



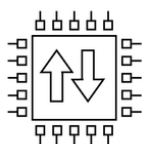
SKY BIDI



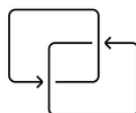
EUROTRONIC				
SKY BIDI Ø45 50/12				
Ø45	50 mm	12 rpm		
230 Vac	50 Hz	IP 44		
228 W	0.99 A	4 m/min.		
Eltorre 1001 - 4			BD-245-050	



**Detector de
obstáculos**



**Final de carrera
electrónico**



**Protocolo
bidireccional**



**Control
vía radio**

*Sólo en Ø45mm

SKY BIDI Ø35mm | SKY BIDI Ø45mm | SKY BIDI Ø59MM

SKY BIDI

Los motores SKY BIDI ofrecen automatización sencilla para cortinas, persianas y toldos. Incluyen tecnología de detección de obstáculos, deteniéndose automáticamente ante obstrucciones. Potencia, adaptabilidad y control vía radio para una automatización excepcional.

REFERENCIAS



SKY BIDI Ø35mm

6/28	BD.235.006
10/17	BD.235.010



SKY BIDI Ø45mm

20/15	BD.245.020
30/15	BD.245.030
50/12	BD.245.050



SKY BIDI Ø59mm

80/12	BD.259.080
100/12	BD.259.100
120/9	BD.259.120

Final de carrera electrónico configurable desde el emisor.

Cabeza con orificio central de 12mm para montaje en cajón monoblock.

Para eje de 40,43,50,56,60, 70 y 78mm.

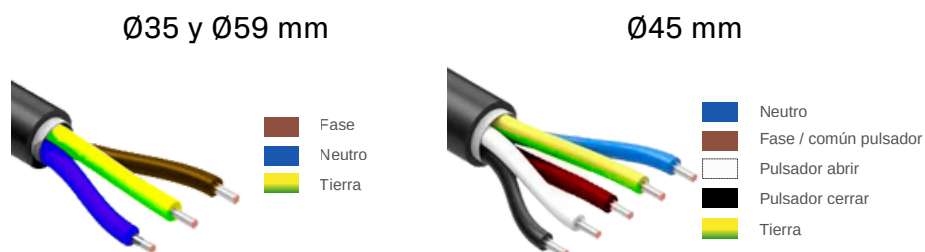
Conexión a interruptor o pulsador cableado. *sólo en los modelos Ø45mm

Tecnología de detección de obstáculos *sólo en los modelos Ø45mm

CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

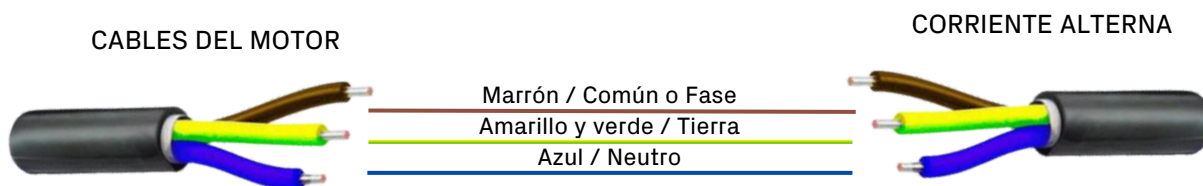
Modelo	Par nominal	Velocidad	Alimentación	Potencia nominal	Amperaje	Tiempo de trabajo	NºMax rotaciones	Grado de protección	Medida largo	Peso Max.
6/28	6 Nm	28 rpm	230v 50hrz	144 W	0.63 A	4 min	∞	IP 44	595 mm	10 Kg
10/17	10 Nm	17 rpm	230v 50hrz	144 W	0.63 A	4 min	∞	IP 44	595 mm	17 Kg
20/15	20 Nm	15 rpm	230v 50 hrz	161 W	0.69 A	4 min	∞	IP 44	602 mm	32 Kg
30/15	30 Nm	15 rpm	230v 50hrz	191 W	0.89 A	4 min	∞	IP 44	665 mm	50 Kg
50/12	50 Nm	12 rpm	230v 50hrz	228 W	0.99 A	4 min	∞	IP 44	712 mm	80 Kg
80/12	80 Nm	12 rpm	230v 50hrz	345 W	1.54 A	4 min	∞	IP 44	712 mm	120 Kg
100/12	100 Nm	12 rpm	230v 50hrz	385 W	1.65 A	4 min	∞	IP 44	712 mm	150 Kg
120/9	120 Nm	9 rpm	230v 50hrz	393 W	1.68 A	4 min	∞	IP 44	712 mm	180 Kg

CONECTORES DEL MOTOR

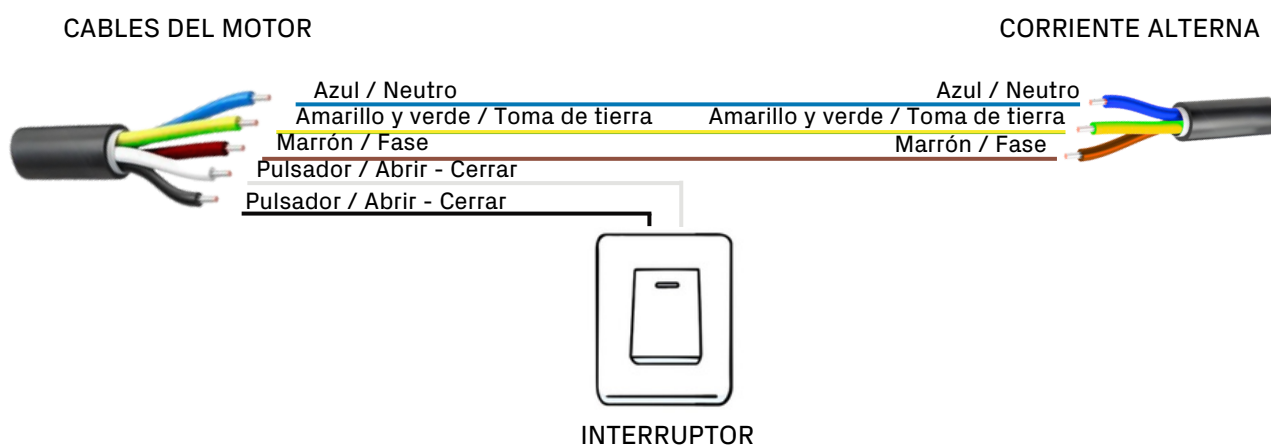


ESQUEMA ELÉCTRICO

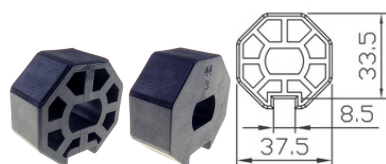
Ø35 y Ø59 mm



Ø45 mm



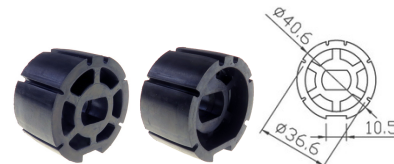
ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 35MM:



Polea 40 octogonal | 61.005.001



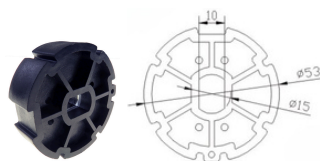
Corona 40 octogonal | 61.005.101



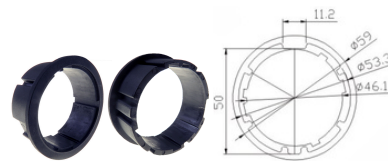
Polea 43 | 61.005.002



Corona 43 | 61.005.102



Polea 56 | 61.005.003



Corona 56 | 61.005.103



Polea 50 redondo | 61.005.009

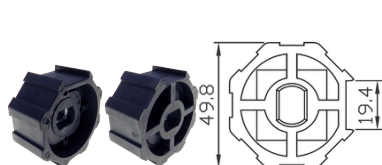
SOPORTES DE MONTAJE:



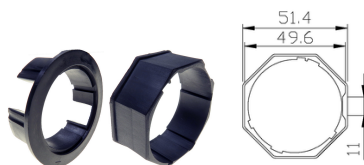
SOPORTE CAJÓN PARA MOTORES DE 35MM

60.004.106

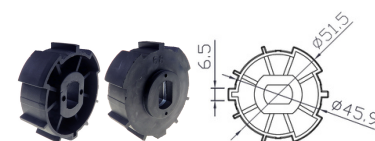
ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 45MM:



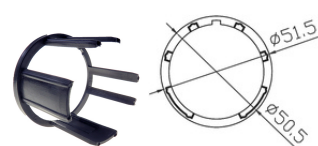
Polea 50 octogonal | 61.005.010



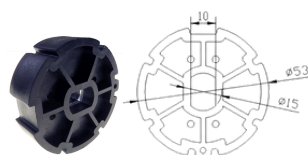
Corona 50 octogonal | 61.005.110



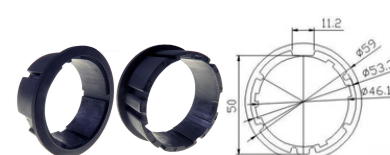
Polea 54 octogonal DEPRAT | 61.005.099



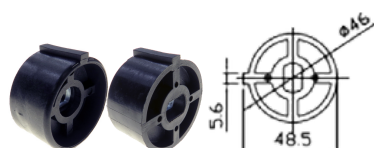
Corona 54 octogonal DEPRAT | 61.005.098



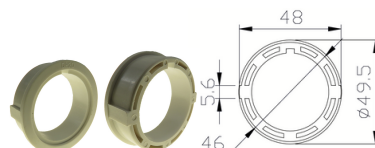
Polea 56 | 61.005.003



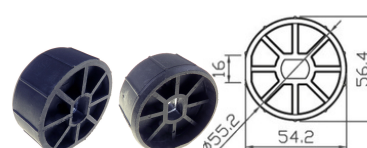
Corona 56 | 61.005.103



polea 58 reforzado | 61.005.008



Corona 58 reforzado | 61.005.108



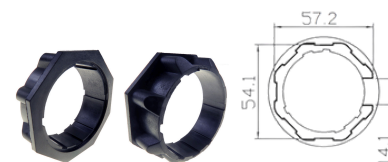
Polea 60 redondo | 61.005.012



polea 60 octogonal reforzado | 40.005.011



Corona 60 octogonal | 61.005.111



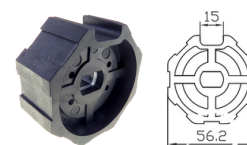
Corona 60 octogonal reforzado | 40.005.111



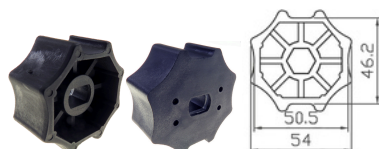
Corona 60 rizado | 61.005.104



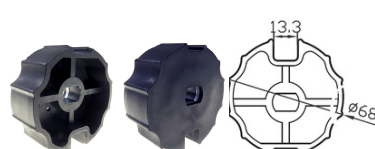
Corona 60 redondo | 61.005.112



Polea 60 octogonal | 61.005.011



Polea 60 rizado | 61.005.004

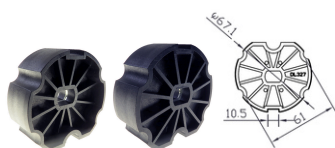


Polea 70 ojiva descentrada | 61.005.005



Corona 70 ojiva descentrada | 61.005.105

ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 45MM:



Polea 70 ojiva BAT | 61.005.029



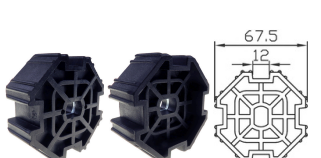
Corona 70 ojiva BAT | 61.005.129



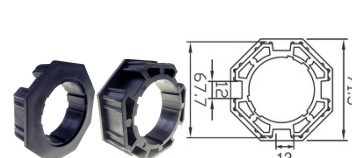
Polea 70 ojiva centrada | 61.005.014



Corona 70 ojiva centrada | 61.005.114



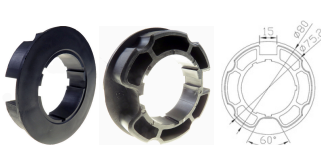
Polea 70 octogonal | 61.005.006



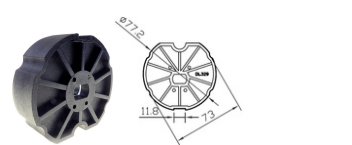
Corona 70 octogonal | 61.005.106



Polea 78 Ojiva | 61.005.007



Corona 78 Ojiva | 61.005.107

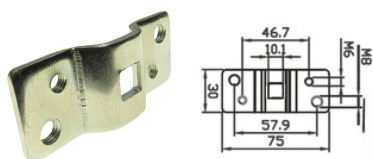


Polea 80 ojiva BAT | 61.005.030



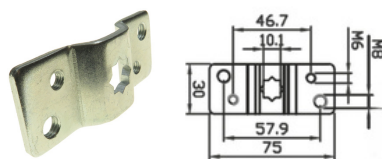
Corona 80 ojiva BAT | 61.005.130

SOPORTES DE MONTAJE:



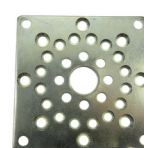
SOPORTE DE OBRA 45MM 2 AG.

60.004.006



SOPORTE DE OBRA 45MM ESTRELLA

60.004.005



SOPORTE CAJÓN PARA 55/59MM

60.004.059



SOPORTE METALICO 45 BD + BDP + WI

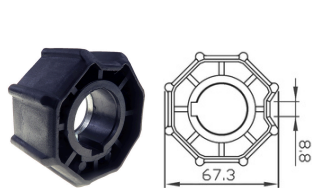
60.004.109



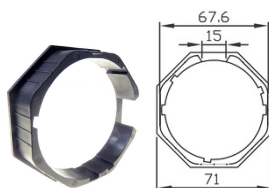
SOPORTE CAJÓN CHAPA METALICO TIPO SKY BIDI

60.004.110

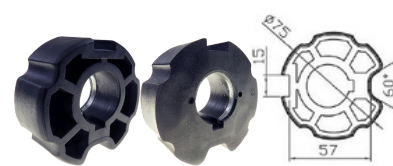
ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 59MM:



Polea 70 Octogonal | 61.005.016



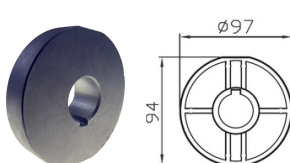
Corona 70 Octogonal | 61.005.116



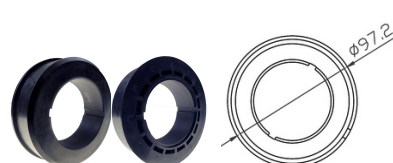
Polea 78 Ojiva descentrada | 61.005.024



Corona 78 Ojiva descentrada | 61.005.124



Polea 100 redonda | 61.005.022



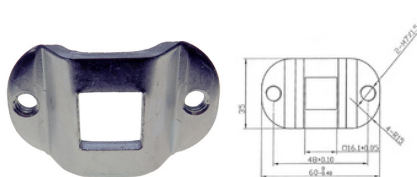
Corona 100 redonda | 61.005.122

SOPORTES DE MONTAJE PARA 59MM:



**SOPORTE CAJÓN DE CUADRADILLO
D.55/59**

60.004.066



SOPORTE DE OBRA 55 / 59 MM

60.004.007



SOPORTE DE OBRA 55 / 59 MM ESTRELLA

60.004.008

COMPATIBLE CON:



KUMO WAVE
BD.100.001



MANDO KIK1
BD.003.101



MANDO KIK15
BD.003.115



KIKWALLL
90.003.101



KIKWALLL15
90.003.115



VELETA NOX SOLAR
BD.002.124



KIK SUN
BD.003.115SUN



KIK MOVE
BD.001.125

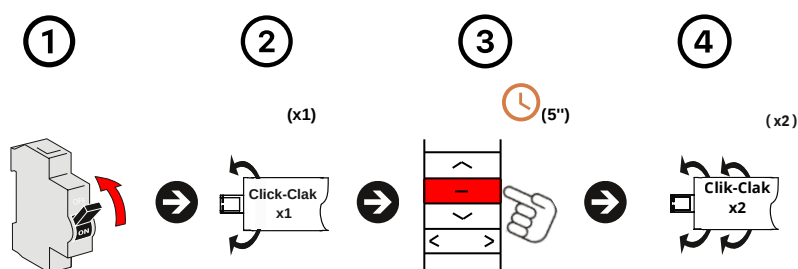


**PULSADOR DE
UNA SOLA TECLA**
60.003.023K

INSTRUCCIONES:

1. ENLAZAR PRIMER EMISOR

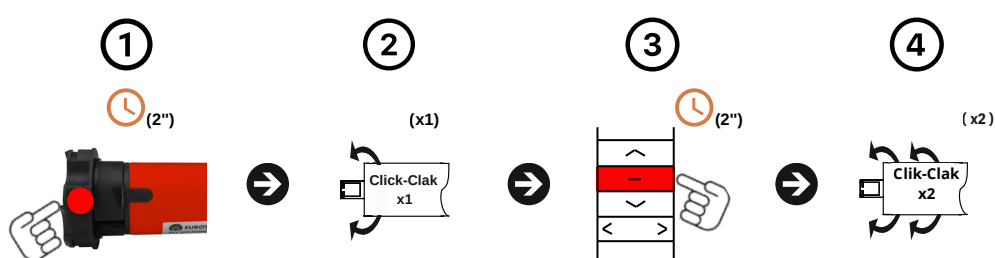
Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Dar corriente.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
3. Pulse (STOP) en el mando a distancia a grabar durante cinco segundos.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).

Desde el botón del motor :



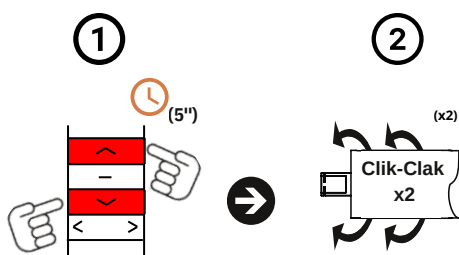
Procedimiento:

1. Pulse el botón **PROG.** en la cabeza del motor durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. Pulse (STOP) en el emisor a grabar durante **dos segundos (2")**.
4. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

Sólo disponible en el modelo de 35mm

2. CAMBIO DE DIRECCIÓN

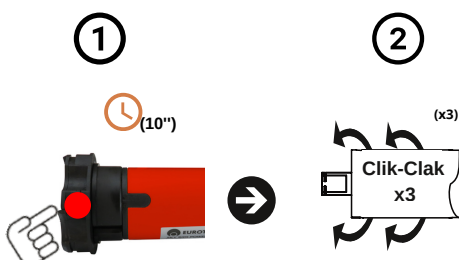
Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Pulse en el mando el botón de (SUBIR) + (BAJAR) a la vez durante cinco segundos (5").
2. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2).

Desde el botón del motor:



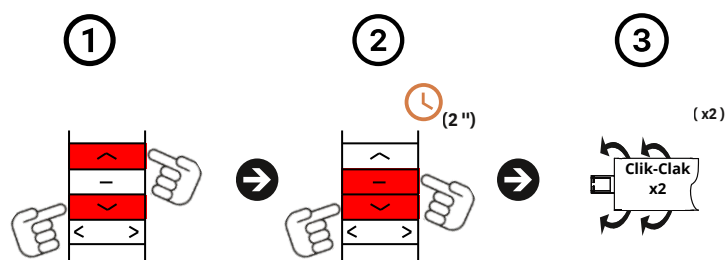
Procedimiento:

1. Pulse el botón (PROG) de la cabeza del motor durante seis segundos (6").
2. El motor hará tres "CLICK-CLACK" (x3).

Sólo disponible en el modelo de 35mm

Asegúrese de que la dirección de rotación es la correcta antes de continuar con la programación.

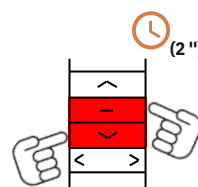
3. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA



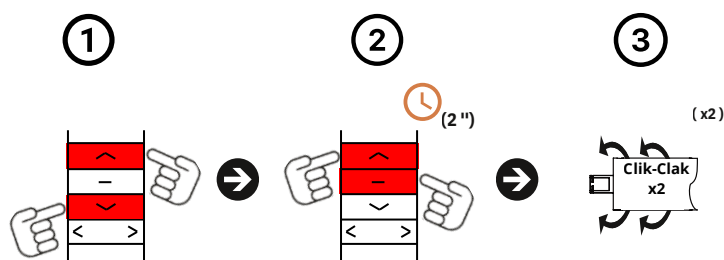
Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **(SUBIR)** o **(BAJAR)** del emisor.
(si se mantiene el botón de subir o bajar presionado durante 2 segundos el movimiento será automático)
2. Mantendremos pulsado el botón de **(BAJADA + STOP)** durante dos segundos (2") para confirmar.
3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

Para modificar el final de carrera de bajada pulse **(BAJADA + STOP)** durante 2 segundos e inicie el procedimiento de nuevo.



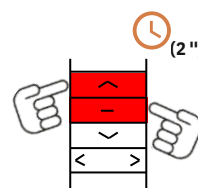
4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA



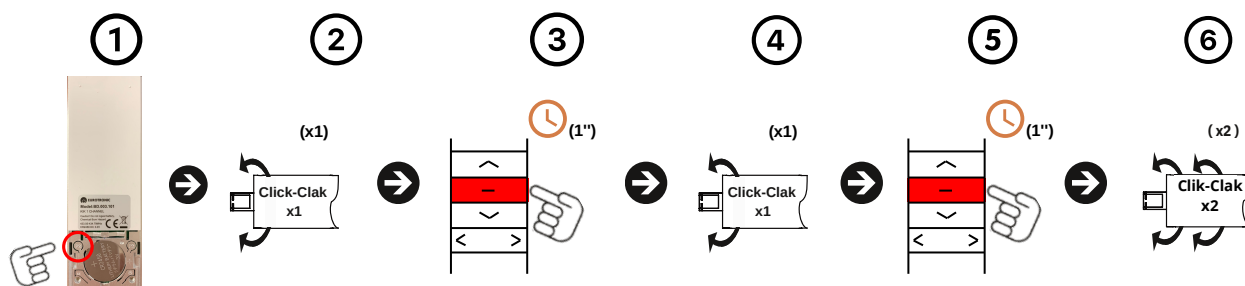
Procedimiento

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón **(SUBIR)** o **(BAJAR)** del emisor.
(si se mantiene el botón de subir o bajar presionado durante 2 segundos el movimiento será automático)
2. Mantendremos pulsado el botón de **(SUBIDA + STOP)** durante dos segundos (2") para confirmar.
3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

Para modificar el final de carrera de bajada pulse **(SUBIDA + STOP)** durante 2 segundos e inicie el procedimiento de nuevo.



5. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA

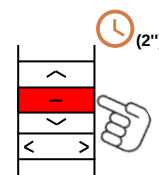


Procedimiento:

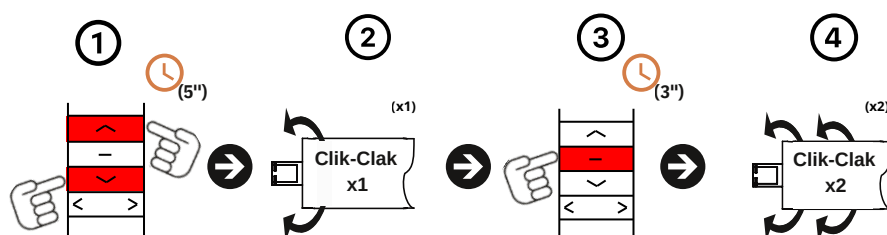
Posicionaremos el motor en la posición favorita deseada utilizando el botón de subida o bajada del emisor.

1. Pulsaremos el botón (P2) ubicado detrás del emisor.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. Pulsaremos el botón central (STOP).
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Pulsaremos por segunda vez el botón central (STOP) para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

Para buscar la posición favorita, pulse el botón (STOP) durante dos segundos.



6. ACTIVAR / DESACTIVAR MOVIMIENTO POR IMPULSOS



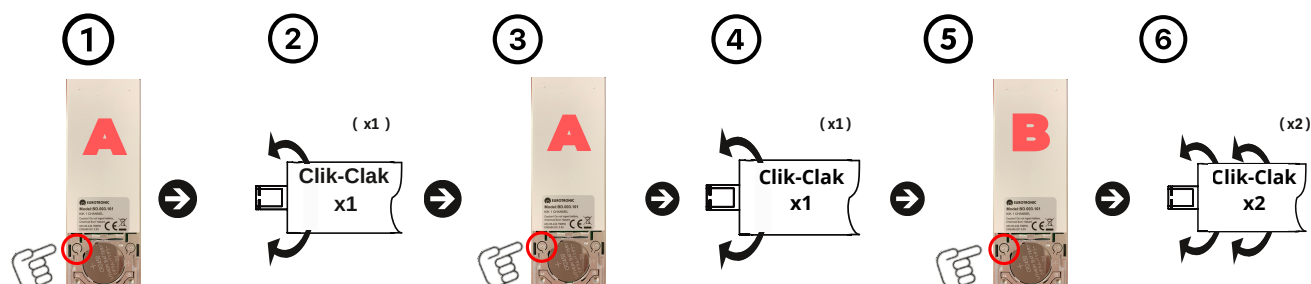
Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de (SUBIR + BAJAR) del emisor durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. Pulse el botón (STOP) una vez (x1) para confirmar.

- Si el motor hace "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1) estará en modo impulsos.
- Si el motor hace (x2) CLICK-CLACK y tres pitidos (x3) estará en modo continuo.

7. ENLAZAR UN EMISOR ADICIONAL

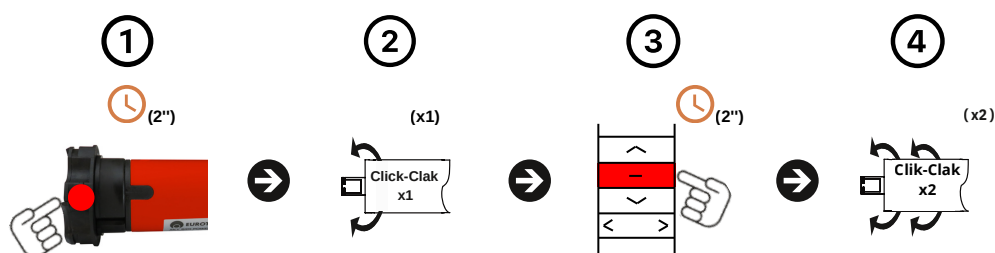
Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Pulse el botón (P2) ubicado detrás del emisor ya enlazado (A).
2. El motor hará un **CLICK-CLACK** (x1) y un pitido (x1).
3. Volveremos a pulsar el botón (P2) del mismo emisor (A).
4. El motor hará un **"CLICK-CLACK"** (x1) y un pitido (x1).
5. A continuación, pulse el botón de (P2) del nuevo emisor (B) para confirmar.
6. El motor hará dos **"CLICK-CLACK"** (x2) y tres pitidos (x3).

Desde el botón del motor:

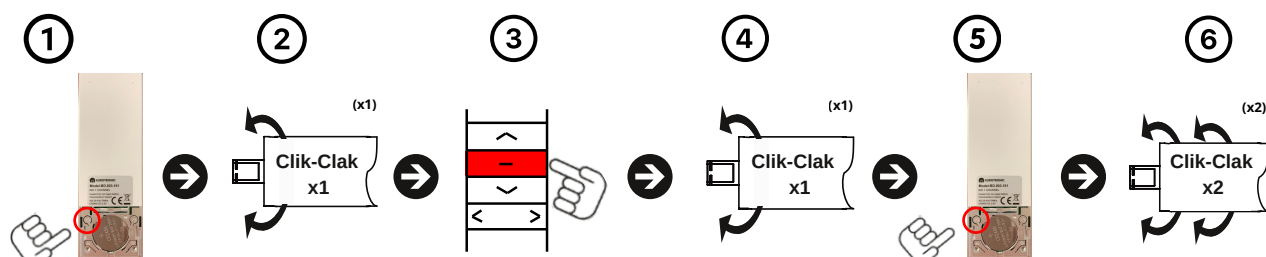


Procedimiento:

1. Pulse el botón **PROG.** en la cabeza del motor durante dos segundos (2").
2. El motor hará un **"CLICK-CLACK"** (x1) y un pitido largo (x1).
3. Pulse (**STOP**) en el emisor a grabar durante **dos segundos (2")**.
4. El motor hará dos **"CLICK-CLACK"** (x2) y tres pitidos (x3).

Puede usar cualquiera de los dos procesos para eliminar un emisor enlazado

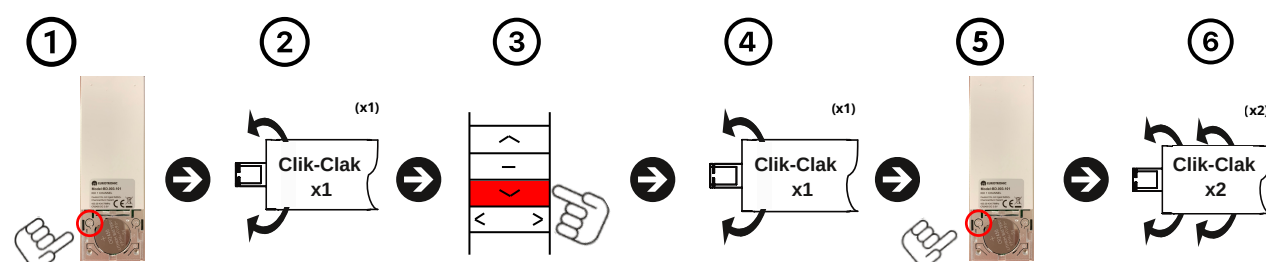
8. ELIMINAR LOS EMISORES



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, de un emisor ya grabado, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón central **(STOP)**.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Volveremos a pulsar el botón de **(P2)** para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

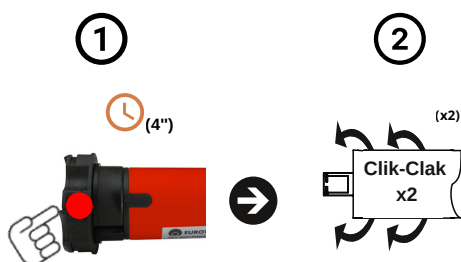
9. ELIMINAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, de un emisor ya grabado, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón **(BAJAR)**.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Volveremos a pulsar el botón de **(P2)** para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

10. BLOQUEO DE RADIO

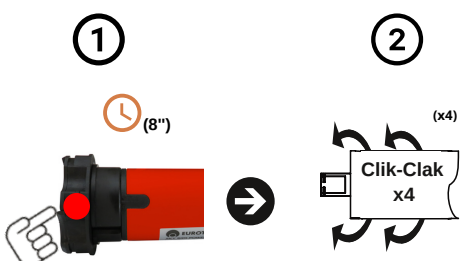


Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor durante cuatro segundos (**4"**).
2. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (**x2**).

Sólo disponible en el modelo de 35mm

11. RESETEO A MODO FÁBRICA

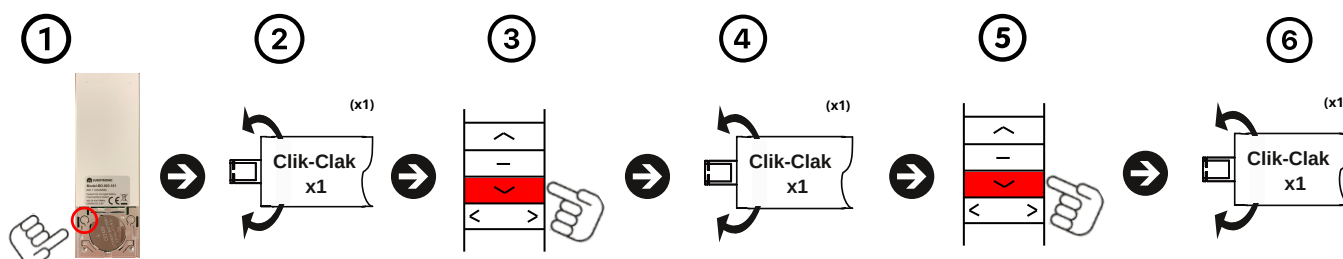


Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor durante ocho segundos (**8"**).
2. El motor hará cuatro "**CLICK-CLACK**" (**x4**).

Sólo disponible en el modelo de 35mm

12. ACTIVAR O DESACTIVAR PARADA POR OBSTÁCULOS

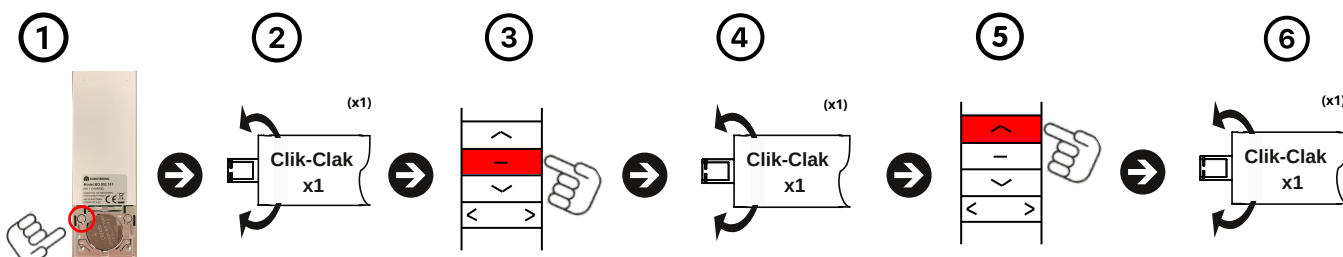


Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón **(BAJAR)**.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Volveremos a pulsar el botón de **(BAJAR)**
 - Si el motor hace un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1). el modo parada por obstáculos está **ACTIVADO**
 - Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x3) y tres pitidos (x3). el modo parada por obstáculos está **DESACTIVADO**

Sólo disponible en el modelo de 45mm

13. CAMBIO DE LA SENSIBILIDAD DE LA PARADA POR OBSTÁCULOS



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón **(STOP)**.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Pulsaremos el botón de **(SUBIR)**
 - Si el motor hace un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1). La sensibilidad está en **BAJA**
 - Si el motor hace tres "CLICK-CLACK" (x3) y tres pitidos (x3). La sensibilidad está en **ALTA**

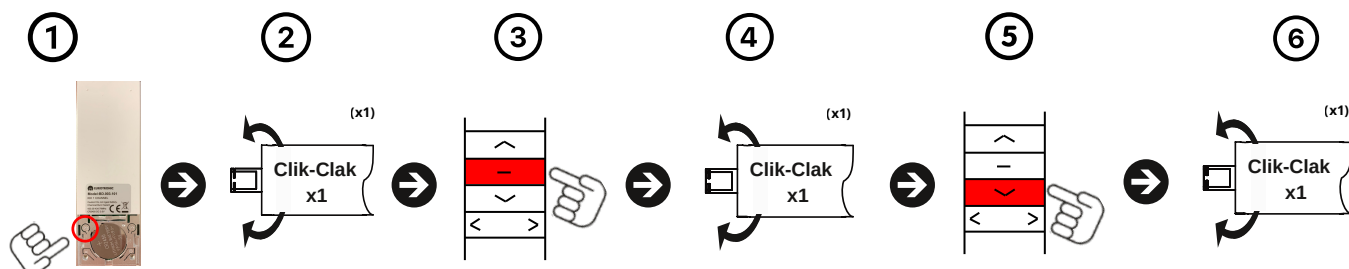
Sólo disponible en el modelo de 45mm



El modo de parada por obstáculos requiere la previa instalación de flejes de seguridad



14. CAMBIAR ENTRE MODOS DE PARADA POR OBSTÁCULOS



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(P2)**, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón **(STOP)**.
4. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
5. Pulsamos el botón de **(BAJAR)**
 - Si el motor hace un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1). Entra en modo **A**
 - Si el motor hace dos "**CLICK-CLACK**" (x2) y dos pitidos (x2). Entra en modo **B**
 - Si el motor hace tres "**CLICK-CLACK**" (x3) y dos pitidos (x3). Entra en modo **C**

MODOS DE LA PARADA POR OBSTÁCULOS

Modo A:

- Después de configurar los límites (arriba y abajo),
- No detecta bloqueos dentro de los 20 cm bajo el límite superior,
- Sí detecta bloqueos en los 20 cm por encima del límite inferior,
- Pero NO detecta en los 10 cm justo por encima del límite inferior.

Modo B:

- Después de configurar los límites,
- No detecta bloqueos dentro de los 10 cm bajo el límite superior,
- Sí detecta bloqueos y se detiene en los 10 cm por encima del límite inferior.

Modo C:

- No detecta bloqueos en toda la zona entre los dos límites.

Modo	Zona SIN detección de bloqueo	Zona CON detección de bloqueo
MODO A	• 20 cm debajo del límite superior • 10 cm sobre el límite inferior	✓ 20 cm por encima del límite inferior
MODO B	• 10 cm debajo del límite superior	✓ 10 cm por encima del límite inferior
MODO C	• Toda la zona entre los dos límites	✗ No detecta bloqueos en ningún punto



www.eurotronic-europe.com

C/Pica d'Estats, 108-118
Polígono Industrial Sant Isidre 08272
Sant Fruitós de Bages
(Barcelona) ESPAÑA

pedidos@eurotronic-europe.com
Tel: +34 932 420 108