



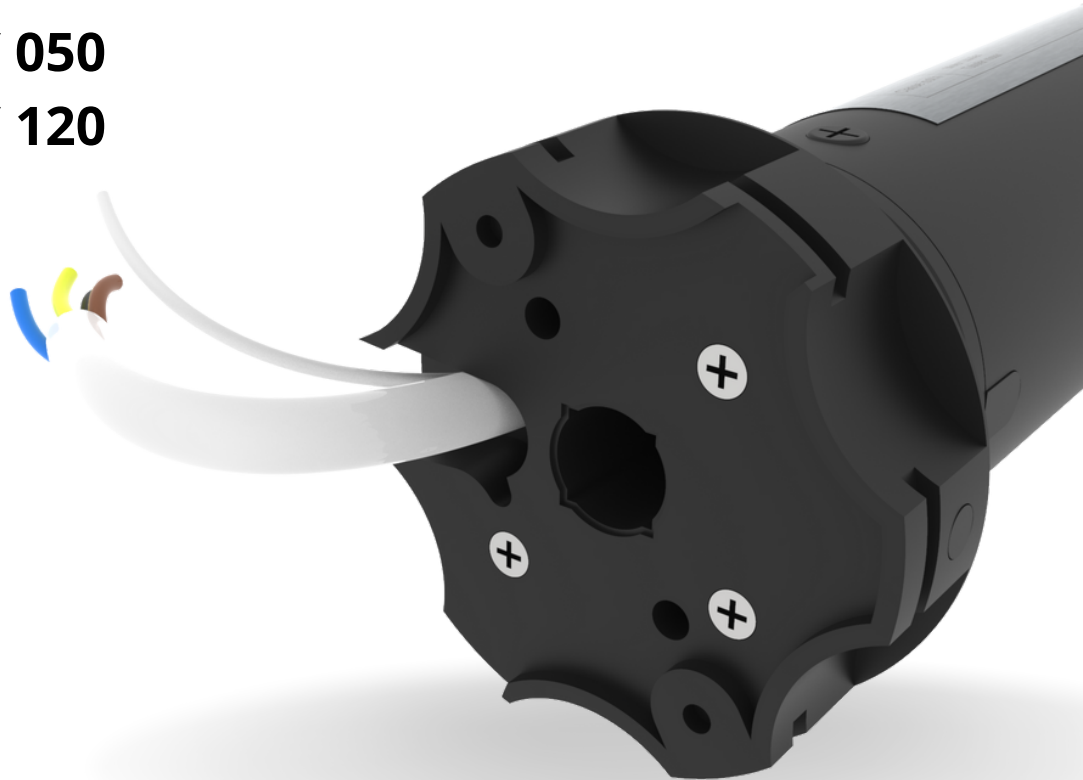
# EUROTRONIC

Motores y automatismos

## SKY BIDI Ø45/ Ø59

BD.245.020/ 030/ 050

BD.259.080/ 100/ 120



- 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 persianas y cortinas.

### Mandos compatibles:

- KIK
- KIKWALL

### Domótica

- Compatible con Hub de domótica KUMO WAVE.

### Características

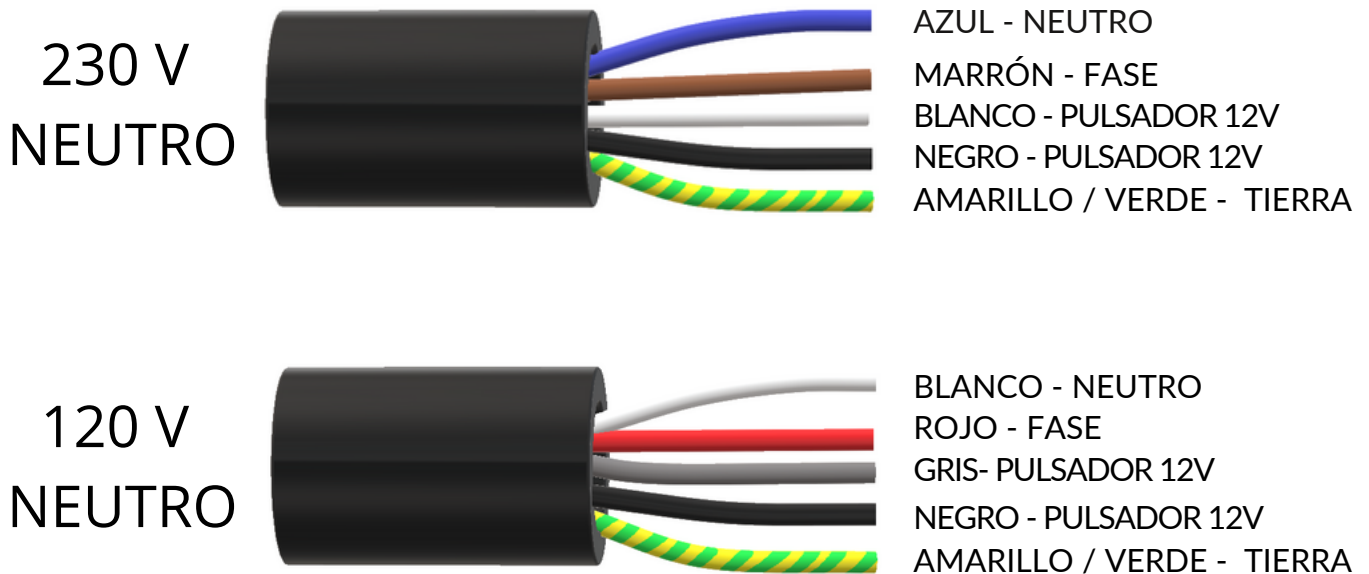
- Receptor interno 433.92 MHz
- Posición favorita.
- Cabeza con orificio central de Ø12mm para montaje en cajón monoblock.
- Para eje de Ø50, 56, 58, 60, 70 y 78mm.



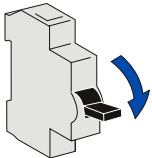
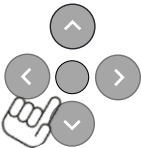
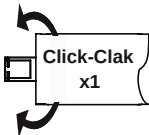

# ÍNDICE

<b>1. CONEXIÓN CABLES</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. 3
4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA .....	Pág. 3
5. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA SUPERIOR E INFERIOR AUTOMÁTICO .....	Pág. 4
6. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA SUPERIOR AUTOMÁTICO E INFERIOR MANUAL .....	Pág. 4
7. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA .....	Pág. 5
8. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA .....	Pág. 6
9. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA .....	Pág. 6
10. MODO CONTINUO O IMPULSOS .....	Pág. 7
11. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL .....	Pág. 7
12. BORRAR TODOS LOS EMISORES .....	Pág. 8
13. BORRAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA .....	Pág. 8
14. ACTIVAR/ DESACTIVAR PARADA POR OBSTÁCULO Y FUNCIÓN REBOTE .....	Pág. 9
15. CAMBIO MODO PARADA POR OBSTÁCULO .....	Pág. 9
16. CAMBIO SENSIBILIDAD PARADA POR OBSTÁCULO .....	Pág. 10
17. FUNCIONES REPETIDORS DE SEÑAL .....	Pág. 10
18. RESETEO A MODO FÁBRICA .....	Pág. 11
<b>4. CONTACTO ASISTENCIA TÉCNICA EUROTRONIC</b> .....	Pág. 11

## Conexión cables



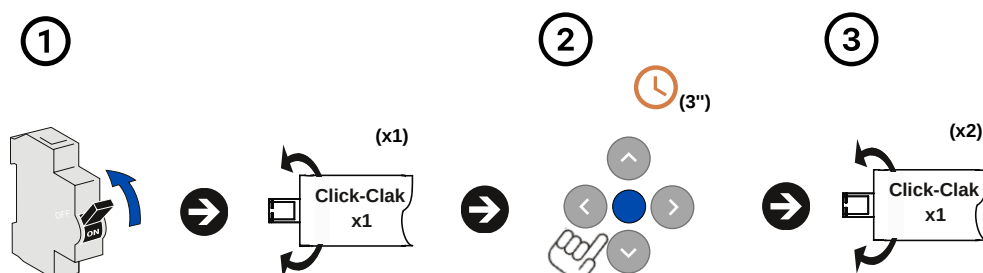
## Simbología utilizada

	<p>QUITAR / PONER CORRIENTE</p>
	<p>PULSAR BOTÓN</p>
	<p>EL MOTOR HARÁ UN "CLICK-CLACK" (X1)</p>
	<p>PRESIONAR BOTÓN (P2)</p>



**Los pasos 2 a (4/5/6/7) son imprescindibles para el óptimo funcionamiento del dispositivo.**

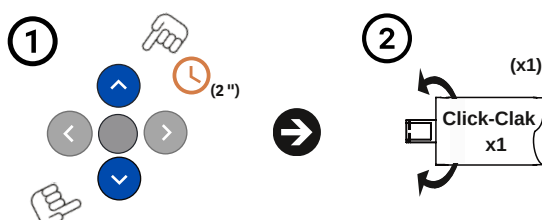
## 1. Enlazar primer emisor



### Procedimiento:

1. Dar corriente.
2. Pulse **(STOP)** en el emisor a grabar durante 3 segundos (3").
3. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x2).
4. El emisor estará enlazado.

## 2. Cambio sentido de rotación motor desde emisor



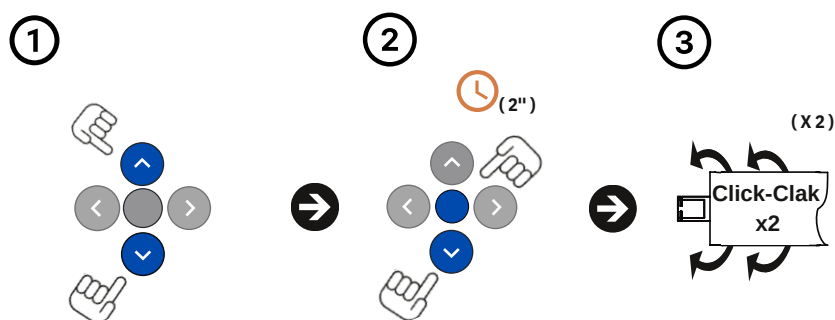
### Procedimiento:

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



- **Modificar esta operación solo es posible en el modo programación**
- **Una vez fuera del modo programación es necesario hacer un reset para poder cambiar esta función.**

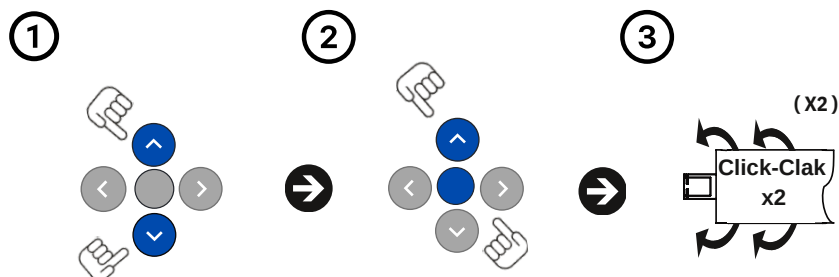
### 3. Programar final de carrera de bajada



#### Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
  2. Mantendremos pulsado el botón 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.
- Mantener el botón de **SUBIDA** o **BAJADA** durante dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

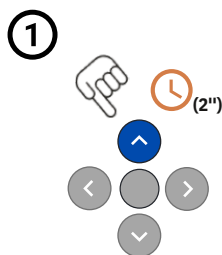
### 4. Programar final de carrera de subida



#### Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
  2. Mantendremos pulsado el botón 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.
- Mantener el botón de **SUBIDA** o **BAJADA** durante dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

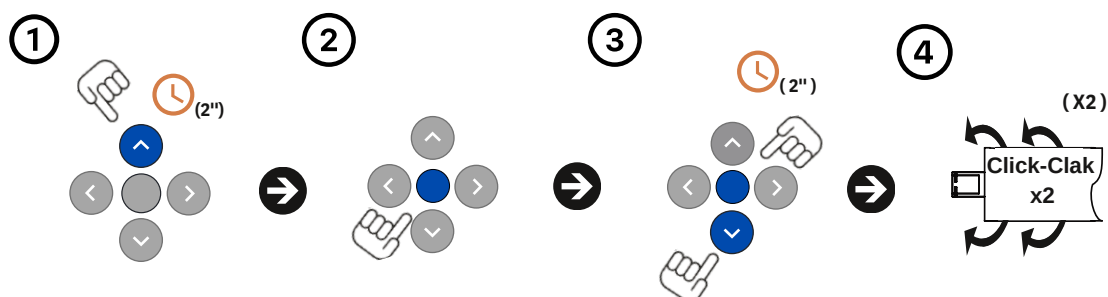
## 5. Programar final de carrera superior e inferior automático



### Procedimiento:

1. Pulse el botón de **SUBIDA** durante dos segundos (2'').
2. El motor subirá hasta el límite **superior**, después de detectar el obstáculo el límite **superior** estará establecido.
3. A continuación el motor bajará hasta el límite **inferior**, después de detectar el obstáculo el límite **inferior** estará establecido.

## 6. Programar final de carrera de subida automático y bajada manual



### Procedimiento:

1. Pulse el botón de **SUBIDA** durante dos segundos (2'').
2. El motor subirá hasta el límite **superior**, después de detectar el obstáculo el límite **superior** estará establecido.
3. A continuación el motor bajará hasta el límite **inferior**, cuando llegue a la posición deseada pulse **STOP** para detener el motor.
4. Pulse el botón de (**SUBIDA + STOP**) durante dos segundos (2'') para confirmar.
5. El límite **inferior** estará establecido.



- **Para hacer la programación automática de subida es necesario tener el fleje de seguridad específico para esta función (Fig. 1).**

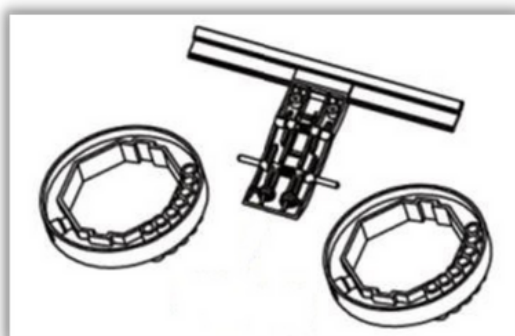
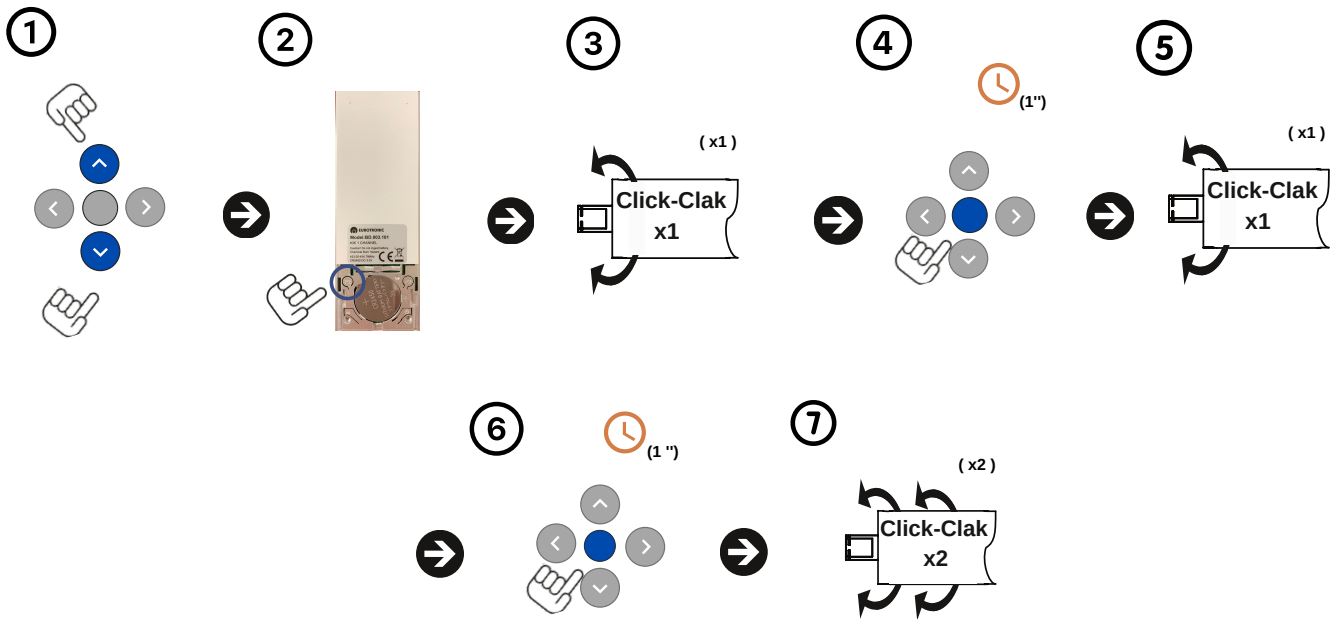


Fig. 1

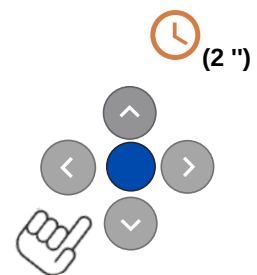
## 7. Añadir/ Borrar posición favorita



### Procedimiento:

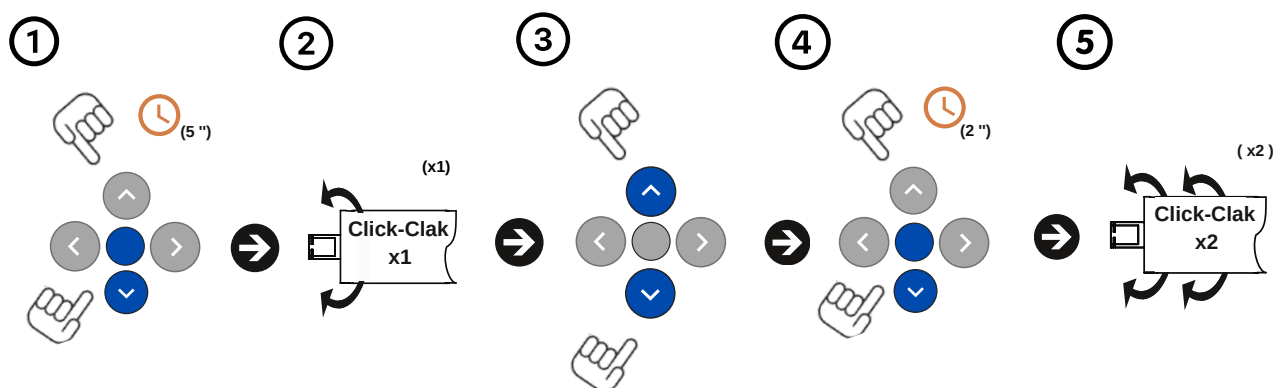
- Revise que los finales de carrera **superior** e **inferior** estén establecidos.
- 1. Posicionaremos el motor en la **posición favorita** deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.
- 2. Pulsaremos el botón (**P2**) ubicado detrás del emisor.
- 3. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (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.**
- **Para buscar la posición favorita ya memorizada, pulse el botón (STOP) del emisor durante dos segundos.**





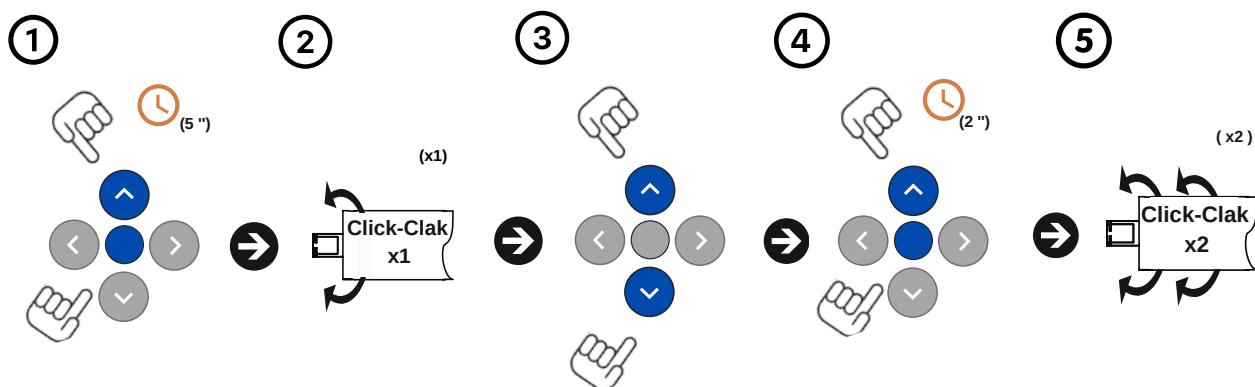
## 8. Modificar el final de carrera de bajada



### 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 emisor 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.
- Mantener el botón de SUBIDA o BAJADA durante 2 segundos para mover el dispositivo de manera continua.
  - Este proceso se puede realizar con el motor en cualquier punto.

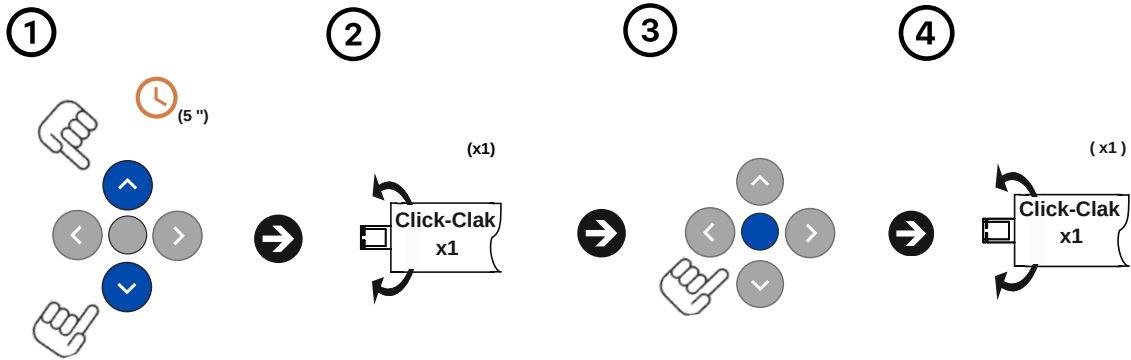
## 9. Modificar el final de carrera de subida



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + 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 **(SUBIDA + STOP)** del emisor 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.
- Mantener el botón de SUBIDA o BAJADA durante 2 segundos para mover el dispositivo de manera continua.
  - Este proceso se puede realizar con el motor en cualquier punto.

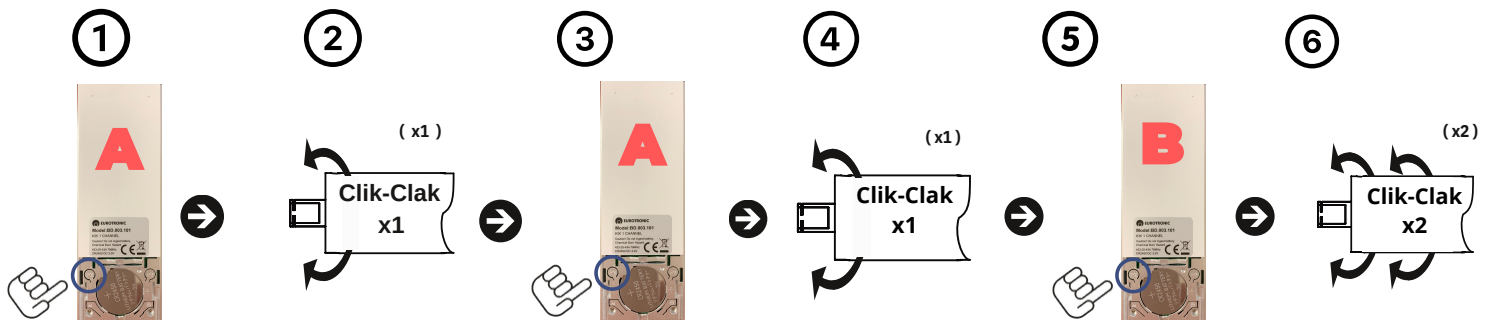
## 10. Modo continuo o impulsos



### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de **(SUBIDA + BAJADA)** del emisor 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).

## 11. Añadir/ Borrar emisor adicional

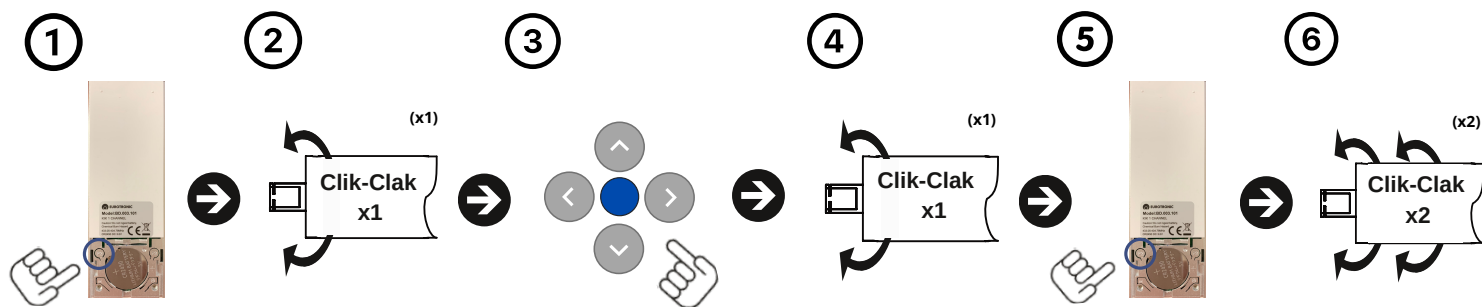


### Procedimiento:

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.

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

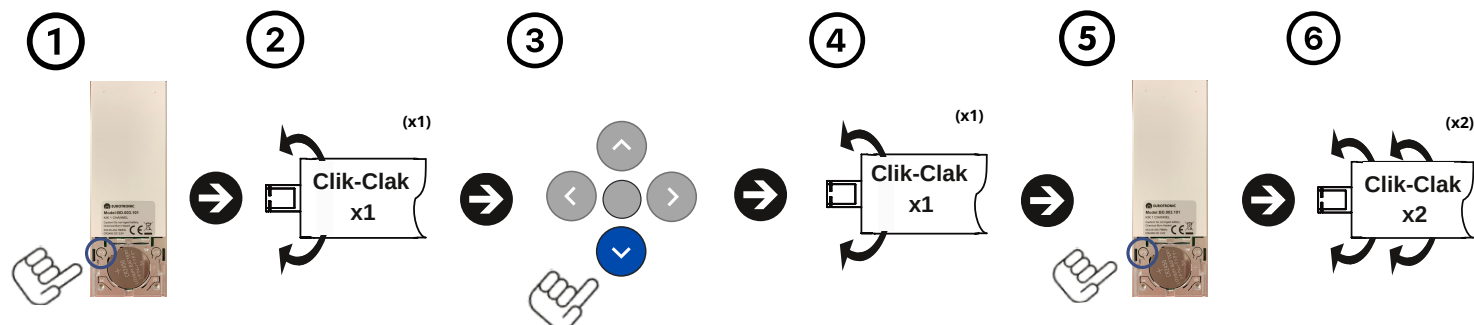
## 12. Borrar todos los emisores



### 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).
7. Todos los mandos a distancia estarán borrados.

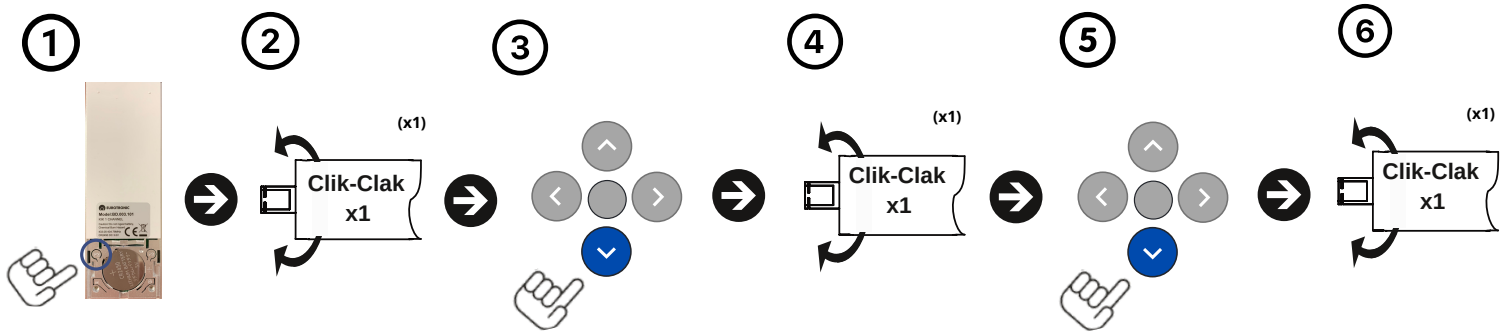
## 13. Borrar todos los finales de carrera



### 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 de **(BAJADA)**.
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).
7. Todos los finales de carrera estarán borrados.

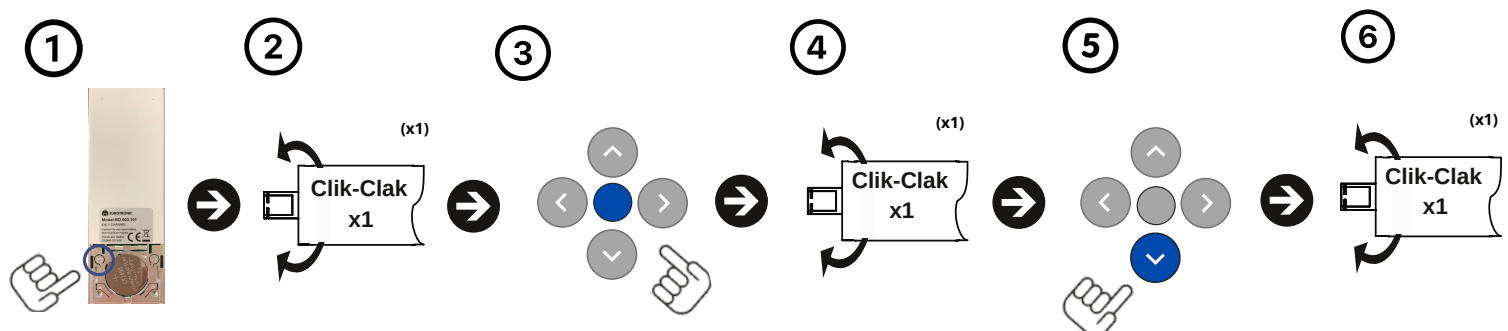
## 14. Activar/ Desactivar parada por obstáculo y función rebote



### 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 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 un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
  7. La función parada por obstáculo y rebote estará **activada**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3) la función estará **desactivada**.

## 15. Cambio modo parada por obstáculo

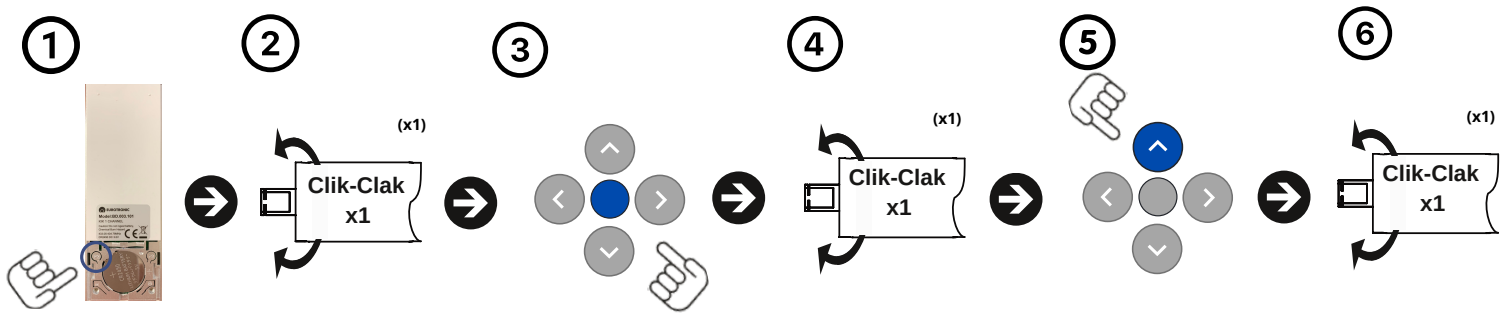


### Procedimiento:

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 de (STOP).
  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 un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
  7. El **modo 1** estará **activado**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y dos pitidos (x2) el **modo 2** estará **activado**.
  - Si el motor hace tres "CLICK-CLACK" (x3) y tres pitidos (x3) el **modo 3** estará **activado**.

- **Modo 1:** el **modo parada** se activa a partir de **20 cm** desde cada final de carrera.
- **Modo 2:** el **modo parada** se activa a partir de **10 cm** desde cada final de carrera.
- **Modo 3:** el **modo parada** se activa, pero la **función rebote** no.
- *El modo por defecto es el **modo 1**.*

## 16. Cambio sensibilidad parada por obstáculo



### 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 de **(STOP)**.
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 un "**CLICK-CLACK**" (**x1**) y un pitido largo (**x1**).
7. La sensibilidad de el **modo parada** estará en **baja**.
  - Si el motor hace dos "**CLICK-CLACK**" (**x2**) y tres pitidos (**x3**) la sensibilidad estará en **alta**.
  - En modo fábrica el motor estará en sensibilidad **alta**.

## 17. Función repetidor de señal radio



### 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. Volveremos a pulsar el botón **(P2)** durante cinco segundos (**5"**) para confirmar.
4. El motor hará dos "**CLICK-CLACK**" (**x2**) y tres pitidos (**x3**).
5. La función **repetidor de señal** estará **activada**.
  - Si el motor hace un "**CLICK-CLACK**" (**x1**) y un pitido largo (**x1**) la función estará **desactivada**.

- *La función repetidora de señal permite manipular motores desde un mayor alcance usando el motor **Sky Bidi Ø45/ Ø59** como repetidor.*

## 18. Reseteo a modo fábrica

### Procedimiento:

- Para realizar el reseteo a modo fábrica es necesario seguir los pasos 13 y 12 consecutivamente.



**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>