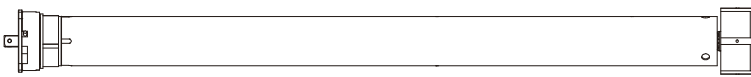


Pasos a seguir	
1	Stop (mantener pulsada la tecla 2 seg.)
2	Subida + Bajada (pulsar 2 seg.)
3	1. Manual: fin de carrera superior Subida → Subida + Stop (pulsar 2 seg.) Bajada → Bajada + Stop (pulsar 2 seg.) Subida (mantener pulsación 2 seg.)
4	2. Manual: fin de carrera inferior Bajada → Bajada + Stop (pulsar 2 seg.) Subida (mantener pulsación 2 seg.)
5	3. Automático Subida → Subida + Stop (pulsar 2 seg.) Bajada → Bajada + Stop (pulsar 2 seg.) Subida (mantener pulsación 2 seg.)
6	P2 → Stop → Stop
7	Subida + Bajada (pulsar 5 seg) → Stop
8	P2(a) → P2 (a) → P2(b)
9	P2 → Stop → P2
10	P2 → Bajada → P2

Ajustes	
1	Enlace motor emisor
2	Cambio de sentido
3	Fijación finales de carreras
4	Añadir posición deseada
5	Movimiento por impulsos
6	Añadir emisores
7	Cancelar emisores
8	Eliminación de finales de carrera
9	Detección de obstáculos
10	Enlace dispositivos WiFi

BGM60-ERX WiFi

Instrucciones

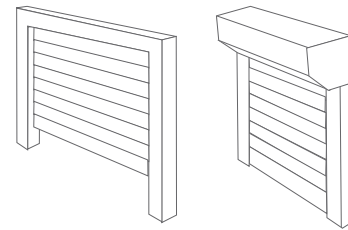


CARACTERÍSTICAS

- Receptor incorporado
- Fin de carrera electrónico
- Ajuste preciso fin de carrera
- Cambio de dirección
- Control por app móvil
- Detección de obstáculos
- Posición de parada intermedia
- Reinicio a ajustes de fábrica

APLICACIONES

Motor para puertas enrollables y persianas



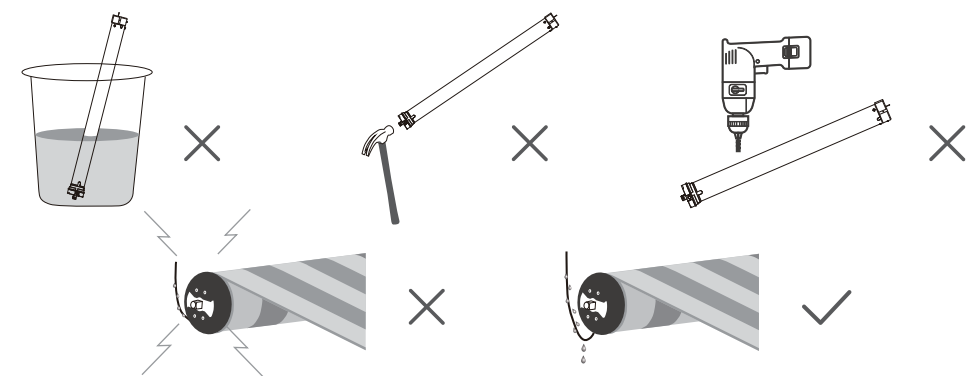
ESPECIFICACIONES

Temp. de funcionamiento: -5°C ~ +50°C	Radio Frecuencia 433.925MHz, 2.4GHz WiFi
Voltaje AC 230V/50Hz	Tiempo de protección térmica > 4 mins

Modelos	Esfuerzo de Torsión (Nm)	Velocidad Nominal (rpm)	Corriente Nominal (A)	Potencia Nominal (W)
BGM16-ERX WiFi	10	15	0.48	113
BGM30-ERX WiFi	20	15	0.69	161
BGM50-ERX WiFi	30	15	0.87	200
BGM60-ERX WiFi**	40	15	0.99	228
BGM80-ERX WiFi	50	12	0.99	228

** Disponible

ATENCIÓN



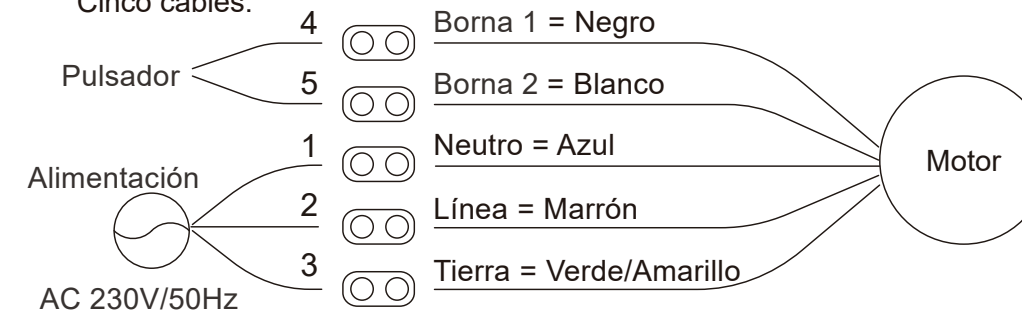
1



CONEXIONES

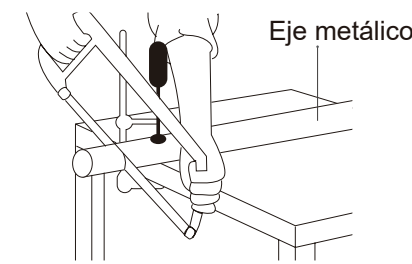
PARA PULSADOR TECLA UNICA (MANIOBRA SECUENCIAL)

Antes de instalar el pulsador, fijar fines carrera con el emisor
Cinco cables:



Advertencia: NO alimentar el pulsador a 230 V.

INSTALACIÓN DEL MOTOR



Paso 1:

Corte el eje al tamaño requerido.

Paso 2:

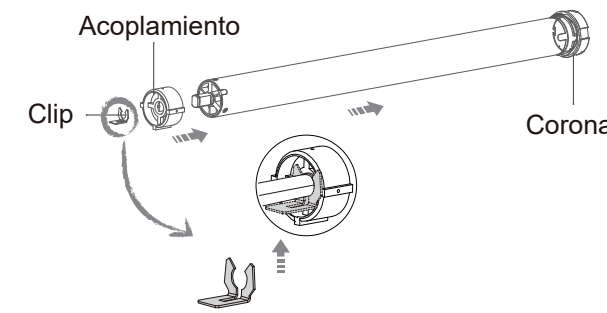
Compruebe que el eje está libre de rebabas



Paso 3:

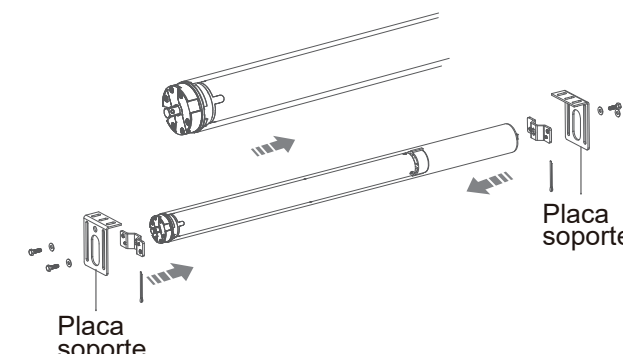
Instalar el juego de acoplamiento correcto.

Comprobar que el acoplamiento se fija bien y que la corona gira libremente.



Paso 4:

Alinear la corona y el tubo del eje, deslice y encaje el motor en el mismo. Proceda a instalar dicho eje en el cojinete y en el soporte.

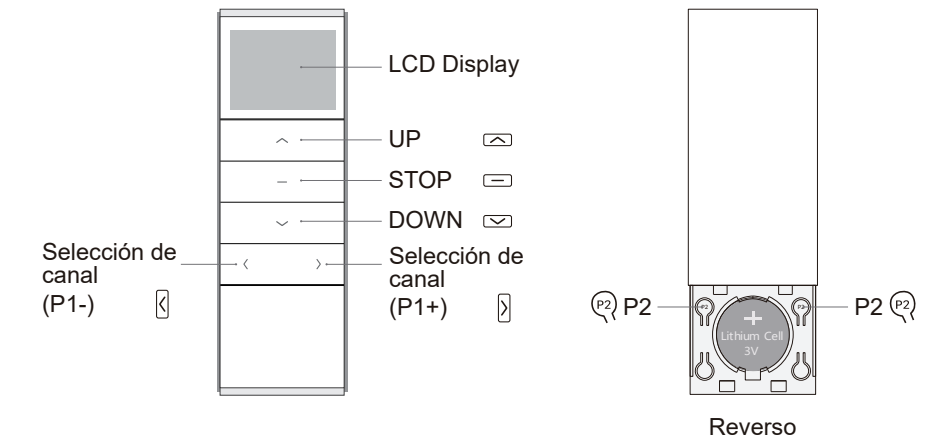


2

PRECAUCIONES

1. No exponer el motor a condiciones de humedad ni temp. extremas.
2. No agujerear el motor.
3. No cortar la antena y mantenerla alejada de objetos metálicos.
4. No permitir a los niños jugar con este dispositivo.
5. No usar el motor si el cable de alimentación está dañado.
6. Asegurar que se coloca el juego de acoplamiento adecuado.
7. Comprobar que el cable de alimentación y la antena queden fuera del alcance de las partes móviles.
8. Asegurar que el cable empotrado esté bien aislado.
9. El motor debe colocarse solo en posición horizontal.
10. La instalación y programación del motor debe ser llevada a cabo por personal cualificado.
11. Recuerde que el uso indebido podría anular su garantía.

TECLAS EMISOR



Ajustes básicos

1. ENLACE MOTOR CON EMISOR



Dar corriente, el motor emitirá un pitido largo que indica que está listo para aceptar un emisor.

En el emisor realizar una pulsación de 2 seg., en la tecla STOP. El motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos, indicando que el enlace se ha establecido.

Nota: El motor viene configurado de fábrica en modo movimiento por impulsos, por lo que en principio no se moverá de forma continua. Para salir de esta configuración ver punto 6. Si al pulsar la tecla UP el motor gira en sentido contrario pruebe cambiar el sentido (ver a continuación).

2. CAMBIO DE SENTIDO



Pulsar las teclas de Subida y Bajada simultáneamente durante 2 seg., el motor se moverá 1 vez y la dirección se habrá cambiado.

Nota: El motor debe tener el sentido correcto antes de establecer los finales de carrera.

3

3. ESTABLECIMIENTO FINALES DE CARRERA

1. Final de carrera superior MANUAL



Para establecer el límite superior mantenga pulsada la tecla de Subida durante 2 seg. dejando subir la persiana hasta la posición deseada. Pulse entonces simultáneamente las teclas de Subida y Paro durante 2 seg. hasta que el motor haga 2 movimientos y emita 3 pitidos (el límite superior ya queda establecido).

2. Final de carrera inferior MANUAL



Para establecer el límite inferior mantenga pulsada la tecla de Bajada durante 2 seg. dejando bajar la persiana hasta la posición deseada. Pulse entonces simultáneamente las teclas de Bajada y Paro durante 2 seg. hasta que el motor haga 2 movimientos y emita 3 pitidos (el límite inferior ya queda establecido).

3. Final de carrera superior/inferior AUTOMÁTICO

Para establecer los finales de carrera superior e inferior de manera automática basta mantener pulsada la tecla de Subida durante 2 seg. El motor empezará a moverse hacia arriba hasta alcanzar el tope, punto en el que el motor bajará una distancia corta, indicando que se ha quedado establecido el límite superior.

A continuación el motor seguirá su movimiento hacia abajo hasta detenerse nuevamente, alcanzando así el final de recorrido. En este punto, quedará establecido el límite inferior.

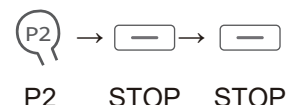
4. FIJAR POSICIÓN DESEADA

1. Establecer posición deseada



Comprobar que los fines de carrera han sido establecidos. Llevar la persiana a la posición deseada y pulsar P2 (el motor se moverá 1 vez y emitirá un pitido), después presionar la tecla STOP (el motor volverá a moverse 1 vez y emitirá un pitido) y por último, vuelva a pulsar la tecla de STOP y el motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos, confirmado que la posición deseada ha sido establecida.

2. Cancelar posición deseada



Pulsar P2 (el motor se moverá 1 vez y emitirá un pitido), después presionar la tecla STOP (el motor volverá a moverse 1 vez y emitirá un pitido) y por último, vuelva a pulsar la tecla de STOP y el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido largo, indicando que la posición deseada ha sido cancelada.

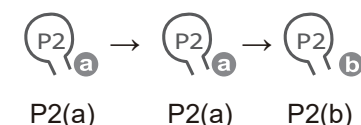
5. ACTIVAR/DESACTIVAR MODO MOVIMIENTO POR IMPULSOS



Presione simultáneamente las teclas de Subida y Bajada durante 5 seg., el motor se moverá 1 vez; luego pulse la tecla STOP, el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido largo, indicando que el modo impulso ha sido activado.

Para desactivar solo tiene que repetir los pasos para la activación y el motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos indicando que el modo de movimiento por impulsos ha sido desactivado.

6. AÑADIR EMISORES ADICIONALES



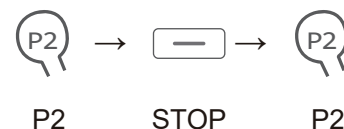
Método por copia de frecuencia a emisores adicionales

Nota: el emisor "a" es el ya enlazado con el motor y el "b" el que se quiere añadir.

Pulsar el botón P2 del emisor "a", el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido, vuelva a pulsar P2 en el emisor "a" (el motor volverá a moverse 1 vez y emitirá 1 pitido). En el emisor "b" a añadir presione el botón P2 y el motor se moverá 2 veces y emitirá 2 pitidos, indicando que el nuevo emisor ha sido replicado con éxito.

Para desvincular un emisor puede repetir la operación.

7. CANCELAR TODOS LOS EMISORES



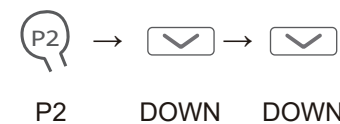
Desde cualquier emisor pulsar P2, el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido, a continuación pulsar la tecla STOP, el motor volverá a moverse y a emitir un pitido; por último vuelva a pulsar P2, el motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos, indicando que todos los emisores han sido eliminados.

8. ELIMINACIÓN DE FINALES DE CARRERA



Para eliminar todos los finales de carrera presione P2, el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido; después pulse la tecla Bajada el motor volverá a moverse y a emitir 1 pitido. Por último vuelva a pulsar P2 y el motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos. Quedaran anulados los fines de carrera y la posición deseada.

9. ACTIVAR/DESACTIVAR FUNCION REBOTE

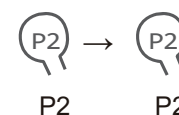


El motor de fábrica, lleva activada la función de detección de obstáculos, y de rebote a mitad del fin de carrera.

Para desactivar el rebote basta presionar el botón P2, el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido, luego pulsar la tecla de Bajada y el motor volverá a moverse y emitirá 1 pitido; por último volver a pulsar la tecla de Bajada, el motor se moverá 2 veces y emitirá 2 pitidos, indicando que la detección de obstáculos ha sido eliminada.

Volviendo a repetir la secuencia se volvería a activar y el motor haría 1 solo movimiento y emitiría 1 pitido largo.

10. ENLACE DE DISPOSITIVOS PARA WIFI



Pulsar el botón P2 el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido; vuelva a pulsar P2, el motor se moverá de nuevo 1 vez y volverá a emitir 1 pitido indicando que el equipo está listo para enlazarse con un dispositivo via WiFi. En esta situación el control del motor desde cualquier dispositivo WiFi estará desactivada por 2 minutos.

SOLUCIÓN DE INCIDENCIAS

Incidencias	Posibles Causas	Soluciones
El motor no responde.	Fallo eléctrico o mala conexión.	Comprobar las conexiones, siga los cables y las instrucciones de instalación.
	La pila del emisor está gastada.	Cambiar pila.
	Interferencia de otros dispositivos o aislamiento.	Revise la antena del motor, debe estar intacta y no enganchada; compruebe también si hay inhibidores de señal.
El emisor gestiona a más de un motor.	Estar fuera de alcance.	Intente mantenerse en el radio de alcance.
	Varios motores están enlazados al mismo emisor.	Controle que emisor corresponde a cada motor. Use emisores multicanal para instalaciones de varios motores.
El motor arranca de masiado lento y/o hace mucho ruido	Las conexiones son incorrectas, de alimentación eléctrica derivada.	Compruebe conexiones.
	Instalación incorrecta o sobrecargada.	Verifique la instalación y asegúrese de que no hay sobre-esfuerzo para el motor.
El motor se detiene subiendolo o bajando.	Se ha alcanzado algún límite establecido.	Ajustar los finales de carrera.
	Si el tiempo de funcionamiento continuo excede los 4 min. (protector térmico).	Consulte a su proveedor.

11. CONTROL POR MÓVIL

1. Descargue la aplicación Connector.



2. Siga nuestro vídeo tutorial para realizar la configuración.

