

EBR-M/G

전동 액추에이터
모터 부착 사양

가이드 내장형 로드 타입



CONTENTS

상품 소개	권두
체계표	48
● 사양·형번 표시·외형 치수도	
· EBR-04※	52
· EBR-05※	62
· EBR-08※	72
● 기종 선정	82
● 기술 자료	84
▲ 사용상의 주의사항	118
기종 선정 체크 시트	126

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

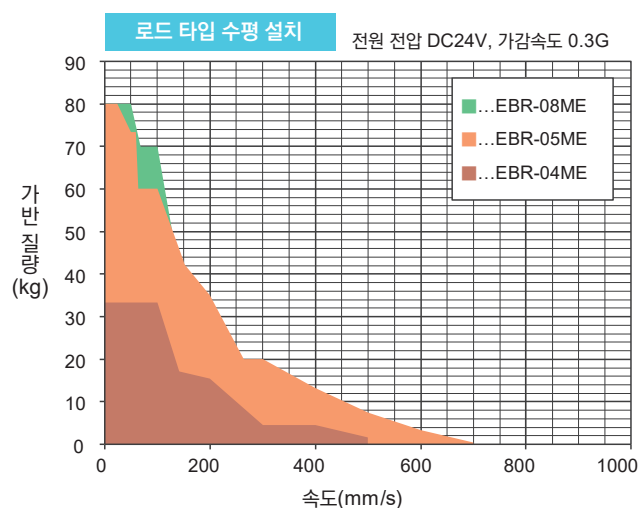
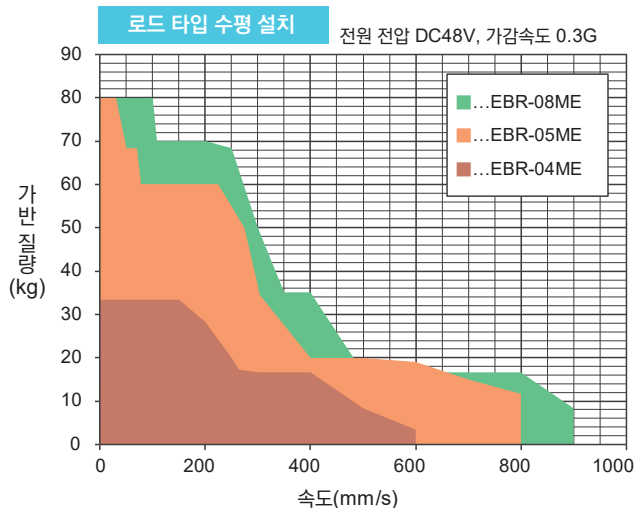
ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항

체계표

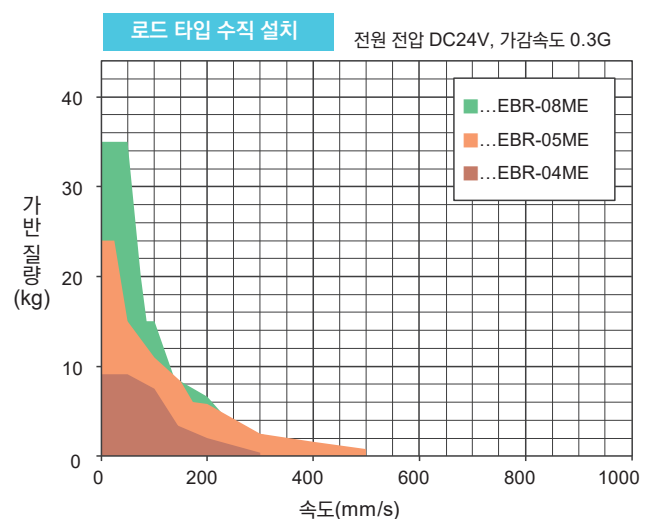
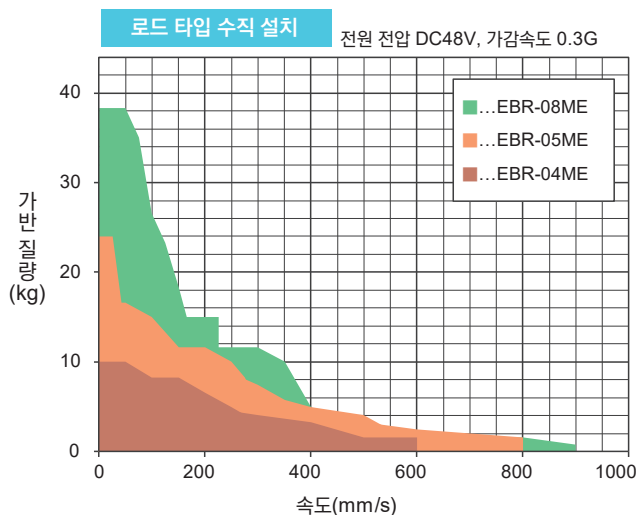
컨트롤러	액추에이터 형번		모터 사이즈	모터 취부 방향	본체 폭 (mm)	나사 리드 (mm)	최대 가반 질량(kg)		최대 압착력 (N)	
							수평	수직		
 ECR 시리즈		EBR-04ME-06	□35	스트레이트	44	6	33.3	10	131	
		EBR-04ME-12				12	18.3	5	69	
		EBR-04MR/D/L-06		접이		6	33.3	9.1	131	
		EBR-04MR/D/L-12				12	18.3	5	69	
		EBR-05ME-02	□42	스트레이트	54	2	80	24	397	
		EBR-05ME-05				5	60	16.6	193	
		EBR-05ME-10				10	50	10	94	
		EBR-05ME-20				20	20	4.1	33	
		EBR-05MR/D/L-02		접이		2	80	24	397	
		EBR-05MR/D/L-05				5	60	16.6	193	
		EBR-05MR/D/L-10				10	36.6	8.3	94	
		EBR-05MR/D/L-20				20	18.3	4.1	33	
		EBR-08ME-05	□56	스트레이트	82	5	80	38.3	1050	
		EBR-08ME-10				10	70	18.3	468	
		EBR-08ME-20				20	35	11.6	213	
		EBR-08MR/D/L-05		접이		5	80	38.3	1050	
		EBR-08MR/D/L-10				10	70	18.3	468	
		EBR-08MR/D/L-20				20	35	8.3	213	

사용상의 주의사항



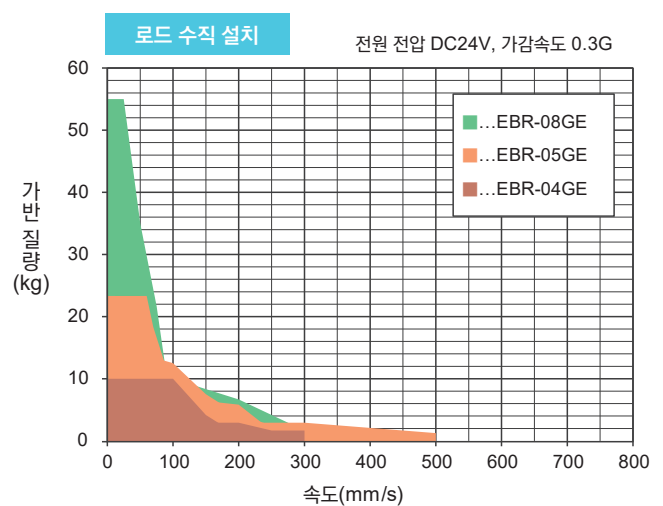
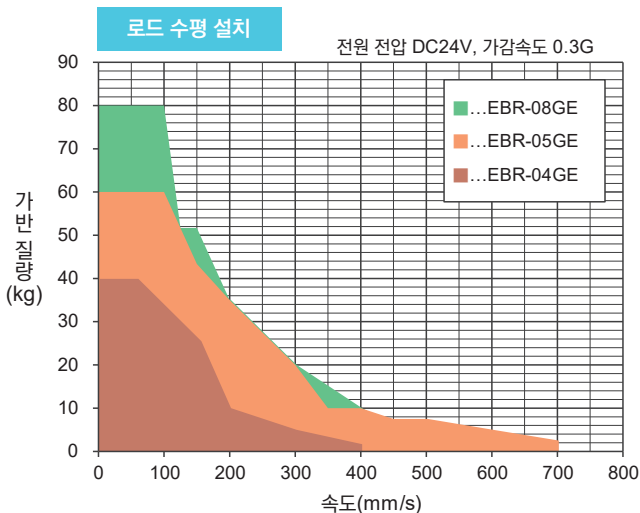
	스트로크(mm)와 최고 속도(mm/s)														page	
	50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700		
	350mm/s				300	250									52	
	600					490										
	350				300	250									56	
	600					490										
	130					85									62	
	330					210										
	600					420										
	800															
	120					85									66	
	330					210										
	500					420										
	800															
	225						200									72
	450						400									
	900				600											
	225						200									76
	450						400									
	700				600											

※이 데이터는 전원 전압 DC48V, 가감속도 0.3G일 때의 값입니다.
※벽걸이 설치의 경우 수평 설치와 가반 질량이 같습니다.



체계표

컨트롤러	액추에이터 형번		모터 사이즈	모터 취부 방향	본체 폭 (mm)	나사 리드 (mm)	최대 가반 질량(kg)		최대 압착력 (N)	
							수평	수직		
  ECG 시리즈		EBR-04GE-06	□35	스트레이트	44	6	40.0	10.0	155	
						EBR-04GE-12	12	12.5	2.9	77
		EBR-04GR/D/L-06		접이		6	40.0	8.3	155	
		EBR-04GR/D/L-12				12	12.5	2.9	77	
		EBR-05GE-02	□42	스트레이트	54	2	80.0	23.3	550	
		EBR-05GE-05				5	60.0	14.0	220	
		EBR-05GE-10				10	41.7	7.0	110	
		EBR-05GE-20				20	11.7	2.9	55	
		EBR-05GR/D/L-02		접이		2	80.0	23.3	550	
		EBR-05GR/D/L-05				5	60.0	14.0	220	
		EBR-05GR/D/L-10				10	38.3	6.7	110	
		EBR-05GR/D/L-20				20	11.7	1.7	55	
		EBR-08GE-05	□56	스트레이트	82	5	80.0	55.0	965	
		EBR-08GE-10				10	70.0	23.3	482	
		EBR-08GE-20				20	35.0	10.0	241	
		EBR-08GR/D/L-05		접이		5	80.0	55.0	965	
EBR-08GR/D/L-10		10				70.0	20.0	482		
EBR-08GR/D/L-20		20				35.0	8.3	241		



	스트로크(mm)와 최고 속도(mm/s)														page
	50 mm	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700	
	200mm/s														52
	400														
	200														56
	350														
	90					85									62
	300					210									
	500					420									
	700														
	90					85									66
	250					210									
	400														
	600														
	125														72
	300														
	500														
	125														76
	250														
	400														

※이 데이터는 전원 전압 DC24V, 가감속도 0.3G일 때의 값입니다.
 ※벽걸이 설치의 경우 수평 설치와 가반 질량이 같습니다.

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

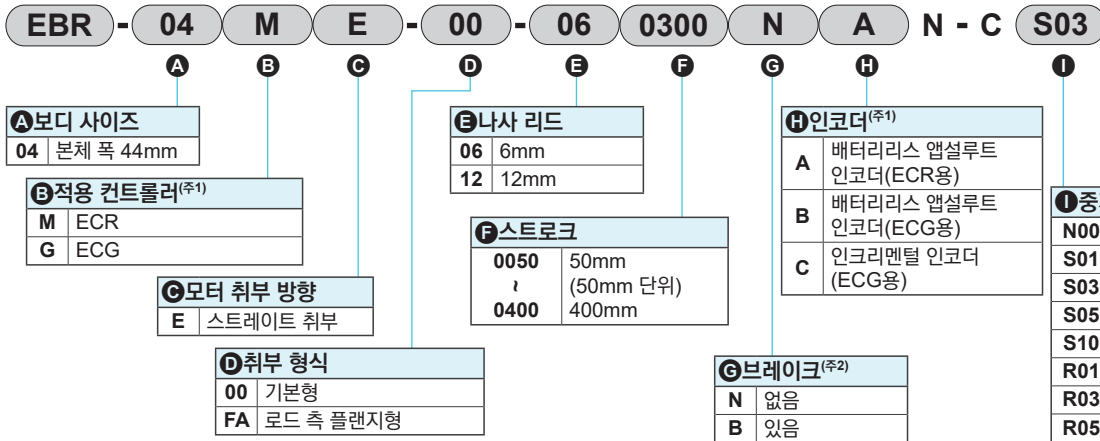
EBR-04※E

모터 스트레이트 취부 타입

□35 스테핑 모터
배터리리스 애플루트 인코더
인크리멘탈 인코더



형번 표시 방법



주1: 컨트롤러는 93page 또는 105page에서 선택해 주십시오.

인코더는 컨트롤러 ECR을 선택한 경우에는 'A', ECG를 선택한 경우에는 'B' 또는 'C'를 선택합니다.

주2: 수직 사용 시에는 '있음'을 선택해 주십시오.

주3: 중계 케이블의 외형 치수도는 ECR용은 103page, ECG용은 116page를 참조해 주십시오.

EAR 대상품(EAR99 조립품)

사양

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

모터	□35 스테핑 모터	
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더	
구동 방식	볼나사 φ10	
스트로크 mm	50~400	
나사 리드 mm	6	12
최대 가반 질량(주1)(주2) kg	수평	33.3(33.3)
	수직	18.3(18.3)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	수평	10(9.1)
	수직	5(4.5)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	7~350(250)	15~600(500)
최대 압착력 N	131	69
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~30
반복 정도 mm	±0.01	
로스트 모션 mm	0.1 이하	
모터 전원 전압	DC24V ± 10% 또는 DC48V ± 10%	
모터부 순간 최대 전류 A	4.0	
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V ± 10%
	소비 전력 W	7
	유지력 N	126
		63

주1: ()는 DC24V일 때의 값입니다.

주2: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

주3: 자세한 내용은 88page를 참조해 주십시오.

주4: ()는 DC24V일 때의 최고 속도값입니다.

주5: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

모터	□35 스테핑 모터	
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더 인크리멘탈 인코더	
구동 방식	볼나사 φ10	
스트로크 mm	50~400	
나사 리드 mm	6	12
최대 가반 질량(주1) kg	수평	40.0
	수직	12.5
작동 속도 범위(주2) mm/s	수평	10.0
	수직	2.9
작동 속도 범위(주2) mm/s	7~200	15~400
최대 압착력 N	155	77
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20
반복 정도 mm	±0.01	
로스트 모션 mm	0.1 이하	
모터 전원 전압	DC24V ± 10%	
모터부 순간 최대 전류 A	2.4	
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V ± 10%
	소비 전력 W	6.1
	유지력 N	140
		70

주1: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

주2: 자세한 내용은 90page를 참조해 주십시오.

주3: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[공통 사양]

절연 저항	10MΩ, DC500V
내전압	AC500V 1분간
사용 주위 온도, 습도 ※	0~40℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
보존 주위 온도, 습도	-10~50℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
환경	부식성 가스, 폭발성 가스, 분진 없을 것
보호 구조	IP40

※적용 컨트롤러 ECG의 사용 주위 온도는 10℃~40℃입니다.

스트로크와 최고 속도

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

나사 리드	전원 전압	스트로크 (mm/s)				
		50~200	250	300	350	400
6	DC48V	350	300	250	250	250
	DC24V	250	250	250	250	250
12	DC48V	600	600	490	490	490
	DC24V	500	500	490	490	490

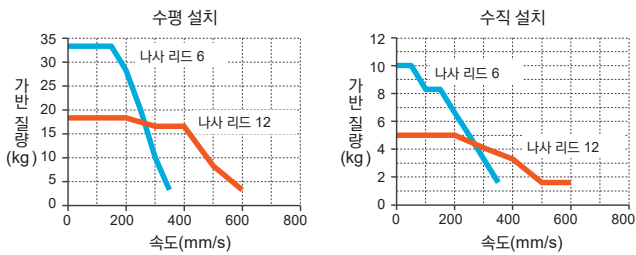
[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

나사 리드	전원 전압	스트로크 (mm/s)
		50~400
6	DC24V	200
12	DC24V	400

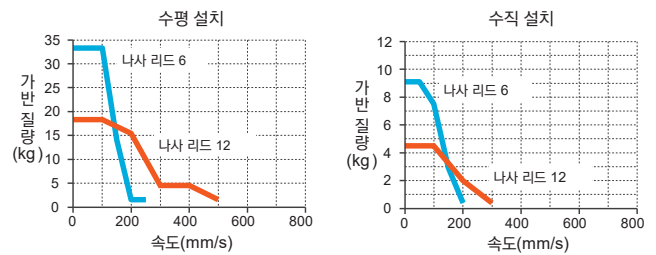
속도와 가반 질량

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

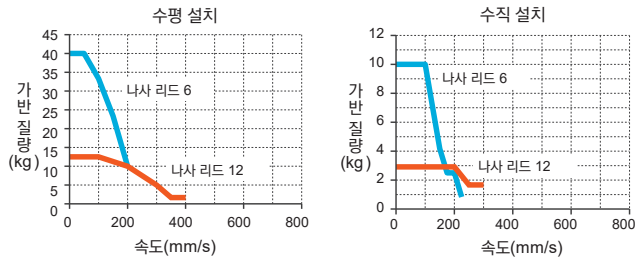


· DC24V일 때



[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

※가감속도 0.3G인 경우입니다.

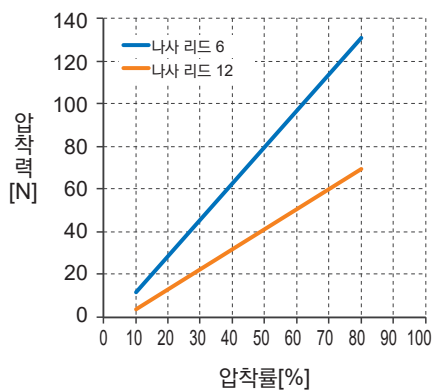
※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

ECR: 88page

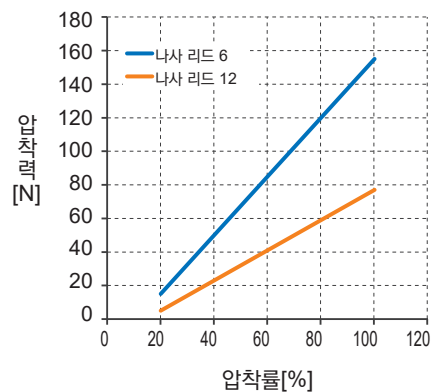
ECG: 90page

압착력

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]



[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]



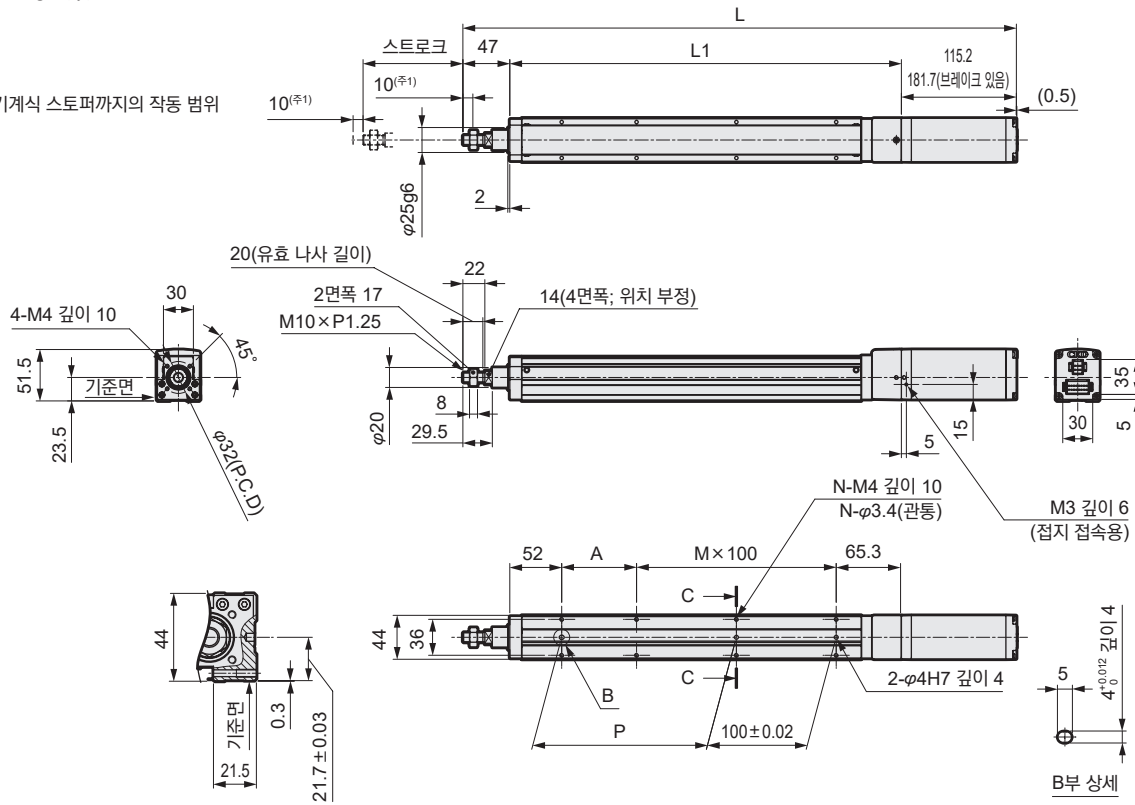
※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

EBR-04※E

외형 치수도 모터 스트레이트 취부

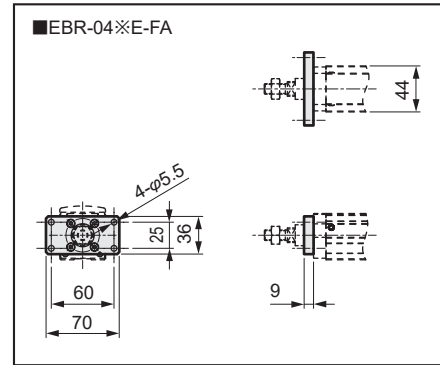
●EBR-04※E

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



C-C 단면(상세)

스트로크 기호		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L	브레이크 없음	404.5	454.5	504.5	554.5	604.5	654.5	704.5	754.5
	브레이크 있음	471	521	571	621	671	721	771	821
L1		242.3	292.3	342.3	392.3	442.3	492.3	542.3	592.3
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
질량 (kg)	브레이크 없음	1.6	1.8	1.9	2.1	2.2	2.4	2.5	2.7
	브레이크 있음	2.1	2.3	2.4	2.6	2.7	2.9	3.0	3.2



MEMO

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

EBR-04※※

모터 접이 취부 타입

□35 스테핑 모터

배터리리스 애플루트 인코더

인크리멘털 인코더



형번 표시 방법

EBR - 04 M R - 00 - 06 0300 N A N - C S03

A **본체 폭 44mm**

B **적용 컨트롤러(주1)**
M ECR
G ECG

C **모터 취부 방향(주2)**
R 오른쪽 접이 취부
D 아래쪽 접이 취부
L 왼쪽 접이 취부

E **나사 리드**
06 6mm
12 12mm

F **스트로크(주2)**
0050 50mm
(50mm 단위)
0400 400mm

D **취부 형식**
00 기본형
FA 로드 축 플랜지형

G **브레이크(주3)**
N 없음
B 있음

H **인코더**
A 배터리리스 애플루트 인코더(ECR용)
B 배터리리스 애플루트 인코더(ECG용)
C 인크리멘털 인코더 (ECG용)

I **중계 케이블(주4)**
N00 없음
S01 고정용 케이블 1m
S03 고정용 케이블 3m
S05 고정용 케이블 5m
S10 고정용 케이블 10m
R01 가동용 케이블 1m
R03 가동용 케이블 3m
R05 가동용 케이블 5m
R10 가동용 케이블 10m

주1: 컨트롤러는 93page 또는 105page에서 선택해 주십시오.

인코더는 컨트롤러 ECR을 선택한 경우에는 'A', ECG를 선택한 경우에는 'B' 또는 'C'를 선택합니다.

주2: 모터 취부 방향 'D'를 선택한 경우에는 스트로크는 '0250(250mm)~'0400(400mm)'에서 선택합니다.

주3: 수직 사용 시에는 '있음'을 선택해 주십시오.

주4: 중계 케이블의 외형 치수도는 ECR용은 103page, ECG용은 116page를 참조해 주십시오.

EAR 대상품(EAR99 조립품)

사양

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

모터	□35 스테핑 모터	
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더	
구동 방식	볼나사 φ10	
스트로크 mm	50~400	
나사 리드 mm	6	12
최대 가반 질량(주1)(주2) kg	수평	33.3(33.3)
	수직	18.3(18.3)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	수평	7~350(200)
	수직	15~600(400)
최대 압착력 N	131	69
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~30
반복 정도 mm	±0.01	
로스트 모션 mm	0.1 이하	
모터 전원 전압	DC24V±10% 또는 DC48V±10%	
모터부 순간 최대 전류 A	4.0	
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%
	소비 전력 W	7
	유지력 N	126

주1: ()는 DC24V일 때의 값입니다.

주2: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 88page를 참조해 주십시오

주3: ()는 DC24V일 때의 최고 속도값입니다.

주4: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[공통 사양]

절연 저항	10MΩ, DC500V
내전압	AC500V 1분간
사용 주위 온도, 습도 ※	0~40℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
보존 주위 온도, 습도	-10~50℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
환경	부식성 가스, 폭발성 가스, 분진 없을 것
보호 구조	IP40

[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

모터	□35 스테핑 모터	
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더 인크리멘털 인코더	
구동 방식	볼나사 φ10	
스트로크 mm	50~400	
나사 리드 mm	6	12
최대 가반 질량(주1) kg	수평	40.0
	수직	12.5
작동 속도 범위(주2) mm/s	수평	8.3
	수직	2.9
최대 압착력 N	155	77
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20
반복 정도 mm	±0.01	
로스트 모션 mm	0.1 이하	
모터 전원 전압	DC24V±10%	
모터부 순간 최대 전류 A	2.4	
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%
	소비 전력 W	6.1
	유지력 N	140

주1: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 90page를 참조해 주십시오

주2: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

※적용 컨트롤러 ECG의 사용 주위 온도는 10℃~40℃입니다.

스트로크와 최고 속도

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크				
		50~200	250	300	350	400
6	DC48V	350	300	250	250	250
	DC24V	200	200	200	200	200
12	DC48V	600	600	490	490	490
	DC24V	400	400	400	400	400

[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

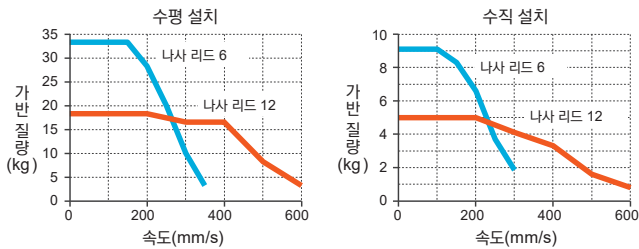
(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크
		50~400
6	DC24V	200
12	DC24V	350

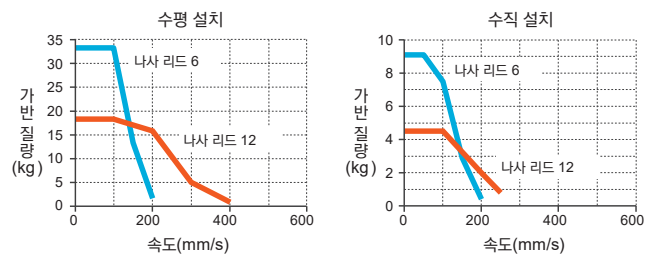
속도와 가반 질량

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

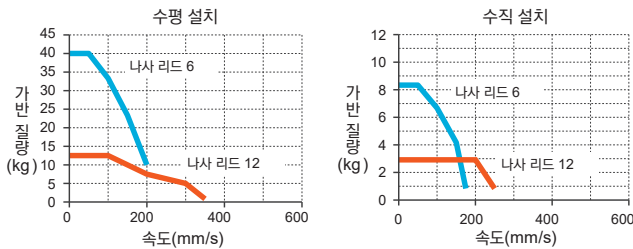


· DC24V일 때



[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

※가감속도 0.3G인 경우입니다.

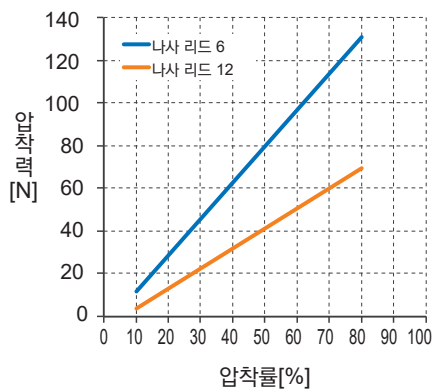
※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

ECR: 88page

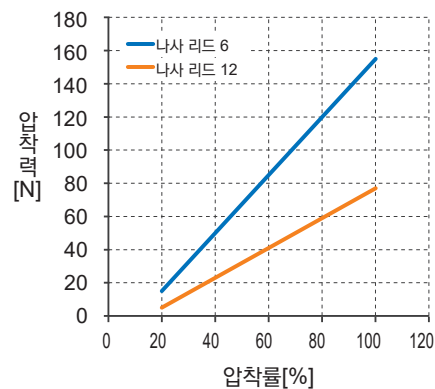
ECG: 90page

압착력

[EBR-04M(적용 컨트롤러 ECR)]



[EBR-04G(적용 컨트롤러 ECG)]



※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

EBS
(모터 부착)EBR
(모터 부착)ECR
(컨트롤러)ECG-A
(컨트롤러)

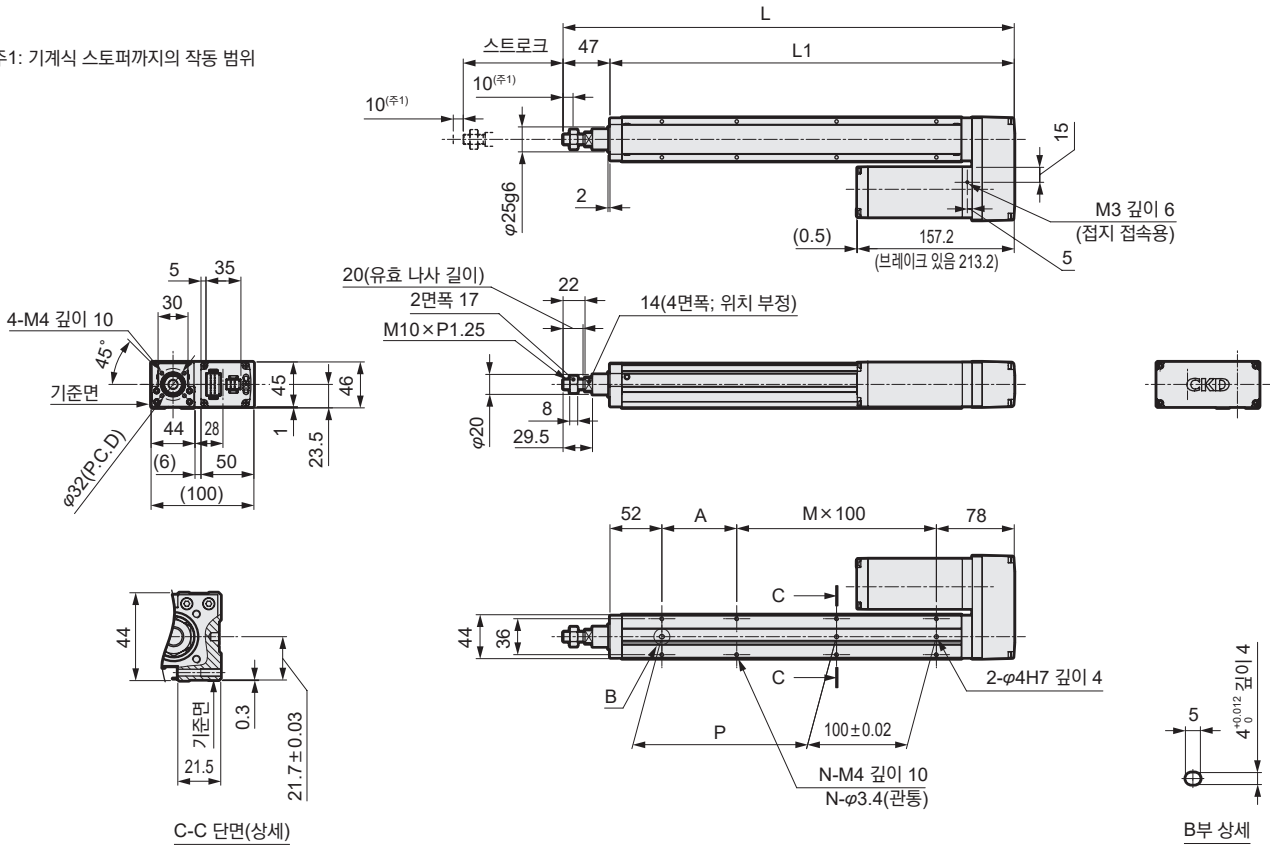
사용상의 주의사항

EBR-04※※

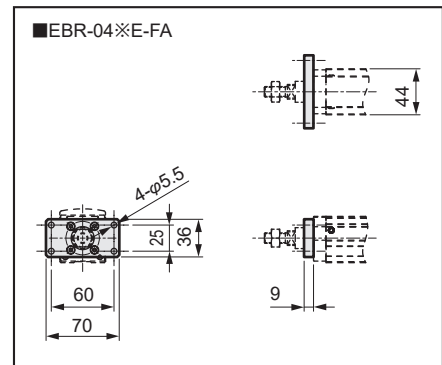
외형 치수도 모터 오른쪽 접이 취부

●EBR-04※R

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



스트로크 기호	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	302	352	402	452	502	552	602	652
L1	255	305	355	405	455	505	555	605
A	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N	6	6	8	8	10	10	12	12
P	25	75	125	175	225	275	325	375
질량 (kg)								
브레이크 없음	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8
브레이크 있음	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3

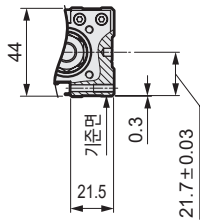
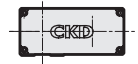
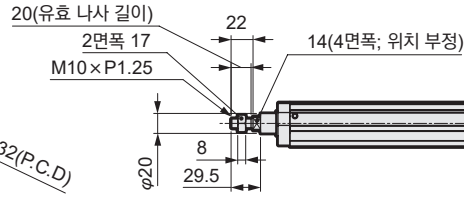
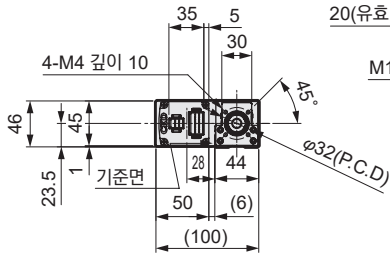
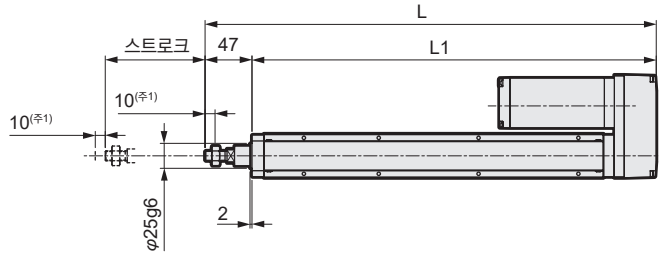


EBR-04※※

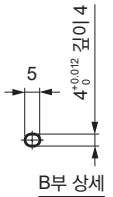
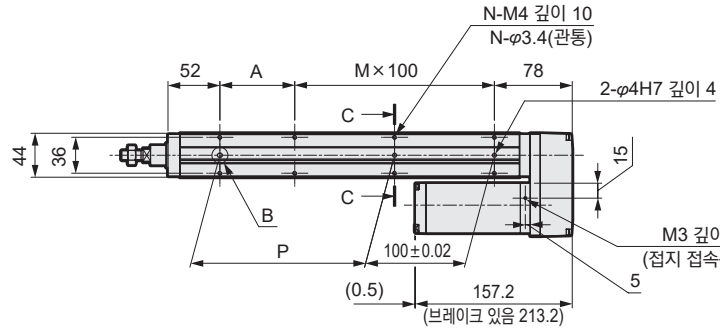
외형 치수도 모터 왼쪽 접이 취부

●EBR-04※L

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



C-C 단면(상세)



B부 상세

스트로크 기호		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L		302	352	402	452	502	552	602	652
L1		255	305	355	405	455	505	555	605
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
질량 (kg)	브레이크 없음	1.6	1.8	1.9	2.1	2.3	2.5	2.6	2.8
	브레이크 있음	2.1	2.3	2.4	2.6	2.8	3.0	3.1	3.3

사용상의 주의사항

MEMO

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

EBR-05※E

모터 스트레이트 취부 타입

□42 스테핑 모터
배터리리스 애플루트 인코더
인크리멘탈 인코더



형번 표시 방법

EBR - **05** **M** **E** - **00** - **05** **0300** **N** **A** **N** - **C** **S03**

A **본체 폭 54mm**

B **적용 컨트롤러(주1)**
M ECR
G ECG

C **모터 취부 방향**
E 스트레이트 취부

D **취부 형식**
00 기본형
FA 로드 측 플랜지형

E **나사 리드**
02 2mm
05 5mm
10 10mm
20 20mm

F **스트로크**
0050 50mm
0400 400mm

H **인코더(주1)**
A 배터리리스 애플루트 인코더(ECR용)
B 배터리리스 애플루트 인코더(ECG용)
C 인크리멘탈 인코더 (ECG용)

G **브레이크(주2)**
N 없음
B 있음

I **중계 케이블(주3)**
N00 없음
S01 고정용 케이블 1m
S03 고정용 케이블 3m
S05 고정용 케이블 5m
S10 고정용 케이블 10m
R01 가동용 케이블 1m
R03 가동용 케이블 3m
R05 가동용 케이블 5m
R10 가동용 케이블 10m

주1: 컨트롤러는 93page 또는 105page에서 선택해 주십시오.

인코더는 컨트롤러 ECR을 선택한 경우에는 'A', ECG를 선택한 경우에는 'B' 또는 'C'를 선택합니다.

주2: 수직 사용 시에는 '있음'을 선택해 주십시오.

주3: 중계 케이블의 외형 치수도는 ECR용은 103page, ECG용은 116page를 참조해 주십시오.

EAR 대상품(EAR99 조립품)

사양

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

모터	□42 스테핑 모터			
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더			
구동 방식	볼나사 φ12			
스트로크 mm	50~400			
나사 리드 mm	2	5	10	20
최대 가반 질량(주1)(주2) kg	수평	80(80)	60(60)	50(50)
	수직	24(24)	16.6(15)	10(6.6)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	수평	2~130	6~330	12~600
	수직	(80)	(275)	(500)
최대 압착력 N	397	193	94	33
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20	5~30	5~30
반복 정도 mm	±0.01			
로스트 모션 mm	0.1 이하			
모터 전원 전압	DC24V±10% 또는 DC48V±10%			
모터부 순간 최대 전류 A	5.2			
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%		
	소비 전력 W	7		
	유지력 N	471	188	94

주1: ()는 DC24V일 때의 값입니다.

주2: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 88page를 참조해 주십시오

주3: ()는 DC24V일 때의 최고 속도값입니다.

주4: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[공통 사양]

절연 저항	10MΩ, DC500V
내전압	AC500V 1분간
사용 주위 온도, 습도 ※	0~40℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
보존 주위 온도, 습도	-10~50℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
환경	부식성 가스, 폭발성 가스, 분진 없을 것
보호 구조	IP40

[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

모터	□42 스테핑 모터			
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더 인크리멘탈 인코더			
구동 방식	볼나사 φ12			
스트로크 mm	50~400			
나사 리드 mm	2	5	10	20
최대 가반 질량(주1) kg	수평	80.0	60.0	41.7
	수직	23.3	14.0	7.0
작동 속도 범위(주2) mm/s	수평	2~90	6~300	12~500
	수직	(80)	(275)	(500)
최대 압착력 N	550	220	110	55
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20	5~20	5~20
반복 정도 mm	±0.01			
로스트 모션 mm	0.1 이하			
모터 전원 전압	DC24V±10%			
모터부 순간 최대 전류 A	2.7			
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%		
	소비 전력 W	6.1		
	유지력 N	420	168	84

주1: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 90page를 참조해 주십시오

주2: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

※적용 컨트롤러 ECG의 사용 주위 온도는 10℃~40℃입니다.

스트로크와 최고 속도

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크			
		50~250	300	350	400
2	DC48V	130	85	85	85
	DC24V	80	80	80	80
5	DC48V	330	210	210	210
	DC24V	275	210	210	210
10	DC48V	600	420	420	420
	DC24V	500	420	420	420
20	DC48V	800	800	800	800
	DC24V	700	700	700	700

[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

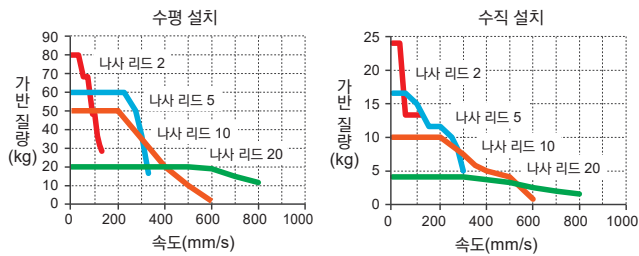
(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크			
		50~250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	300	210	210	210
10	DC24V	500	420	420	420
20	DC24V	700	700	700	700

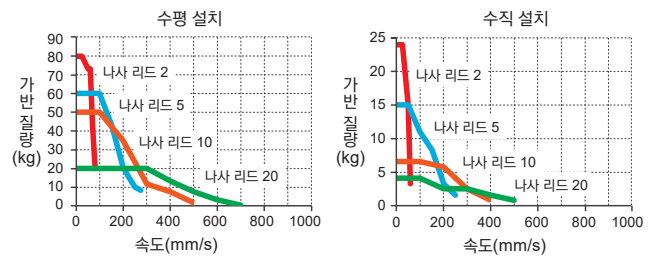
속도와 가반 질량

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

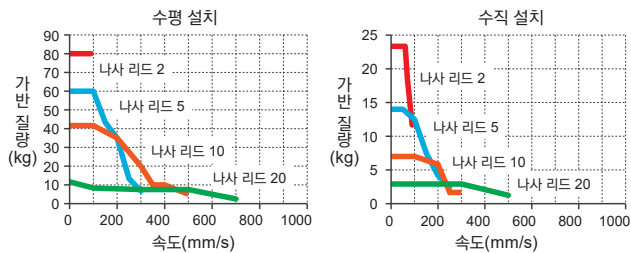


· DC24V일 때



[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

※가감속도 0.3G인 경우입니다.

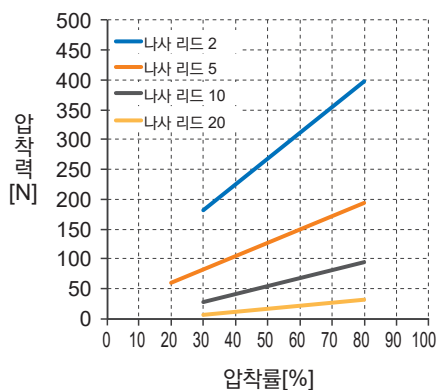
※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

ECR: 88page

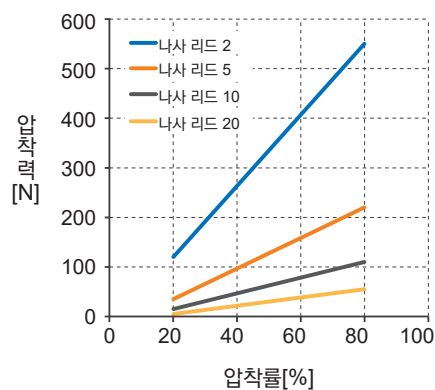
ECG: 90page

압착력

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]



[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]



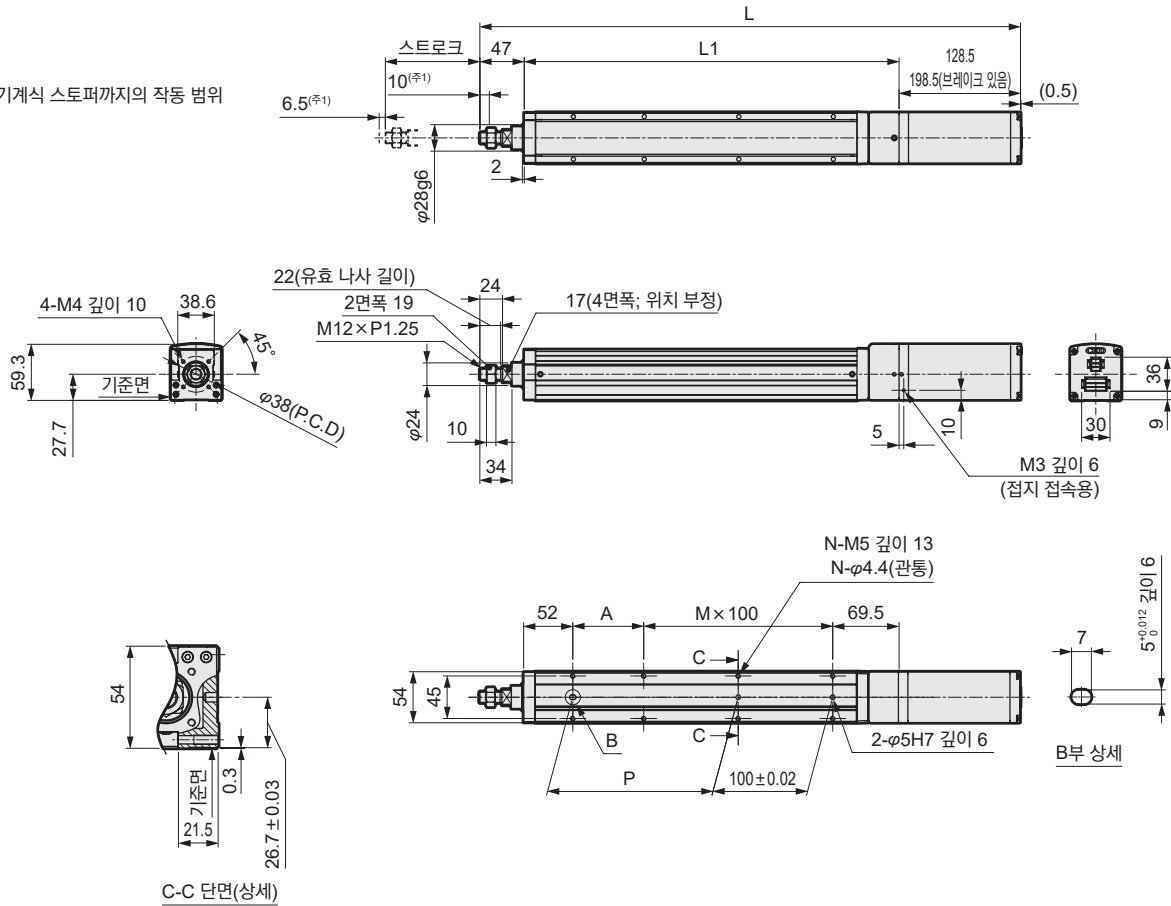
※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

EBR-05※E

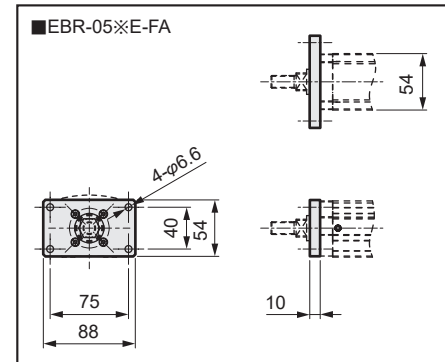
외형 치수도

●EBR-05※E

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



스트로크 기호		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400
L	브레이크 없음	422	472	522	572	622	672	722	772
	브레이크 있음	492	542	592	642	692	742	792	842
L1		246.5	296.5	346.5	396.5	446.5	496.5	546.5	596.5
A		25	75	25	75	25	75	25	75
M		1	1	2	2	3	3	4	4
N		6	6	8	8	10	10	12	12
P		25	75	125	175	225	275	325	375
질량 (kg)	브레이크 없음	2.5	2.7	2.9	3.1	3.3	3.5	3.7	3.8
	브레이크 있음	3.3	3.5	3.7	3.9	4.1	4.3	4.5	4.6



MEMO

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

EBR-05※※

모터 접이 취부 타입

□42 스테핑 모터

배터리리스 애플루트 인코더

인크리멘탈 인코더



형번 표시 방법

EBR - 05 M R - 00 - 05 0300 N A N - C S03									
A	B	C	D	E	F	G	H	I	
A 보디 사이즈 05 본체 폭 54mm									
B 적용 컨트롤러(주1) M ECR G ECG									
C 모터 취부 방향(주2) R 오른쪽 접이 취부 D 아래쪽 접이 취부 L 왼쪽 접이 취부									
D 취부 형식 00 기본형 FA 로드 측 플랜지형									
E 나사 리드 02 2mm 05 5mm 10 10mm 20 20mm									
F 스트로크(주2) 0050 50mm (50mm 단위) 0400 400mm									
H 인코더(주1) A 배터리리스 애플루트 인코더(ECR용) B 배터리리스 애플루트 인코더(ECG용) C 인크리멘탈 인코더 (ECG용)									
G 브레이크(주3) N 없음 B 있음									
I 중계 케이블(주4) N00 없음 S01 고정용 케이블 1m S03 고정용 케이블 3m S05 고정용 케이블 5m S10 고정용 케이블 10m R01 가동용 케이블 1m R03 가동용 케이블 3m R05 가동용 케이블 5m R10 가동용 케이블 10m									

주1: 컨트롤러는 93page 또는 105page에서 선택해 주십시오.

인코더는 컨트롤러 ECR을 선택한 경우에는 'A', ECG를 선택한 경우에는 'B' 또는 'C'를 선택합니다.

주2: 모터 취부 방향 'D'를 선택한 경우에는 스트로크는 '0250(250mm)~0400(400mm)'에서 선택합니다.

주3: 수직 사용 시에는 '있음'을 선택해 주십시오.

주4: 중계 케이블의 외형 치수도는 ECR용은 103page, ECG용은 116page를 참조해 주십시오.

EAR 대상품(EAR99 조립품)

사양

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

모터	□42 스테핑 모터				
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더				
구동 방식	볼나사 φ12				
스트로크 mm	50~400				
나사 리드 mm	2	5	10	20	
최대 가반 질량(주1)(주2) kg	수평	80(80)	60(60)	36.6(36.6)	18.3(18.3)
	수직	24(24)	16.6(15)	8.3(6.6)	4.1(4.1)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	2~120 (80)	6~330 (250)	12~500 (400)	25~800 (700)	
최대 압착력 N	397	193	94	33	
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20	5~30	5~30	
반복 정도 mm	±0.01				
로스트 모션 mm	0.1 이하				
모터 전원 전압	DC24V ± 10% 또는 DC48V ± 10%				
모터부 순간 최대 전류 A	5.2				
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V ± 10%			
	소비 전력 W	7			
	유지력 N	471	188	94	47

주1: ()는 DC24V일 때의 값입니다.

주2: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 88page를 참조해 주십시오.

주3: ()는 DC24V일 때의 최고 속도값입니다.

주4: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[공통 사양]

절연 저항	10MΩ, DC500V
내전압	AC500V 1분간
사용 주위 온도, 습도 ※	0~40℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
보존 주위 온도, 습도	-10~50℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
환경	부식성 가스, 폭발성 가스, 분진 없을 것
보호 구조	IP40

[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

모터	□42 스테핑 모터				
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더 인크리멘탈 인코더				
구동 방식	볼나사 φ12				
스트로크 mm	50~400				
나사 리드 mm	2	5	10	20	
최대 가반 질량(주1) kg	수평	80.0	60.0	38.3	11.7
	수직	23.3	14.0	6.7	1.7
작동 속도 범위(주2) mm/s	2~90	6~250	12~400	25~600	
최대 압착력 N	550	220	110	55	
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20	5~20	5~20	
반복 정도 mm	±0.01				
로스트 모션 mm	0.1 이하				
모터 전원 전압	DC24V ± 10%				
모터부 순간 최대 전류 A	2.7				
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V ± 10%			
	소비 전력 W	6.1			
	유지력 N	420	168	84	42

주1: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 90page를 참조해 주십시오.

주2: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

※적용 컨트롤러 ECG의 사용 주위 온도는 10℃~40℃입니다.

스트로크와 최고 속도

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크			
		50~250	300	350	400
2	DC48V	120	85	85	85
	DC24V	80	80	80	80
5	DC48V	330	210	210	210
	DC24V	250	210	210	210
10	DC48V	500	420	420	420
	DC24V	400	400	400	400
20	DC48V	800	800	800	800
	DC24V	700	700	700	700

[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

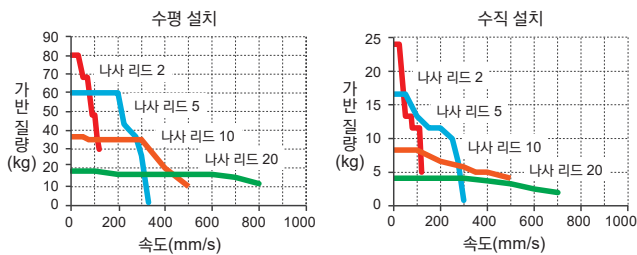
(mm/s)

나사 리드	전원 전압	스트로크			
		50~250	300	350	400
2	DC24V	90	85	85	85
5	DC24V	250	210	210	210
10	DC24V	400	400	400	400
20	DC24V	600	600	600	600

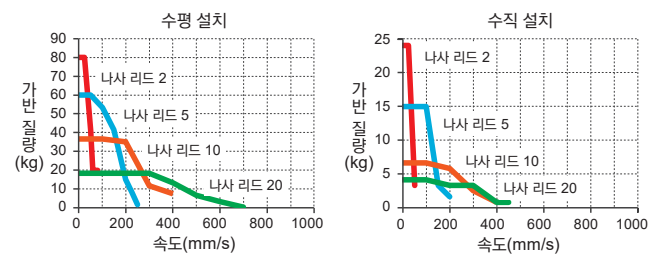
속도와 가반 질량

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

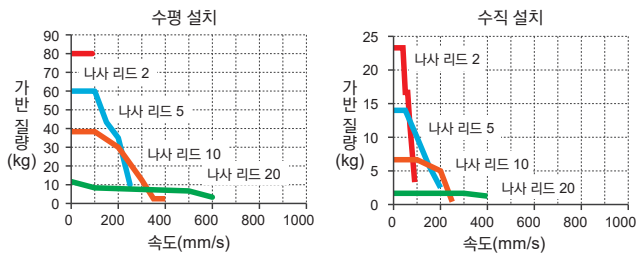


· DC24V일 때



[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

※가감속도 0.3G인 경우입니다.

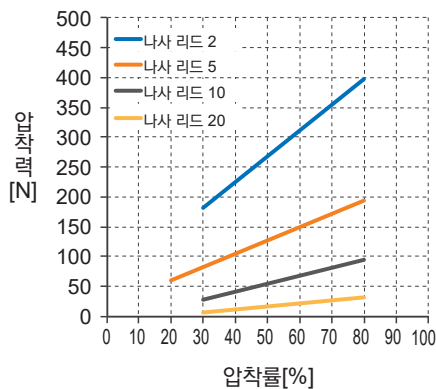
※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

ECR: 88page

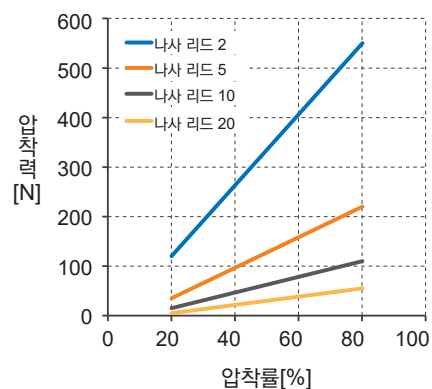
ECG: 90page

압착력

[EBR-05M(적용 컨트롤러 ECR)]



[EBR-05G(적용 컨트롤러 ECG)]



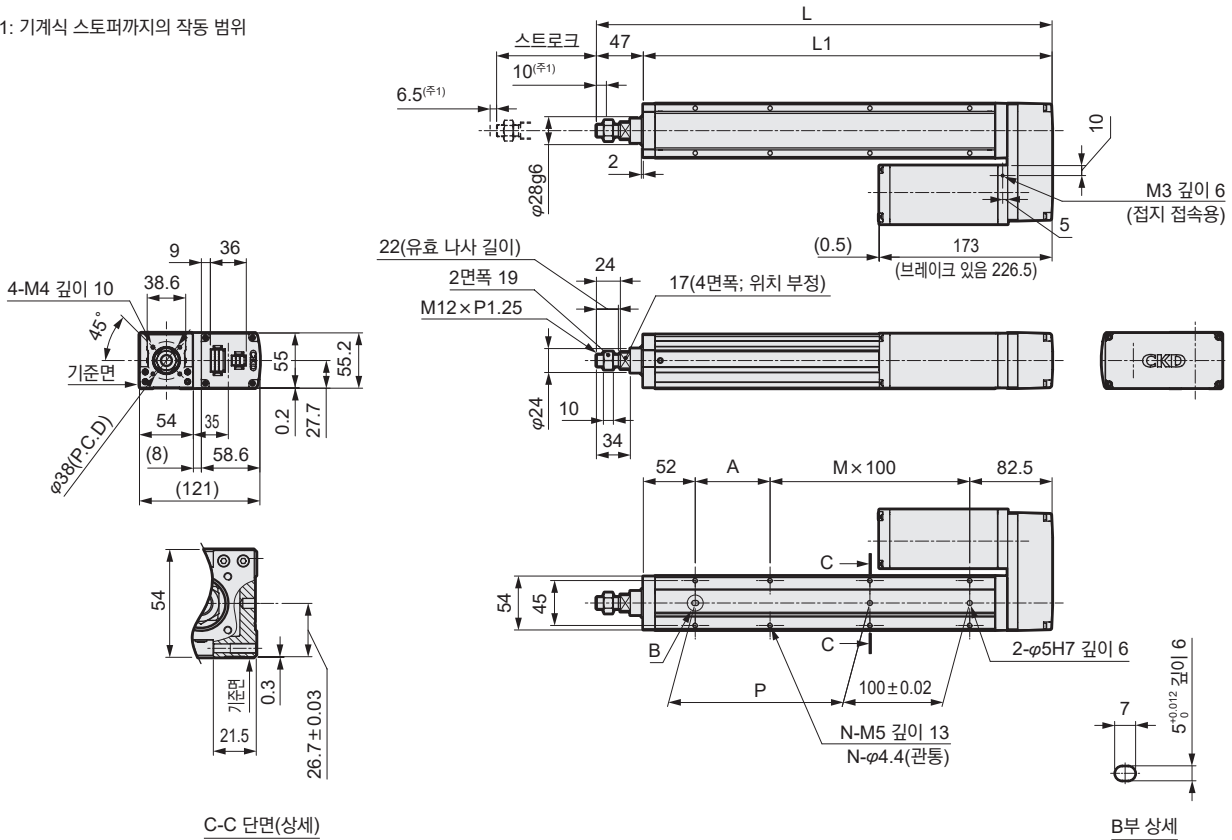
※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

EBR-05※※

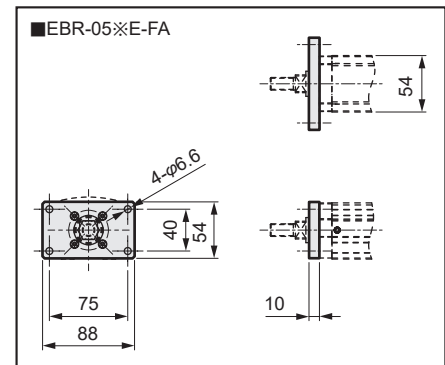
외형 치수도 모터 오른쪽 접이 취부

●EBR-05※R

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



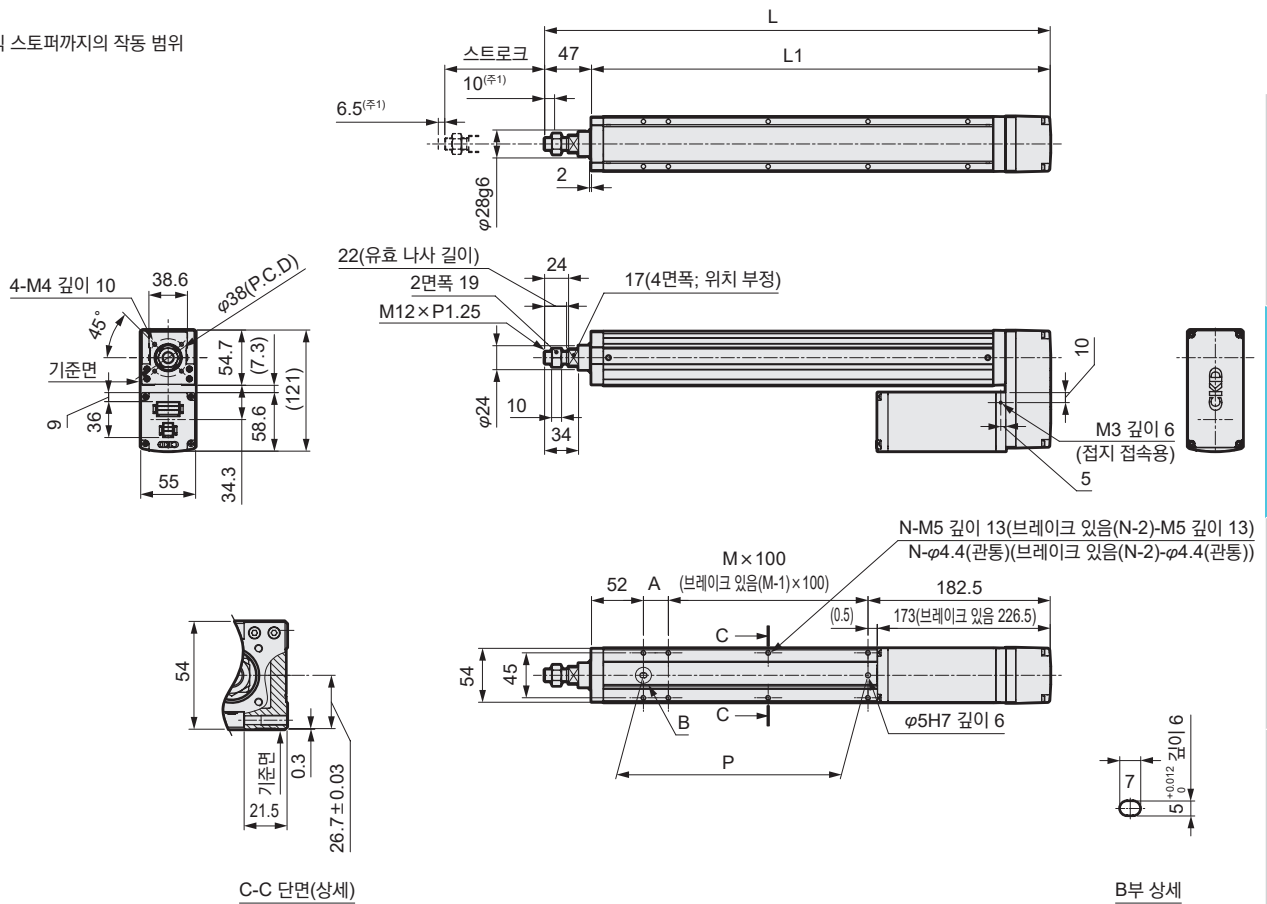
스트로크 기호	0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)	50	100	150	200	250	300	350	400
L	306.5	356.5	406.5	456.5	506.5	556.5	606.5	656.5
L1	259.5	309.5	359.5	409.5	459.5	509.5	559.5	609.5
A	25	75	25	75	25	75	25	75
M	1	1	2	2	3	3	4	4
N	6	6	8	8	10	10	12	12
P	25	75	125	175	225	275	325	375
질량 (kg)	브레이크 없음	2.4	2.5	2.6	2.8	3.1	3.2	3.5
	브레이크 있음	3.5	3.6	3.7	3.9	4.2	4.3	4.6



외형 치수도 모터 아래쪽 접이 취부

●EBR-05※D

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



스트로크 기호		0250	0300	0350	0400
스트로크(mm)		250	300	350	400
L		506.5	556.5	606.5	656.5
L1		459.5	509.5	559.5	609.5
A		25	75	25	75
M		2	2	3	3
N		8	8	10	10
P		225	275	325	375
질량 (kg)	브레이크 없음	3.1	3.2	3.2	3.5
	브레이크 있음	4.2	4.3	4.3	4.6

EBS
(동부 부품)

EBR
(모터 부품)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항

MEMO

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

EBR-08※E

모터 스트레이트 취부 타입

□56 스테핑 모터
배터리리스 애플루트 인코더
인크리멘탈 인코더



형번 표시 방법

EBR		-	08	M	E	-	00	-	05	0300	N	A	N - C	S03			
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E		F		G		H		I	
A		B		C		D		E									

스트로크와 최고 속도

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]

나사 리드	전원 전압	스트로크										
		50~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
5	DC48V	225	225	225	200	200	200	200	200	200	200	200
	DC24V	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150	150
10	DC48V	450	450	450	400	400	400	400	400	400	400	400
	DC24V	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
20	DC48V	900	600	600	600	600	600	600	600	600	600	600
	DC24V	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500

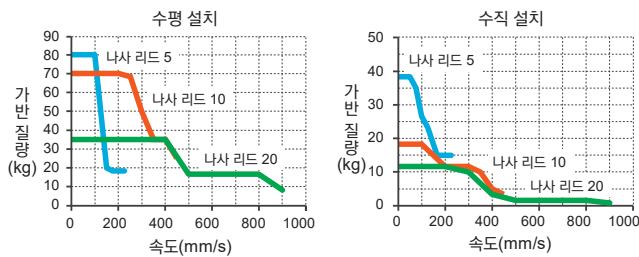
[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]

나사 리드	전원 전압	스트로크
		50~700
5	DC24V	125
10	DC24V	300
20	DC24V	500

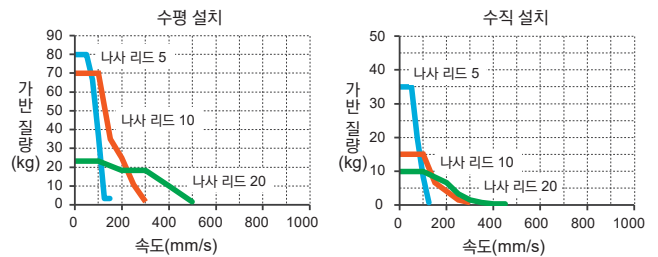
속도와 가반 질량

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

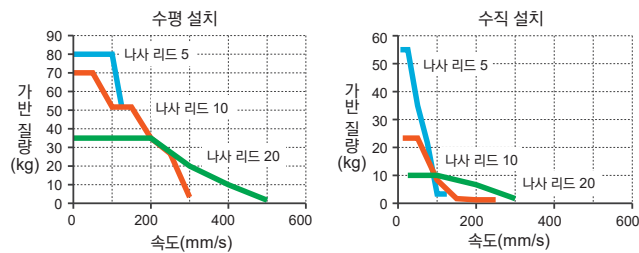


· DC24V일 때



[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

※가감속도 0.3G인 경우입니다.

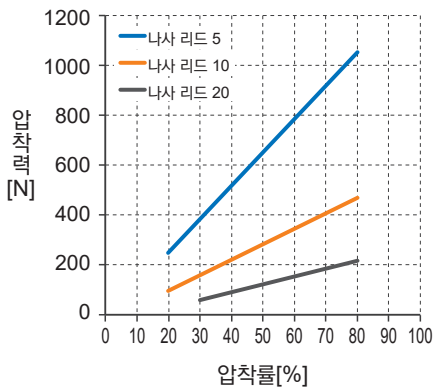
※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

ECR: 88page

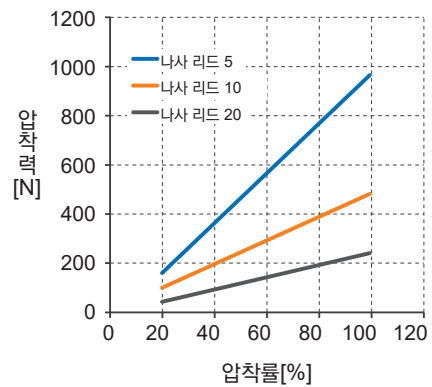
ECG: 90page

압착력

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]



[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]



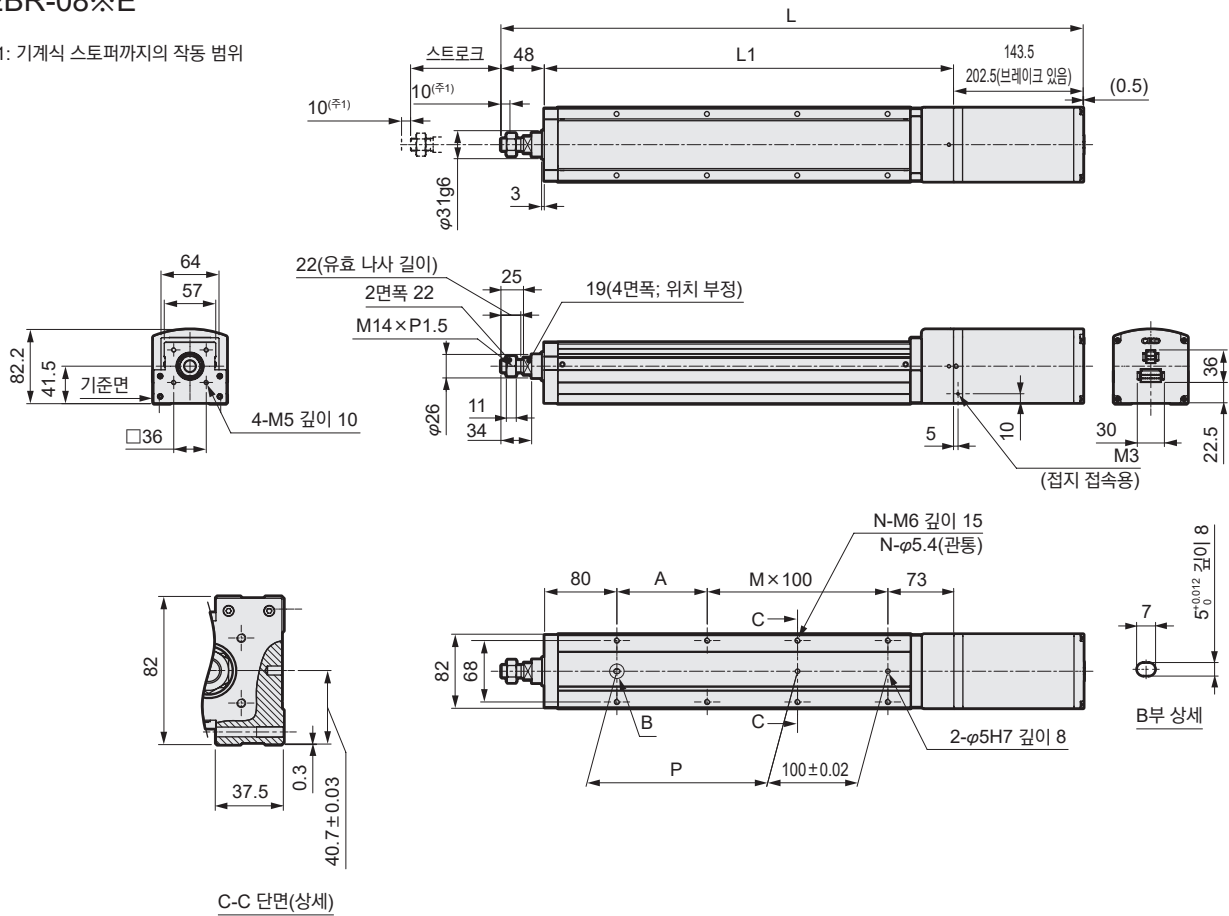
※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

EBR-08※E

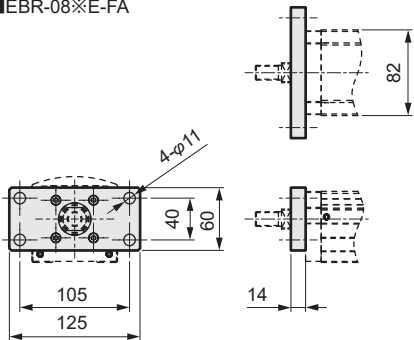
외형 치수도

●EBR-08※E

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



■EBR-08※E-FA



스트로크 기호		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
스트로크(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L	브레이크 없음	494.5	544.5	594.5	644.5	694.5	744.5	794.5	844.5	894.5	944.5	994.5	1044.5	1094.5	1144.5
	브레이크 있음	553.5	603.5	653.5	703.5	753.5	803.5	853.5	903.5	953.5	1003.5	1053.5	1103.5	1153.5	1203.5
L1		303	353	403	453	503	553	603	653	703	753	803	853	903	953
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
질량 (kg)	브레이크 없음	6.2	6.6	7.0	7.3	7.7	8.1	8.5	8.8	9.2	9.6	9.9	10.3	10.7	11.0
	브레이크 있음	7.5	7.9	8.3	8.6	9.0	9.4	9.8	10.1	10.5	10.9	11.2	11.6	12.0	12.3

MEMO

EBS
(모터 부착)

EBR
(모터 부착)

ECR
(컨트롤러)

ECG-A
(컨트롤러)

사용상의 주의사항



전동 액추에이터 가이드 내장형 로드 타입

EBR-08※※

모터 접이 취부 타입

□56 스테핑 모터

배터리리스 애플루트 인코더

인크리멘탈 인코더



형번 표시 방법

EBR - 08 M R - 00 - 05 0300 N A N - C S03

A **보디 사이즈**
08 본체 폭 82mm

B **적용 컨트롤러**(주1)
M ECR
G ECG

C **모터 취부 방향**(주2)
R 오른쪽 접이 취부
D 아래쪽 접이 취부
L 왼쪽 접이 취부

D **취부 형식**
00 기본형
FA 로드 측 플랜지형

E **나사 리드**
05 5mm
10 10mm
20 20mm

F **스트로크**(주2)
0050 50mm
(50mm 단위)
0700 700mm

H **인코더**(주1)
A 배터리리스 애플루트 인코더(ECR용)
B 배터리리스 애플루트 인코더(ECG용)
C 인크리멘탈 인코더 (ECG용)

G **브레이크**(주3)
N 없음
B 있음

I **중계 케이블**(주4)

N00	없음
S01	고정용 케이블 1m
S03	고정용 케이블 3m
S05	고정용 케이블 5m
S10	고정용 케이블 10m
R01	가동용 케이블 1m
R03	가동용 케이블 3m
R05	가동용 케이블 5m
R10	가동용 케이블 10m

주1: 컨트롤러는 93page 또는 105page에서 선택해 주십시오.

인코더는 컨트롤러 ECR을 선택한 경우에는 'A', ECG를 선택한 경우에는 'B' 또는 'C'를 선택합니다.

주2: 모터 취부 방향 'D'를 선택한 경우에는 스트로크는 '0250(250mm)'~'0700(700mm)'에서 선택합니다.

주3: 수직 사용 시에는 '있음'을 선택해 주십시오.

주4: 중계 케이블의 외형 치수도는 ECR용은 103page, ECG용은 116page를 참조해 주십시오.

EAR 대상품(EAR99 조립품)

사양

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]

모터	□56 스테핑 모터		
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더		
구동 방식	볼나사 φ16		
스트로크 mm	50~700		
나사 리드 mm	5	10	20
최대 가반 질량(주1)(주2) kg	수평	80(80)	70(70)
	수직	38.3(35)	18.3(15)
작동 속도 범위(주3)(주4) mm/s	수평	6~225 (100)	12~450 (300)
	수직	25~700 (500)	
최대 압착력 N	1050	468	213
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~30	5~30	5~30
반복 정도 mm	±0.01		
로스트 모션 mm	0.1 이하		
모터 전원 전압	DC24V±10% 또는 DC48V±10%		
모터부 순간 최대 전류 A	8.6		
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%	
	소비 전력 W	8	
	유지력 N	754	377

주1: ()는 DC24V일 때의 값입니다.

주2: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 88page를 참조해 주십시오

주3: ()는 DC24V일 때의 최고 속도값입니다.

주4: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]

모터	□56 스테핑 모터		
인코더 종별	배터리리스 애플루트 인코더 인크리멘탈 인코더		
구동 방식	볼나사 φ16		
스트로크 mm	50~700		
나사 리드 mm	5	10	20
최대 가반 질량(주1) kg	수평	80.0	70.0
	수직	55.0	20.0
작동 속도 범위(주2) mm/s	수평	6~125	12~250
	수직	25~400	
최대 압착력 N	965	482	241
압착 작동 속도 범위 mm/s	5~20	5~20	5~20
반복 정도 mm	±0.01		
로스트 모션 mm	0.1 이하		
모터 전원 전압	DC24V±10%		
모터부 순간 최대 전류 A	4.0		
브레이크	형식, 전원 전압	무여자 작동형, DC24V±10%	
	소비 전력 W	7.2	
	유지력 N	768	384

주1: 가반 질량은 가감속도 및 속도에 의해 변화합니다.

자세한 내용은 90page를 참조해 주십시오

주2: 조건에 따라 최고 속도가 저하하는 경우가 있습니다.

[공통 사양]

절연 저항	10MΩ, DC500V
내전압	AC500V 1분간
사용 주위 온도, 습도 ※	0~40℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
보존 주위 온도, 습도	-10~50℃(동결 없을 것) 35~80%RH(결로 없을 것)
환경	부식성 가스, 폭발성 가스, 분진 없을 것
보호 구조	IP40

※적용 컨트롤러 ECG의 사용 주위 온도는 10℃~40℃입니다.

스트로크와 최고 속도

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]

나사 리드	전원 전압	스트로크 (mm/s)										
		50~200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
5	DC48V	225	225	225	200	200	200	200	200	200	200	200
	DC24V	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100	100
10	DC48V	450	450	450	400	400	400	400	400	400	400	400
	DC24V	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300	300
20	DC48V	700	600	600	600	600	600	600	600	600	600	600
	DC24V	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500	500

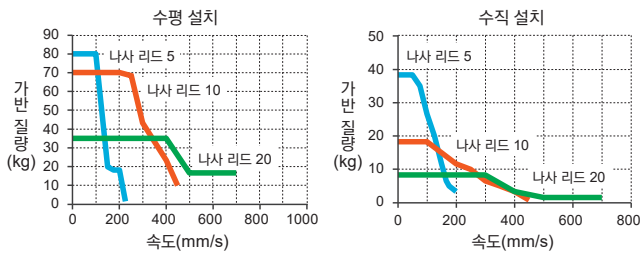
[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]

나사 리드	전원 전압	스트로크 (mm/s)
		50~700
5	DC24V	125
10	DC24V	250
20	DC24V	400

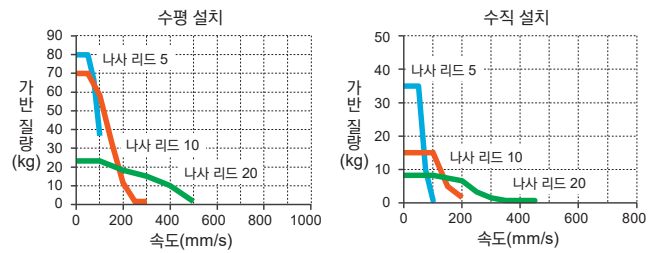
속도와 가반 질량

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]

· DC48V일 때

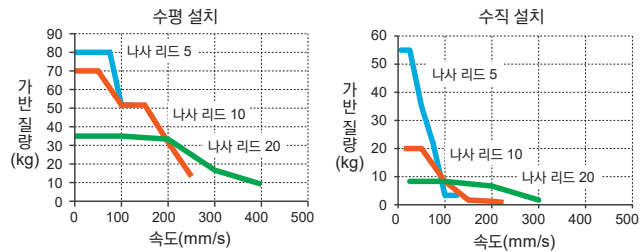


· DC24V일 때



[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]

· DC24V일 때



※가감속도 0.3G인 경우입니다.

※자세한 내용은 아래 페이지를 확인해 주십시오.

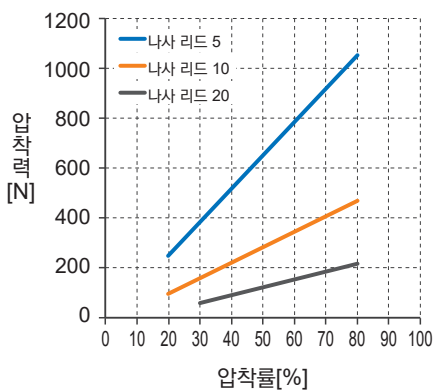
ECR: 88page

ECG: 90page

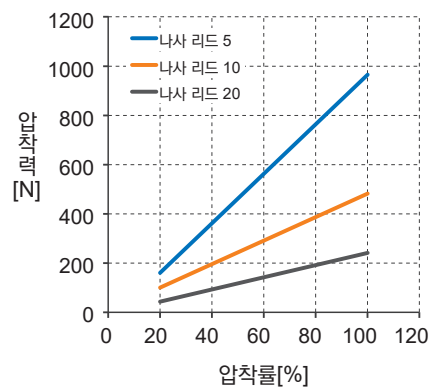
※DC48V 전원을 투입하면 파손의 원인이 됩니다.

압착력

[EBR-08M(적용 컨트롤러 ECR)]



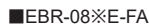
[EBR-08G(적용 컨트롤러 ECG)]



※위의 압착력은 참고값입니다. 압착 속도 등의 조건에 의해 벗어날 가능성이 있습니다.

4. 형 치수도 모터 오른쪽 접이 취부

주1: 기계식 스톱퍼까지의 작동 범위



스트로크 기호		0050	0100	0150	0200	0250	0300	0350	0400	0450	0500	0550	0600	0650	0700
스트로크(mm)		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
L		367	417	467	517	567	617	667	717	767	817	867	917	967	1017
L1		319	369	419	469	519	569	619	669	719	769	819	869	919	969
A		50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100	50	100
M		1	1	2	2	3	3	4	4	5	5	6	6	7	7
N		6	6	8	8	10	10	12	12	14	14	16	16	18	18
P		50	100	150	200	250	300	350	400	450	500	550	600	650	700
질량 (kg)	브레이크 없음	5.9	6.3	6.7	7.0	7.3	7.7	8.0	8.3	8.6	8.9	9.4	9.7	10.1	10.4
	브레이크 있음	7.2	7.6	8.0	8.3	8.6	9.0	9.3	9.6	9.9	10.2	10.7	11.0	11.4	11.7

