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)▲

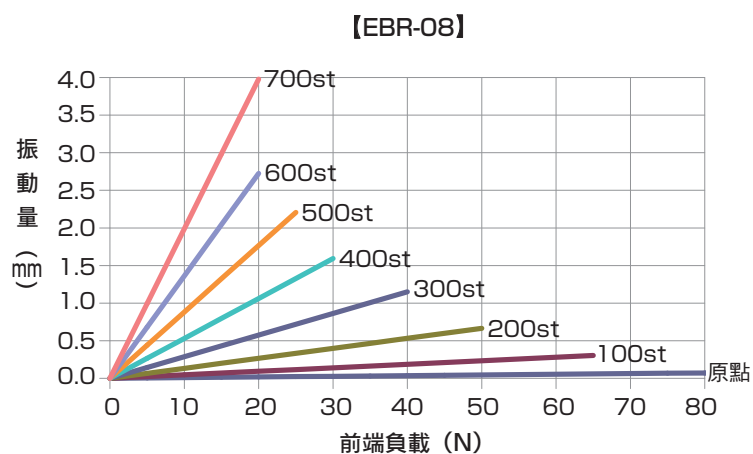
活塞桿前端振動量 (EBR系列) ※參考值



適用於伺服馬達

適用於步進馬達

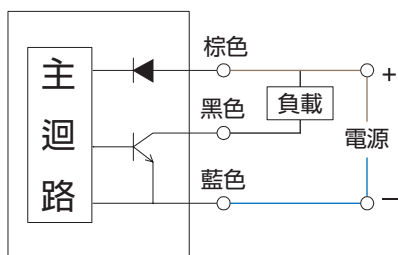
使用
注意事項



【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	A	□42	M3	4
	B		M3	4
EBR-05	A	□42	M3	4
	B		M3	4
EBR-08	A	□56 □60	M4	4
	B		M4	4
	C		M4	4

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」。

維修零件

■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	全機種

適用於同服馬達

適用於步進馬達

使用
注意事項

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

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