



## Windows

### 可与您的 EZStepper 或 EZServo 进行交流

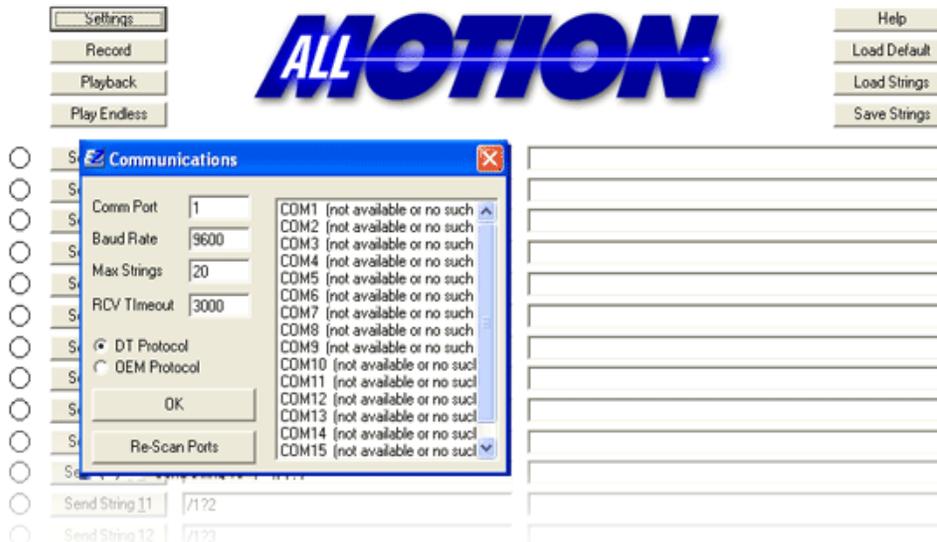
AllMotion EZStepper 和 EZServos 通过 RS485 串行总线通信。您可以使用 RS232 转 485 或 USB 转 485 连接 EZSteppers 或 EZServos 到计算机。连接好后，有多种方式可用与 EZStepper 或 EZServo 通信。其中之一就是使用 EZCommander



#### EZCommander 窗口截图。

EZCommander 允许用户通过单机按键向 EZSteppers 或 EZServos 发送命令。用户将命令字符串输入到文本框中，并通过单击“发送字符串”按钮发送，也可以轻松地保存和存储字符串组。您还可以通过单击记录按钮，然后按适当的顺序单击“发送字符串”按钮来记录命令序列。当你点击“播放”按钮时，命令将按照输入的顺序和相同的时间发送。

点击“设置”按钮打开设置窗口。



在此窗口中，您可以选择您的通信端口和波特率以及您希望通信的协议。为方便起见，还显示了可用通信端口号的列表。

## Hyperterminal

超级终端是Hilgraeve提供的一个终端仿真程序。通过您的计算机的通信端口，您可以使用超级终端与您的EZSteppers和EZServos。这允许您直接向连接到EZBus的单元发送命令，并从它们接收响应。要安装超级终端，请按照下面的说明或查看超级终端视频教程。

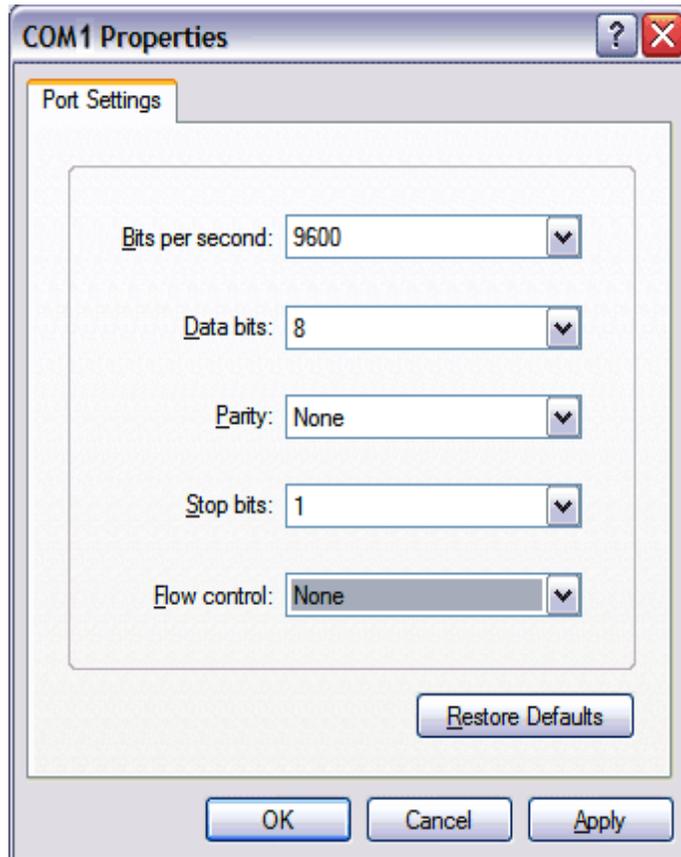
- 确保没有其他程序正在使用你将通过超级终端连接到的通讯端口
- 按照以下(典型的)路径打开超级终端:  
“ Start/All Programs/Accessories/Communications/HyperTerminal / HyperTerminal ” 这是Windows XP操作系统的打开路径
- 命名新连接并选择一个图标，单击OK



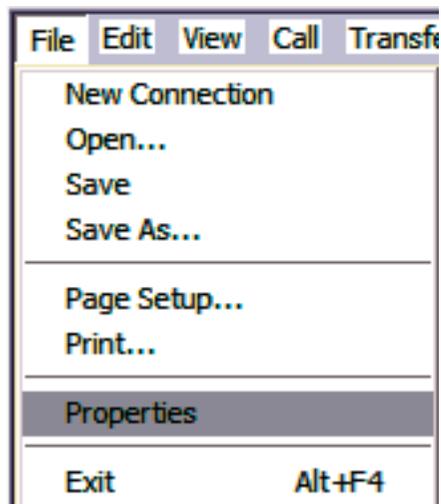
- 选择连接单击“确定”。注意USB使用更高的端口号



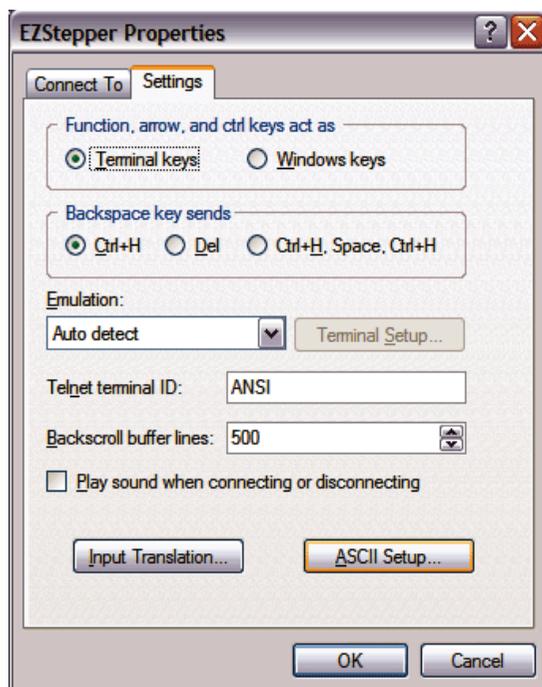
. 按如下所示进行端口设置单击Apply, 然后单击OK



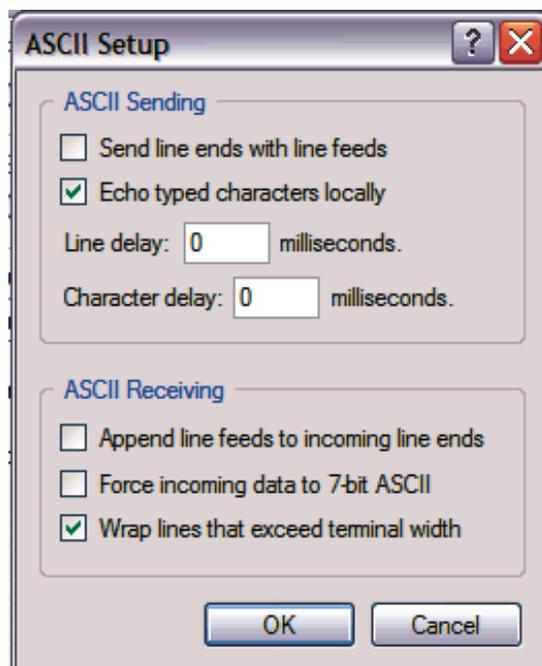
. 在超级终端中, 选择“文件/属性”



. 单击“设置”选项卡上的“ASCII设置”按钮

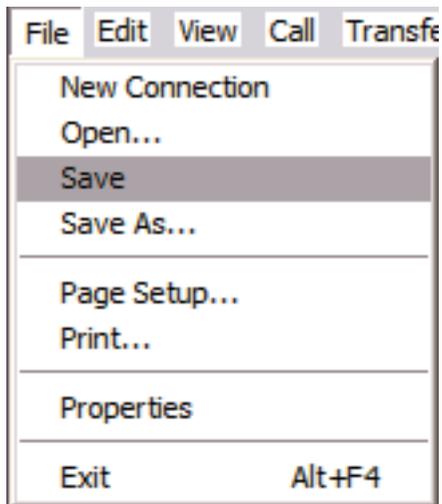


. 作出如下选择单击“确定”，然后再单击“确定”



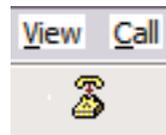


.单击File/Save来存储这个连接。现在可以发送命令了



您可以稍后在超级终端菜单中选择“文件/打开”来打开此连接

稍后要更改连接属性，请首先单击“调用/断开连接”稍后要更改连接属性，请首先单击Call/Disconnect



图标以终止连接。



## Visual Basic Programming



您可以[点击这里](#)下载一个示例VB应用程序。这个示例VB程序允许你设置一个通信端口，并输入一个命令字符串发送到EZStepper或EZServo。然后它将显示来自该单元响应。