

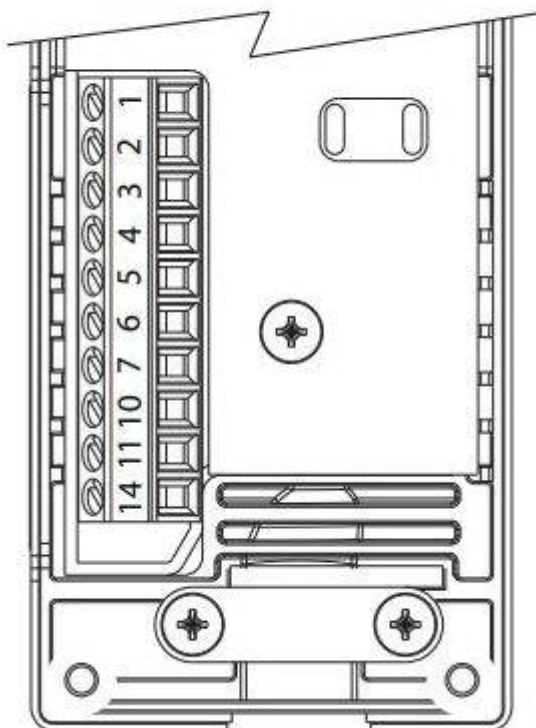
Kinetix 5700 Rockwell-Servoantrieb

Diese Seite beschreibt die Integration des **Reverso-Encoders** mit einem **Kinetix 5700 Rockwell-Servoantrieb**. Der Encoder wird über einen Hiperface-zu-DSL-Konverter und das dedizierte Encoder-Kabel angeschlossen.

Für die Verwendung mit dem Kinetix 5700-Servoantrieb verwenden Sie bitte den Hiperface-zu-DSL-Konverter **2198-H2DCK** in Kombination mit unserem **DE21500780-5M** (5 Meter Reverso-Encoderkabel für den Kinetix-Servoantrieb) mit einem DSUB9-Stecker männlich.

Signal	DE21500780 D-SUB 9 Pin	2198-H2DCK Klemmenblock
SIN-	6	2
SIN+	3	1
COS-	2	4
COS+	1	3
DATA-	5	10
DATA+	4	5
GND	7	6

Connector Data



Hinweise

- Verwenden Sie den **2198-H2DCK**-Konverter, um die Hiperface-Signale an die DSL-Schnittstelle des

Kinetix-Antriebs anzupassen. - Das **DE21500780-5M**-Kabel ist das 5-Meter-Encoderkabel mit einem DSUB9-Stecker männlich. - Die Tabelle oben zeigt die Verkabelung zwischen dem D-SUB 9-Pin und dem Klemmenblock des Konverters. - Verifizieren Sie die Pinbelegung und die Signalpegel vor der Inbetriebnahme; verweisen Sie auf die Seite Encoder-Konfiguration für die Einstellungen.

From:

<https://dokuwiki.nilab.at/> - **NiLAB GmbH**
Knowledgebase

Permanent link:

https://dokuwiki.nilab.at/doku.php?id=de:reverso_encoder:rockwell_servo_drive

Last update: **2026/09/11 21:22**

