**Collegamento PC-SMAC**

Aprire MotionLab

Selezionare RS232 network nella maschera che appare

Lasciare MCCISDK RS232 nella casella RS232 library

Impostare la COM corretta e selezionare 9600 BAUDRATE che non è altro che quello impostato nella CP340.

Selezionare "Connect to drive with node ID" e impostare 32.

Cliccare su GO.

Il software di dovrebbe collegare e chiedere se importare i pèarametri dell'azionamento,clicare su YES.