

Pasos a seguir		Ajustes
1	P1 (pulsar 2 seg.) → STOP (pulsar 2 seg.)	Enlace motor emisor
2	SUBIDA + BAJADA (pulsar 2 seg.)	Cambio de sentido
3	SUBIDA (pulsar 2 seg.) → SUBIDA + STOP (pulsar 2 seg.) BAJADA (pulsar 2 seg.) → BAJADA + STOP (pulsar 2 seg.)	Establecimiento de finales de carreras
4	SUBIDA + STOP (5 seg.) → establecer final de carrera superior → SUBIDA + STOP (2 seg.) BAJADA + STOP (5 seg.) → establecer final de carrera inferior → BAJADA + STOP (2 seg.)	Ajuste preciso de los finales de carrera
5	P2 → STOP → STOP	Añadir / eliminar posición deseada
6	Subida + Bajada (pulsar 5 seg.) → Stop	Movimiento por impulsos
7	P2(a) → P2 (a) → P2(b)	Añadir emisores
8	P2 → STOP → P2	Cancelar emisores
9	P2 → BAJADA → P2	Eliminación de finales de carrera
10	P2 → P2 y pulsar siguiente en la aplicación Connector. P1 (pulsar y mantener hasta que el motor emita un sonido) y pulsar siguiente en la app	Enlace dispositivos

BGM30-ERX/T WiFi

Instrucciones

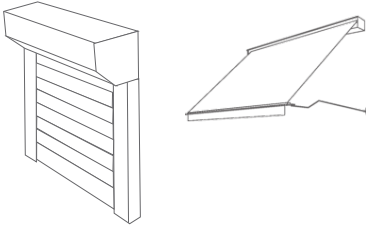


CARACTERÍSTICAS

- Receptor incorporado
- Fin de carrera electrónico
- Ajuste preciso fin de carrera
- Movimiento por impulsos y tensado
- Fácil cambio de dirección
- Control por app móvil
- Protección de parada
- Posición de parada deseada
- Reinicio a ajustes de fábrica
- Botón de programación

APLICACIONES

Motor para persianas y toldos.

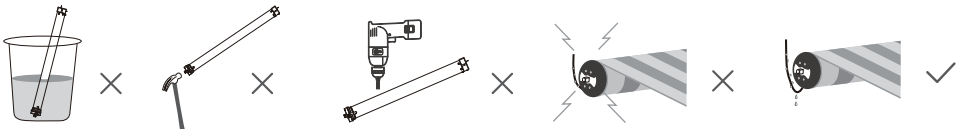


ESPECIFICACIONES

Temp. de funcionamiento: -10°C ~ +65°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)
BGM30-ERX/T WiFi	20	15	0.64	145

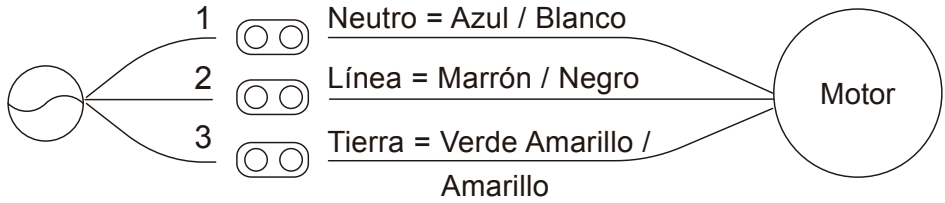
PRECAUCIONES



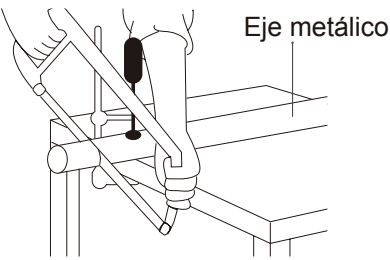
- No exponer el motor a condiciones de humedad ni temp. extremas.
- No agujerear el motor.
- No cortar la antena y mantenerla alejada de objetos metálicos.
- No permitir a los niños jugar con este dispositivo.
- No usar el motor si el cable de alimentación está dañado.
- Asegurar que se coloca el juego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

CONEXIONES

Tres cables: AC 230V/50Hz



INSTALACIÓN DEL MOTOR

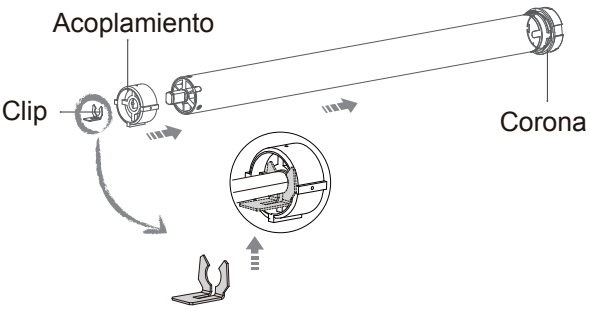


Paso 1:

Corte el eje al tamaño requerido.

Paso 2:

Compruebe que el eje está libre de rebabas

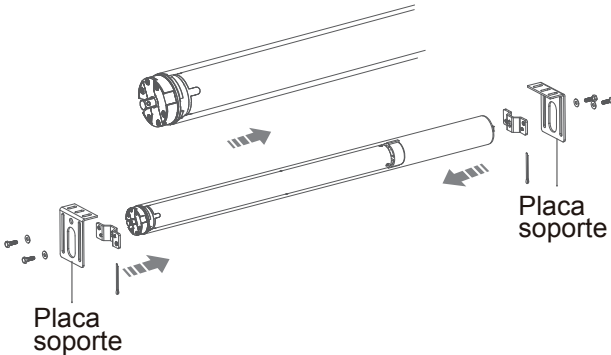


Paso 3:

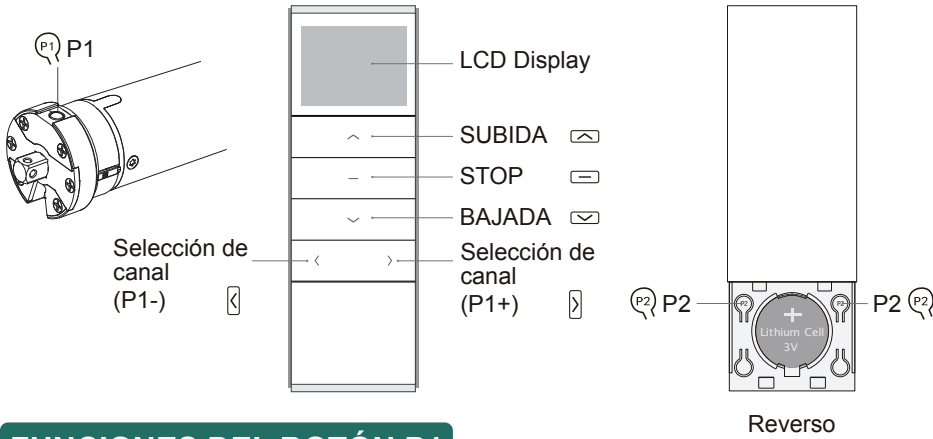
Instalar el juego de acoplamiento correcto. Comprobar que el acoplamiento se fija bien y que la corona gira libremente.

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.



TECLAS Y BOTONES



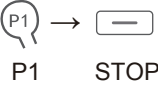
FUNCIONES DEL BOTÓN P1

- Enlace motor con emisor o emisor adicional:** presione el botón P1 durante 2 seg., el motor realiza un movimiento, soltar el botón, se oye 1 pitido largo, el motor ya está listo para enlazar con el emisor.
- Enlace con la aplicación WIFI:** presione el botón P1 durante 2 seg., el motor realiza un movimiento, soltar el botón, se oye 1 pitido largo, el motor ya está listo para enlace con la aplicación WIFI.
- Bloqueo de radio:** mantenga presionado el botón P1 6 seg., el motor realiza una serie de movimientos, soltar el botón y se emiten 2 pitidos, el motor entra en estado de bloqueo de radio sin atender ninguna señal; presione el botón P1 una vez para liberar el bloqueo.
- Cambio de dirección:** mantenga presionado el botón P1 durante 10 seg., el motor realiza una serie de movimientos, suelte el botón y se emiten 3 pitidos, la dirección del motor ha cambiado.
- Restablecer a modo de fábrica:** mantenga presionado el botón P1 durante 14 seg., el motor realiza una serie de movimientos, soltar el botón y se emiten 4 pitidos, el motor ha quedado restablecido a modo de fábrica.



Ajustes básicos

1. ENLACE MOTOR CON EMISOR



Presione el botón P1 durante 2 seg., y el motor emitirá un pitido largo. A continuación presione STOP durante 2 seg. El motor realizará 2 movimientos y 3 pitidos. Esto indica que el motor se ha enlazado correctamente.

Nota: Si no hay fines de carrera establecidos, esta operación será de emparejamiento. En el caso de que lo estén, la operación enlazaría un emisor adicional.

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. 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 STOP 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

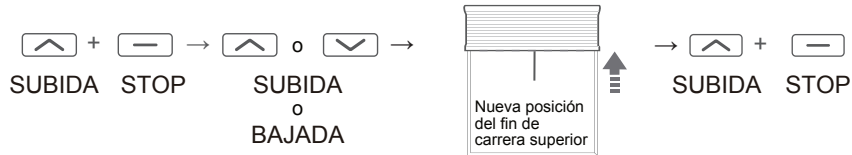


Para establecer el límite inferior mantenga pulsada la tecla de BAJADA durante 2 seg. dejando bajar la persiana hasta la posición deseada. Pulse entonces simultáneamente las teclas de BAJADA y STOP durante 2 seg. hasta que el motor haga 2 movimientos y emita 3 pitidos (el límite inferior ya queda establecido).

Nota: Cuando no se han establecido los finales de carrera, el motor se mueve a impulsos. Para que el motor se mueva de forma continua pulse y mantenga pulsada la tecla de subida o bajada durante dos segundos.

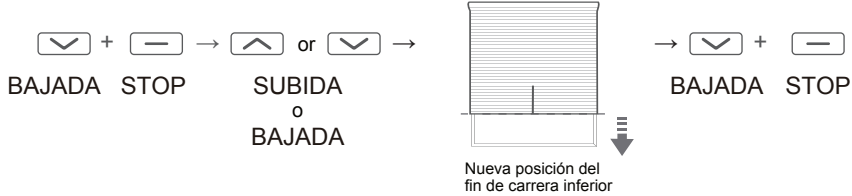
4. AJUSTE PRECISO DE LOS FINALES DE CARRERA

4.1. Ajuste del fin de carrera superior



Mantenga presionados las teclas SUBIDA y STOP simultáneamente durante 5S (1 movimiento y 1 pitido largo), establezca la nueva posición deseada del fin de carrera superior, presione y mantenga presionados las teclas SUBIDA y STOP simultáneamente durante 2S (2 movimientos y 3 pitidos). El nuevo límite superior ha quedado programado con éxito.

4.2. Ajuste del fin de carrera superior

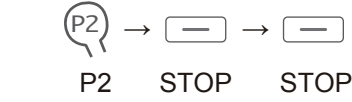


Mantenga presionados las teclas BAJADA y STOP simultáneamente durante 5S (1 movimiento y 1 pitido largo), establezca la nueva posición deseada del fin de carrera inferior, presione y mantenga presionados las teclas BAJADA y STOP simultáneamente durante 2S (2 movimientos y 3 pitidos). El nuevo límite inferior ha quedado programado con éxito.

Nota: Esta operación debe realizarse cuando ya se hayan establecido los fines de carrera.

5. FIJAR POSICIÓN DESEADA

5.1. Establecer posición



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.

5.2. 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.

Nota: Al pulsar Stop 2 seg. El motor se moverá a la posición deseada.

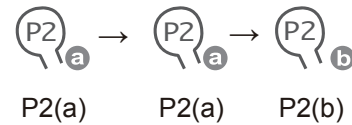
6. ACTIVAR/DESACTIVAR MODO MOVIMIENTO POR IMPULSOS



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.

Nota: 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.

7. AÑADIR EMISORES ADICIONALES



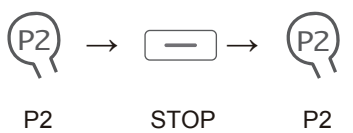
Método por copia de frecuencia a emisores adicionales

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 emitir 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.

Nota: Para desvincular un emisor puede repetir la operación.

8. 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.

9. ELIMINACIÓN DE FINALES DE CARRERA



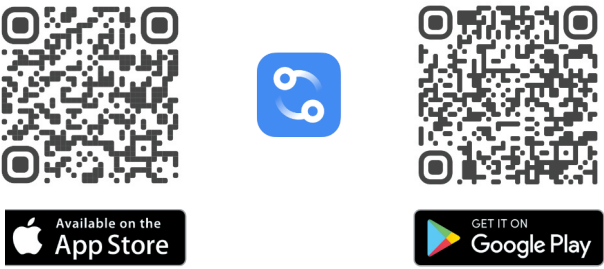
Para eliminar todos los finales de carrera presione P2, el motor se moverá 1 vez y emitirá 1 pitido; después pulse la tecla Bajada el motor volverá a moverse y a emitir 1 pitido. Por último vuelva a pulsar P2 y el motor se moverá 2 veces y emitirá 3 pitidos. Quedaran anulados los fines de carrera y la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

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.
	Estar fuera de alcance.	Intente mantenerse en el radio de alcance.
El emisor gestiona a más de un motor.	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 subiendo 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.

10. CONTROL POR MÓVIL

10.1. Descargue la aplicación



10.2. Siga nuestro vídeo tutorial para realizar la configuración.

