BMIGHTY
motorized solutions

Drivers Control4 para motores BMIGHTY

Guía de presentación, instalación y validación técnica



Versión del driver	20260929
Fecha	29 de septiembre de 2026
Plataforma	Control4 OS 3.x · Composer Pro

1. Presentación

BMIGHTY ofrece motores tubulares y sistemas de motorización para persianas, cortinas y enrollables, con versiones de radiofrecuencia (RF) y WiFi, en modelos unidireccionales y bidireccionales, con inclinación (tilt) y para sistemas Top Down / Bottom Up.

Este documento presenta el paquete de drivers que BMIGHTY pone a disposición de integradores y programadores Control4 sin costo. Sirve como guía de instalación y como protocolo de validación para comprobar el funcionamiento de los motores BMIGHTY dentro de un proyecto Control4.

El hardware Connector Bridge conecta los motores RF BMIGHTY a la red local y permite controlarlos desde Control4 con subir / bajar / detener, posición e inclinación, con control bidireccional o unidireccional según el motor.

Drivers incluidos

El paquete incluye 5 drivers (archivos .c4z):

Driver	Archivo	Tipo	Funciones
Connector Bridge	driverworks_dooya_connector_bridge.c4z	Puente	Descubre los motores y gestiona la comunicación con uno o más bridges de la red. Solo se instala uno por proyecto.
Motor unidireccional	driverworks_dooya_uni_motor.c4z	Una vía	Subir / Bajar / Detener.
Motor bidireccional	driverworks_dooya_bidi_motor.c4z	Dos vías	Subir / Bajar / Detener / Nivel, con retroalimentación de posición y nivel de batería.
Motor TDBU	driverworks_dooya_bidi_tdbu_motor.c4z	Dos vías	Subir / Bajar / Detener / Nivel para el riel superior e inferior, con retroalimentación y nivel de batería.
Motor con inclinación (Tilt)	driverworks_dooya_bidi_tilt_motor.c4z	Dos vías	Subir / Bajar / Detener / Nivel / Inclinación, con retroalimentación y nivel de batería.

2. Compatibilidad

Los drivers funcionan con los siguientes equipos BMIGHTY:

Equipo	Modelo	Motores compatibles
Connector Bridge	DD7002B / DD7006	Bidireccionales y unidireccionales
Mini Bridge	DD1554	Solo bidireccionales
Motores y cortinas WiFi	App Connector (iOS / Android)	Conexión directa, sin bridge

No compatibles: el bridge modelo DD7006M (usa otro protocolo) y los motores con control RS485.

Nota importante: los motores BMIGHTY se fabrican sobre la plataforma de motorización Dooya. Por esa razón, los drivers aparecen en Composer bajo el fabricante “Dooya” y los nombres de archivo conservan ese prefijo. Esto es normal y no afecta su funcionamiento con equipos BMIGHTY.

3. Instalación y configuración

Paso 1 · Obtener la clave secreta (Secret Key)

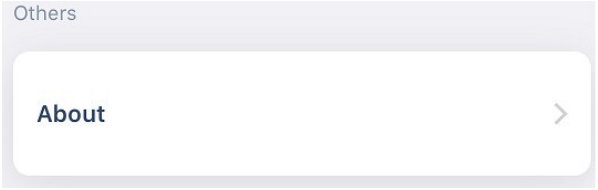
Antes de instalar los drivers necesitas la clave secreta que genera la app Connector:

1. Instala y configura la app Connector en tu teléfono y agrega las persianas disponibles a cada habitación.
2. Toca el botón de menú (tres líneas horizontales).



3. Toca el ícono de tu perfil.

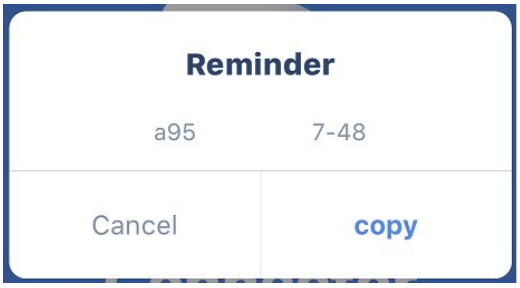
4. Toca Acerca de (About).



5. Toca el logotipo de la app 5 veces seguidas.



6. Aparecerá una clave alfanumérica. Cópiala (botón copy) y envíatela por correo desde el teléfono para poder pegarla después en el driver.



Paso 2 · Instalar los drivers en Composer

> Instala un solo driver Connector Bridge por proyecto, aunque haya varios bridges en la red.

1. Abre Composer Pro.
2. Agrega a tu sistema los drivers del bridge y de los motores incluidos en el archivo .zip.
3. En System Design, pestaña Items › Search, busca el driver Connector Bridge y agrégalo al proyecto.
4. En la pestaña Properties del driver, pega la clave en el campo Secret Key.
5. El driver envía un mensaje a todos los bridges y motores WiFi de la red para descubrirlos y reporta todas las persianas conectadas.
6. Según las conexiones que aparezcan en la pestaña Connections, instala el driver que corresponda a cada motor: unidireccional, bidireccional, TDBU o tilt.
7. Mueve cada motor desde su driver para identificar qué persiana controla y renombra el driver con la habitación y ubicación correctas.
8. Opcional: configura un evento de batería baja. El nivel de batería no se reporta como porcentaje real y depende del tamaño de la batería, por lo que debes ajustar el valor de Battery Level Warning al nivel que consideres bajo.
9. Opcional: activa las notificaciones automáticas de batería baja (correo o notificación push). Requiere suscripción 4Sight.
10. Actualiza Navigator (Refresh Navigator).

4. Protocolo de validación

Usa esta lista para validar la instalación de motores BMIGHTY en un proyecto Control4. Marca cada prueba al completarla.

#	Prueba	Resultado esperado	OK
1	**Descubrimiento**	Al pegar la Secret Key, la propiedad Number Of Blinds Found muestra todos los motores registrados en la app.	☐
2	**Subir / Bajar / Detener**	Cada motor responde a los tres comandos desde Navigator y desde programación.	☐
3	**Nivel (bidireccional)**	Al enviar un porcentaje, el motor se detiene en la posición solicitada.	☐
4	**Retroalimentación**	Al mover la persiana con el control remoto o la app, Navigator refleja la nueva posición.	☐
5	**Nivel de batería**	La propiedad Battery Level muestra un valor y se dispara el evento al bajar del umbral.	☐
6	**TDBU**	Los rieles superior e inferior se controlan de forma independiente y no se cruzan.	☐
7	**Inclinación (Tilt)**	Las lamas giran al ángulo solicitado; un ajuste de 95–100 % en posición es normal.	☐
8	**Escenas**	La escena creada en la app Connector se ejecuta desde la programación del Connector Bridge.	☐
9	**Consulta periódica (polling)**	Con Poll Blinds activo, los estados se actualizan aunque el motor no reporte cambios.	☐

5. Preguntas frecuentes

¿Cuánto cuesta el driver?

Nada. BMIGHTY pone los drivers a disposición de integradores y clientes sin costo.

¿Por qué elegir motores BMIGHTY?

- Motores RF y WiFi que se pueden instalar con o sin cableado eléctrico, según la aplicación.
- Una línea completa: unidireccionales, bidireccionales, con inclinación, Top Down / Bottom Up, cortinas y más.
- Integración nativa con Control4 mediante drivers gratuitos y actualizados.

¿Con qué equipos funciona?

Con todos los motores RF BMIGHTY conectados a un Connector Bridge (DD7002B / DD7006) o a un Mini Bridge (DD1554), y con los motores WiFi que se controlan con la app Connector para iOS o Android. También funciona con otros motores construidos sobre la misma plataforma.

¿Es compatible el modelo DD7006M?

No. Ese equipo usa un protocolo diferente y no es compatible.

¿Qué diferencia hay entre los modelos de bridge?

El Connector Bridge (DD7002B y DD7006) controla motores bidireccionales y unidireccionales. El Mini Bridge (DD1554) solo controla motores bidireccionales.

¿Funciona con motores RS485?

No. El driver solo funciona con motores RF conectados al Connector Bridge o al Mini Bridge, y con motores WiFi.

¿Ofrece control en dos vías?

Sí, en motores con retroalimentación bidireccional: el driver controla y recibe la posición real. En motores unidireccionales, el driver asume que el último comando enviado es el estado actual.

¿Cómo funcionan las escenas?

Las escenas creadas en la app Connector se ejecutan desde la pestaña de programación del driver Connector Bridge. No aparecen en Navigator, por lo que deben vincularse mediante programación.

La API solo devuelve el identificador numérico de cada escena, no su nombre; puedes relacionarlos consultando la app Connector.

Se requiere firmware A1.2.0_B0.3.4 o posterior en el bridge (se actualiza desde la app Connector). Las escenas se sincronizan una vez por minuto, con cada heartbeat.

¿Cómo funcionan los drivers unidireccionales?

Solo tienen comandos de subir, bajar y detener, sin retroalimentación. Los motores unidireccionales solo son compatibles con los Connector Bridge DD7002B y DD7006.

¿Cómo funcionan los drivers TDBU?

Tienen dos proxies: uno para el riel superior y otro para el inferior. El riel superior cierra al subir y abre al bajar; el inferior hace lo contrario: cierra al bajar y abre al subir.

Si el riel superior baja por debajo del inferior, empuja al inferior hasta el nivel solicitado; lo mismo ocurre a la inversa si el inferior sube por encima del superior.

¿Cómo funcionan los drivers de inclinación (Tilt)?

Tienen dos proxies: uno para la posición y otro para la inclinación. En algunos motores, la inclinación la mueve el mismo motor, por lo que girar las lamas puede desplazar ligeramente la posición entre 95 % y 100 %. Es un comportamiento normal.

¿Funciona con persianas WiFi?

Sí, con los motores WiFi BMIGHTY que se controlan con la app Connector en iOS o Android.

¿Por qué el motor no llega al nivel solicitado?

Si el driver está conectado al bridge y recibe el heartbeat, lo más probable es que ese motor solo admita los comandos subir / detener / bajar (motor unidireccional).

6. Historial de versiones

Versión	Fecha	Cambios
20260929	29-sep-2026	Se agregó la ejecución de escenas desde programación. La API solo proporciona el identificador de la escena, no su nombre.
20251002	02-oct-2025	Nueva propiedad para activar o desactivar la consulta periódica (polling), útil para motores bidireccionales que no reportan cambios o cuando el hub tiene datos desactualizados.
20241118	18-nov-2024	Soporte para múltiples claves, ya que los motores WiFi y los bridges usan claves diferentes.
20240712	12-jul-2024	Sistema de registro actualizado para guardar en disco en Control4 OS 3.3 o superior (aplica cuando Debug Log está en 'Log' o 'Print and Log').
20240625	25-jun-2024	Se recomienda 1 segundo entre mensajes (valor predeterminado); el mínimo pasa de 50 ms a 500 ms. El identificador de mensaje ahora usa un formato de fecha y hora.
20220509	09-may-2022	Se eliminó el licenciamiento: el driver es gratuito.
20220204	04-feb-2022	Ajuste del temporizador de la cola de comandos. Opción para enviar un comando de detener antes de cada comando.
20211026	26-oct-2021	Versión inicial.

7. Créditos y avisos

Drivers desarrollados por Chowmain Software. Distribuidos por BMIGHTY sin costo para integradores Control4.

Control4 y Composer son marcas registradas de sus respectivos propietarios. Las demás marcas mencionadas pertenecen a sus titulares y se citan solo con fines de compatibilidad.