

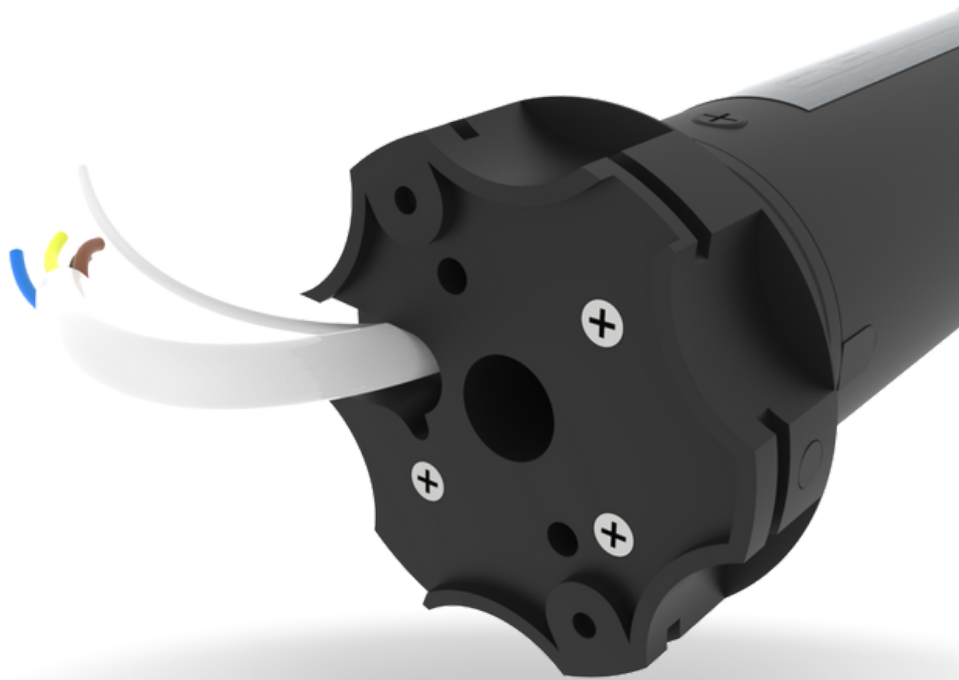


# EUROTRONIC

Motores y automatismos

## BATTERY BIDI

### 1,2/ 6NW



#### Series Ø25 - Ø35

- Motor tubular con receptor radio Bidireccional.
- Regulación de los finales de carrera desde el mando a distancia o desde la APP Eurotronic.
- Varias potencias y velocidades para su aplicación en cortinas.

#### Mandos compatibles:

- KIK
- KIKWALL

#### Domótica

- Compatible con Hub de domótica KUMO WAVE.

#### Características

- Receptor interno 433.92 MHz
- Posición favorita.
- Cabeza con orificio central de Ø12mm para montaje en cajón monoblock.
- Para eje de Ø38, 40, 43, 50, 56.

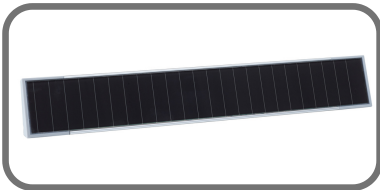
<b>1. INSTRUCCIONES DE CARGA</b> .....	Pág. 1
<b>2. SIMBOLOGÍA UTILIZADA</b> .....	Pág. 1
<b>3. INSTRUCCIONES</b> .....	Pág. 2
1. ENLAZAR PRIMER EMISOR .....	Pág. 2
2. CAMBIO SENTIDO DE ROTACIÓN MOTOR DESDE EMISOR .....	Pág. 2
3. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA .....	Pág. 2
4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA .....	Pág. 3
5. MODO CONTINUO O IMPULSOS .....	Pág. 3
6. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA .....	Pág. 4
7. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA .....	Pág. 5
8. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA .....	Pág. 5
9. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL .....	Pág. 6
10. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL DESDE CABEZA MOTOR .....	Pág. 6
11. REGULACIÓN DE VELOCIDAD/ MODO DESACELERACIÓN .....	Pág. 7
12. ACTIVAR/ DESACTIVAR INDICADOR DE CARGA .....	Pág. 8
13. FUNCIONES AVANZADAS .....	Pág. 8
14. RESETEO A MODO FÁBRICA .....	Pág. 9
<b>4. CONTACTO ASISTENCIA TÉCNICA EUROTRONIC</b> .....	Pág. 9

## Instrucciones de carga

### Cargador tipo "C"



### Panel Solar



**Parpadeo rojo:**  
Necesidad de carga



**Parpadeo verde:**  
Cargando batería



**Luz fija verde:**  
Batería cargada

- El motor contiene una batería de litio de 12 V con estación de carga.
- Capacidad máxima de carga: 12.6V-1A.
- Antes del primer uso cargar la batería un mínimo de 6 horas.
- Durante el funcionamiento, el motor se detendrá cuando la batería esté por debajo de 8V.
- Durante la carga la alarma dejará de sonar cuando la batería esté por encima de 7V y volverá a sonar cuando esté por debajo de 7,5V.
- Cuando el motor está funcionando con una batería con 10V sonará la alarma 10 veces.

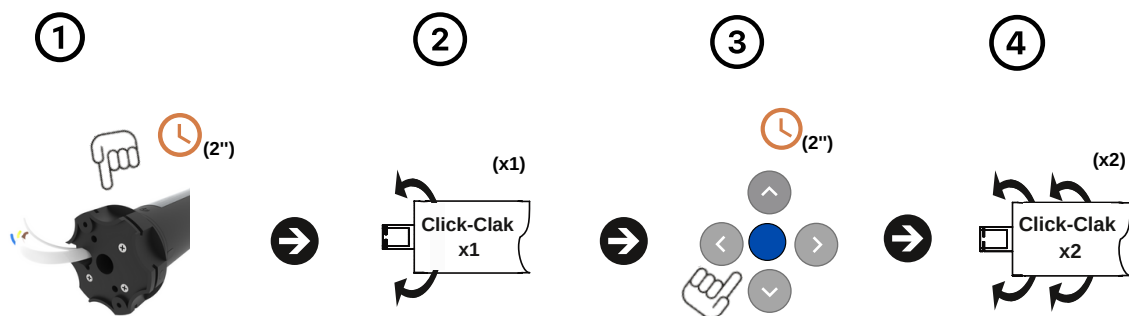
## Simbología utilizada

	<b>PULSAR BOTÓN</b>
	<b>EL MOTOR HARÁ UN "CLICK-CLACK" (X1)</b>
	<b>PRESIONAR BOTÓN (P2)</b>



**Los pasos 2 a 5 son imprescindibles para el óptimo funcionamiento del dispositivo.**

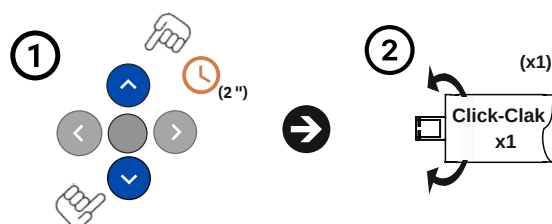
## 1. Enlazar primer emisor



### 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. En un plazo de 10 segundos, pulse (**STOP**) en el emisor a grabar durante dos segundos (2").
4. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
5. El emisor estará enlazado.

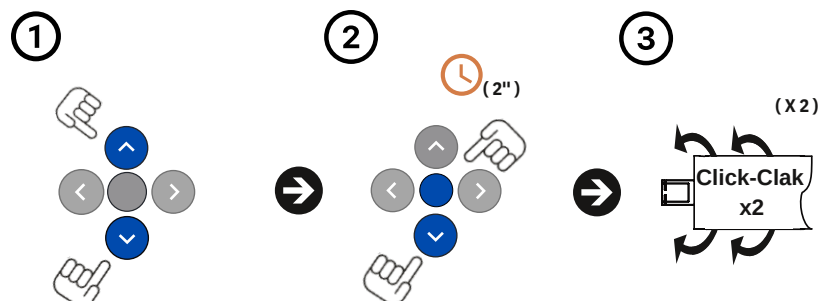
## 2. Cambio sentido de rotación motor desde emisor



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de (**SUBIDA + BAJADA**) a la vez durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. Se realizará el **cambio de rotación** (esta operación solo es posible **antes** de establecer los finales de carrera).

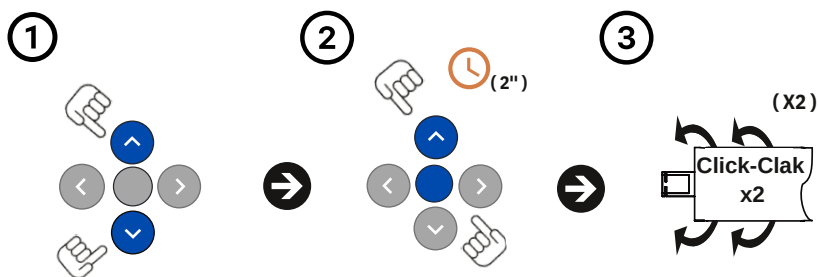
## 3. Programar final de carrera de bajada



### Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
2. Mantendremos pulsado los botones de (**BAJADA + STOP**) durante dos segundos (2") para confirmar.
3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
4. El final de carrera **inferior** estará establecido.

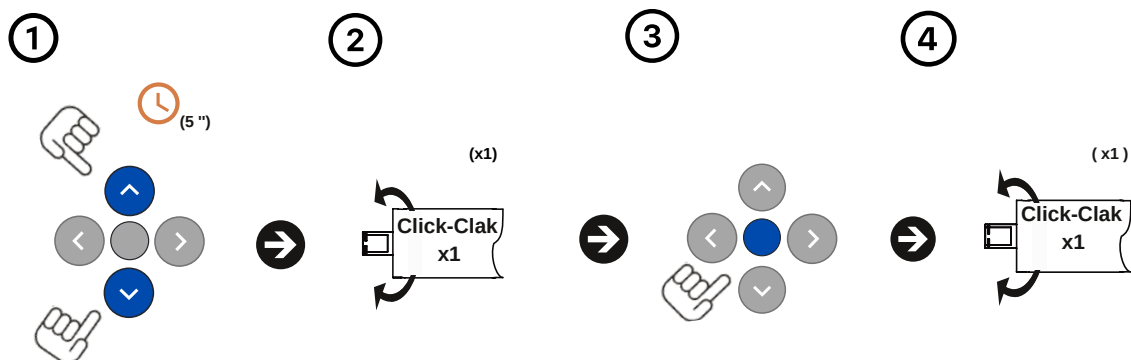
## 4. Programar final de carrera de subida



### Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
2. Mantendremos pulsado los botones de **(SUBIDA + STOP)** durante dos segundos (2") para confirmar.
3. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
4. El final de carrera **superior** estará establecido.

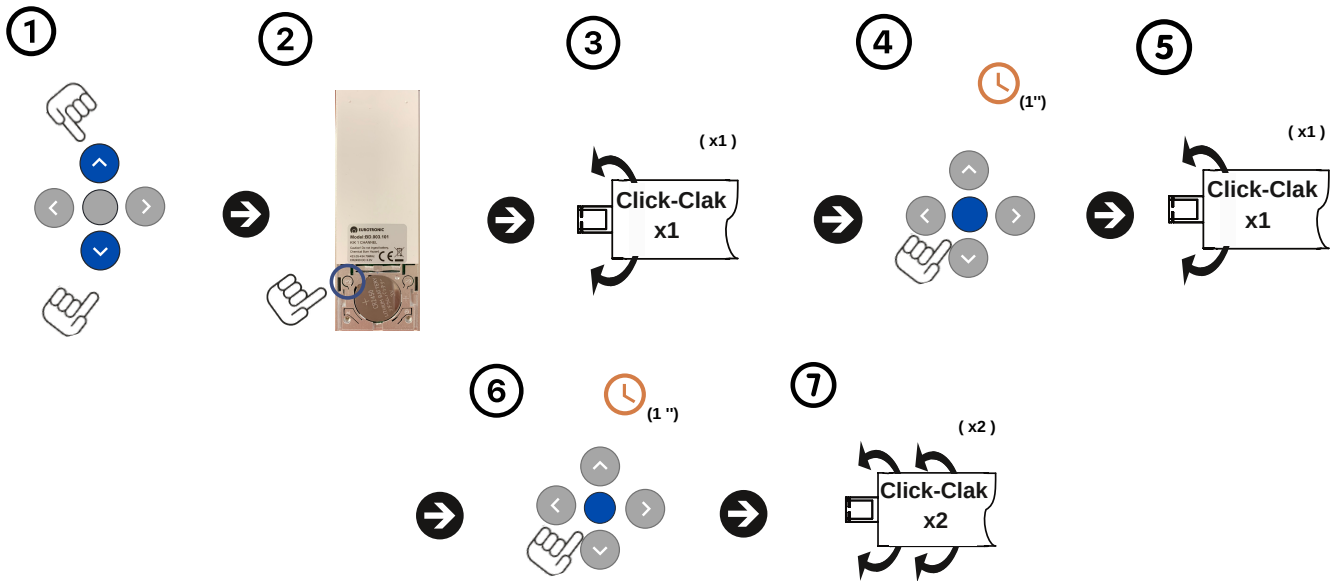
## 5. Modo continuo o impulsos



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + BAJADA)** del mando durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
3. Pulse el botón **(STOP)** una vez (x1) para confirmar.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
5. Se activará el **modo impulsos**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y un tres pitidos (x3) se activará el **modo continuo**.

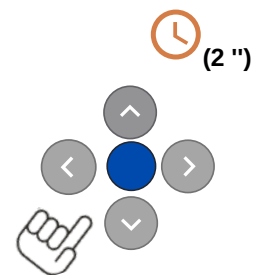
## 6. Añadir/ Borrar posición favorita



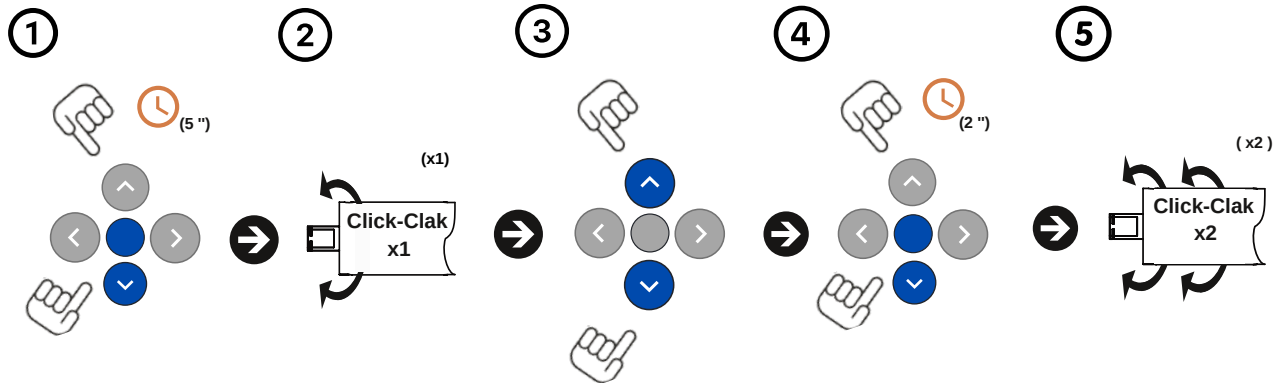
### Procedimiento:

- Revise que los finales de carrera **superior** e **inferior** estén establecidos.
- 1. Posicionaremos el motor en la **posición favorita** deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
- 2. Pulsaremos el botón (**P2**) ubicado detrás del mando.
- 3. El motor hará un "CLICK-CLACK" (**X1**) y un pitido (**x1**).
- 4. Pulsaremos el botón central (**STOP**).
- 5. El motor hará un "CLICK-CLACK" (**x1**) y un pitido (**x1**).
- 6. Volveremos a pulsar el botón central (**STOP**) para confirmar.
- 7. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (**x2**) y tres pitidos (**x3**).
- 8. La **posición favorita** estará establecida.

- **Para borrar posición favorita repetir el mismo procedimiento. El motor hará un "CLICK-CLACK" (X1) y un pitido largo (x1).**
- **En el modo impulsos el motor se moverá a la posición inferior antes de ir a la posición favorita.**
- **Para buscar la posición favorita ya memorizada, pulse el botón (STOP) del mando durante dos segundos.**



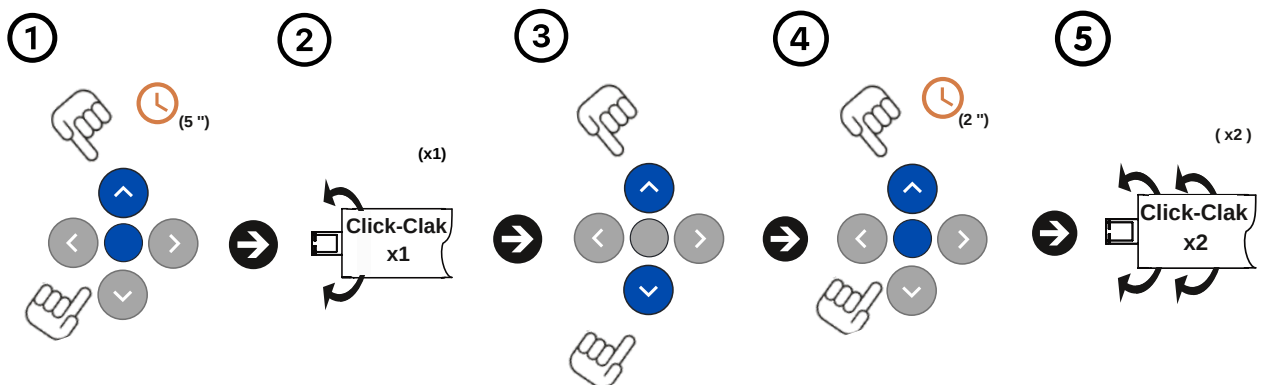
## 7. Modificar el final de carrera de bajada



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(BAJADA + STOP)** del emisor durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. Posicionar en el punto deseado utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
4. Pulse a la vez los botones de **(BAJADA + STOP)** del mando durante dos segundos (2") para confirmar.
5. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
6. El final de carrera **inferior** estará establecido.

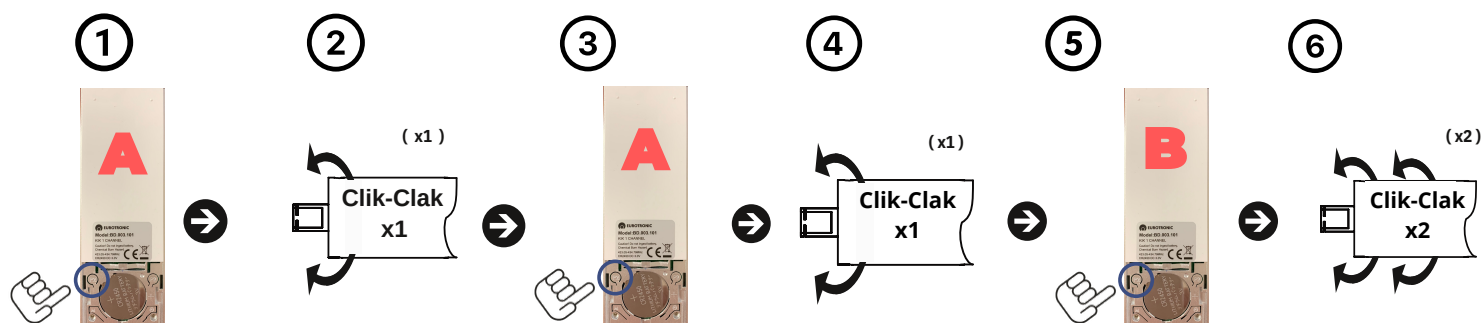
## 8. Modificar el final de carrera de subida



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + STOP)** del mando durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
3. Posicionar en el punto deseado utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
4. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + STOP)** del mando durante dos segundos (2") para confirmar.
5. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
6. El final de carrera **superior** estará establecido.

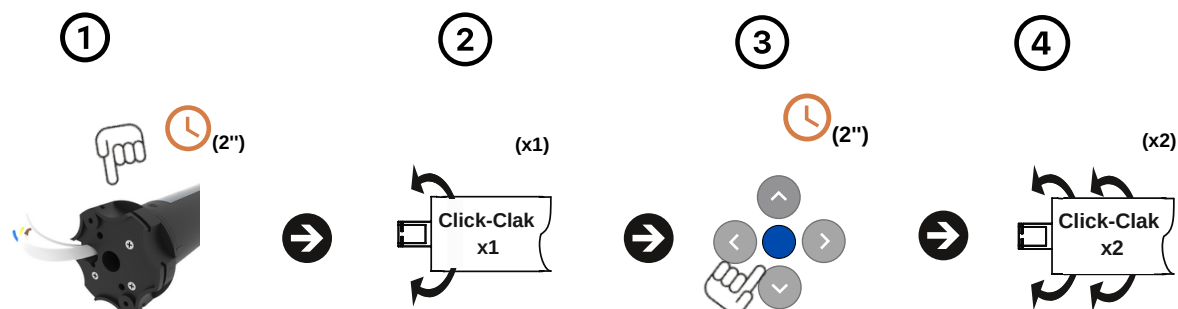
## 9. Añadir/ Borrar emisor adicional



### 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).
7. El emisor adicional estará enlazado.

## 10. Añadir/ Borrar emisor adicional desde cabeza motor



### Procedimiento:

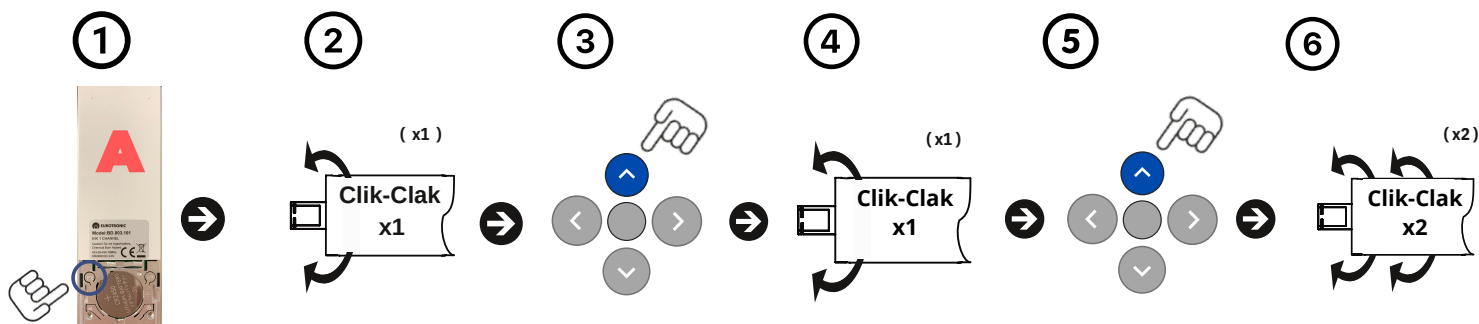
1. Pulse el botón (PROG.) en cabeza del motor durante dos segundos (2").
2. El motor hará un **"CLICK-CLACK" (x1)** y un pitido largo (x1).
3. Pulse (STOP) en el emisor a grabar durante dos segundos (2") para confirmar.
4. El motor hará dos **"CLICK-CLACK" (x2)** y tres pitidos (x3).
5. El emisor adicional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

**Repetir el mismo proceso para borrar el emisor enlazado.**



## 11. Regulación de velocidad/ Modo desaceleración

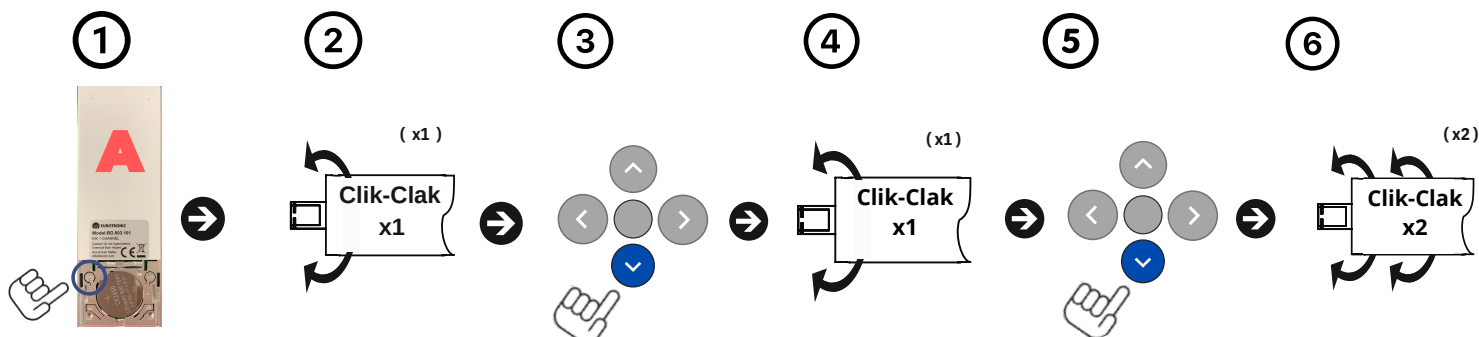
### Modo rápido/ Activar desaceleración:



#### Procedimiento:

1. Pulse el botón (P2) ubicado detrás del emisor (A).
  2. El motor hará un **CLICK-CLACK** (x1) y un pitido (x1).
  3. A continuación, pulse el botón de (SUBIDA).
  4. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
  5. Volveremos a pulsar el botón de (SUBIDA) para confirmar.
  6. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (x2) y un pitido (x1).
  7. La velocidad del motor se acelerará.
- Si el motor está a **máxima** velocidad hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1) y se activará el **modo desaceleración** (reduce la velocidad al final de cada carrera).

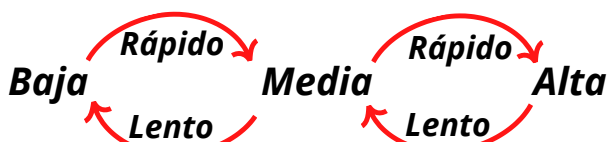
### Modo lento/ Desactivar desaceleración:



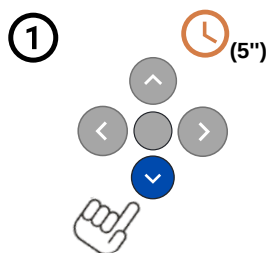
#### Procedimiento:

1. Pulse el botón (P2) ubicado detrás del emisor (A).
  2. El motor hará un **CLICK-CLACK** (x1) y un pitido (x1).
  3. A continuación, pulse el botón de (BAJADA).
  4. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
  5. Volveremos a pulsar el botón de (BAJADA) para confirmar.
  6. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (x2) y un pitido (x1).
  7. La velocidad del motor se desacelerará.
- Si el motor está a **mínima** velocidad hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1) y se desactivará el **modo freno lento** (reduce la velocidad al final de su carrera).

**El motor tiene tres niveles de velocidad (Alta, Media y Baja), por defecto está en Alta.**



## 12. Activar/ Desactivar indicador de carga



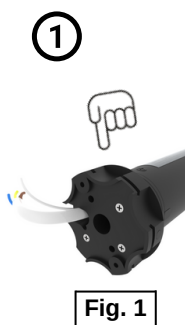
### Procedimiento:

1. Posicionar el motor en el límite **inferior**.
  2. Pulsar el botón de **BAJADA** durante cinco segundos (**5"**) para confirmar.
  3. La luz roja parpadeará tres veces (**x3**) para indicar que estará **activado**.
- Cuando está **desactivado** se encenderá una luz verde cuando el cargador esté conectado, cuando esté **activado** no se encenderá ninguna luz.

***Repetir el mismo proceso para cambiar el estado.***

## 13. Funciones avanzadas

### Prueba de funcionamiento:



### Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor una vez (**x1**).
2. Pulse de nuevo el botón (**PROG.**) para realizar los siguientes movimientos en bucle (**SUBIDA-STOP-BAJADA-STOP**).
3. Después de 20 segundos inactivo vuelve al modo normal.

### Bloqueo de la Radio:

### Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante seis segundos (**6"**).
2. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (**x2**) y dos pitidos (**x2**) en intervalos de tiempo separados.
3. El motor entrará en modo **Bloqueo de Radio** (el motor no recibe ninguna señal tipo **Radio**).
4. Volver a pulsar el botón (**PROG.**) durante un segundo (**1"**) desactiva el modo **Bloqueo de Radio**.

## Cambio rotación motor:

### **Procedimiento:**

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante diez segundos (**10"**).
2. El motor hará tres "**CLICK-CLACK**" (**X3**) y dos pitidos (**x3**) en intervalos de tiempo separados.
3. El motor cambiará el sentido de rotación.

## Reseteo a modo fábrica:

### **Procedimiento:**

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante catorce segundos (**14"**).
2. El motor hará cuatro "**CLICK-CLACK**" (**X4**) y cuatro pitidos (**x4**) en intervalos de tiempo separados.
3. El motor estará reseteado a **modo fábrica**.



**CORTINAS Y AUTOMATISMOS EUROPE S.L.U**

### **Contacto Asistencia Técnica**

**Correo:** tecnico@eurotronic-europe.com

**Tel.Movil:** +0034 670397221

**Tel:** +0034 932 420 108

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

**Web:** <https://www.eurotronic-europe.com>