



EUROTRONIC

Motores y automatismos

SKY BIDI

POWER Ø45 - Ø59

BDP.245.020/ 030/ 050

BDP.259.080/ 100/ 120



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

Mandos compatibles:

- KIK
- KIK SUN
- KIKWALL

Domótica

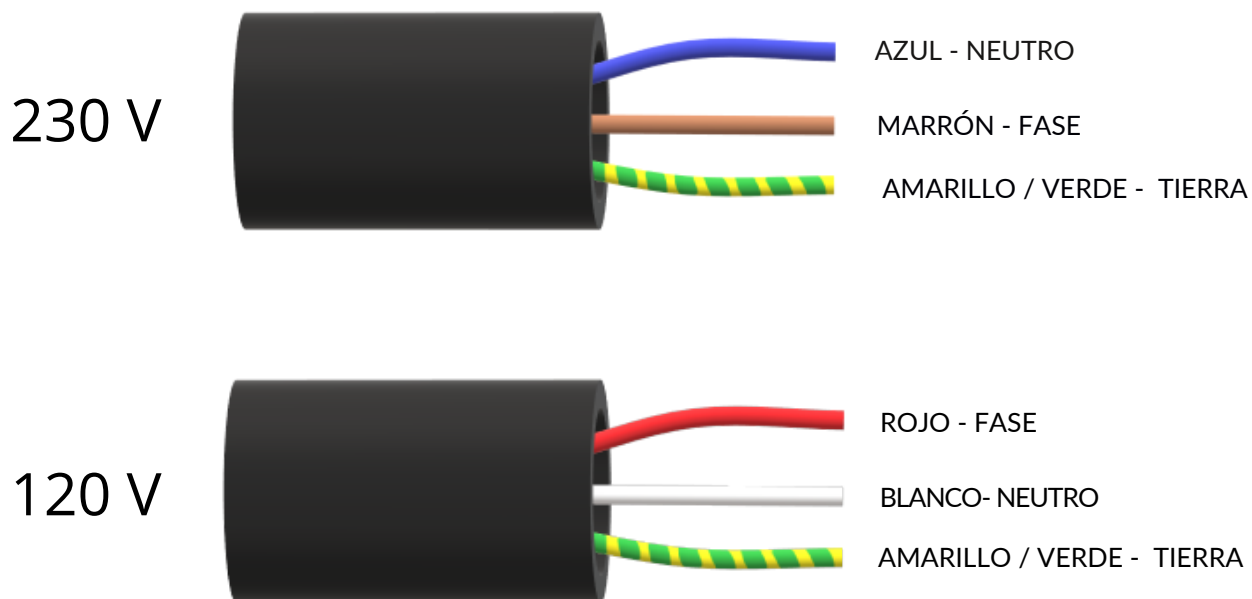
- Compatible con Hub de domótica KUMO WAVE.

Características

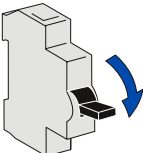
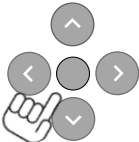
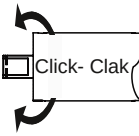

- Receptor interno 433.92 MHz
- Posición favorita.
- Cabeza con orificio central de Ø12mm para montaje en cajón monoblock.
- Para eje de Ø50, 60, 70, 78, 80 y 100mm

1. CONEXIÓN CABLES	Pág. 1
2. SIMBOLOGÍA UTILIZADA	Pág. 1
3. INSTRUCCIONES	Pág. 2
1. ENLAZAR PRIMER EMISOR	Pág. 2
2. CAMBIO SENTIDO DE ROTACIÓN MOTOR DESDE EMISOR	Pág. 3
3. SELECCIONAR TIPO DE TOLDO: CIERRE POR PRESIÓN O ESTÁNDAR	Pág. 3
4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA	Pág. 4
5. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA (MODO ESTÁNDAR)	Pág. 4
6. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA AUTOMÁTICO SUBIDA (MODO POR PRESIÓN)	Pág. 5
7. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA	Pág. 6
8. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA	Pág. 7
9. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA	Pág. 7
10. MODO CONTINUO O IMPULSOS	Pág. 8
11. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL	Pág. 8
12. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL DESDE CABEZA MOTOR	Pág. 9
13. BORRAR TODOS LOS EMISORES	Pág. 9
14. BORRAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA	Pág. 10
15. ACTIVAR/ DESACTIVAR RETROCESO AL CIERRE	Pág. 10
16. ACTIVAR/ DESACTIVAR RETROCESO A LA ABERTURA	Pág. 11
17. CORRECCIÓN AUTOMÁTICA DE RECORRIDO	Pág. 11
18. AÑADIR SENSOR NOX-SOLAR	Pág. 12
19. ACTIVAR/ DESACTIVAR FUNCIÓN SOL	Pág. 12
20. ACTIVAR/ DESACTIVAR SENSOR ERRORES NOX-SOLAR	Pág. 13
21. CONTROL SENSOR NOX-SOLAR	Pág. 13
22. FUNCIONES DESDE BOTÓN EN CABEZA DEL MOTOR	Pág. 14
23. RESETEO A MODO FÁBRICA	Pág. 14
4. CONTACTO ASISTENCIA TÉCNICA EUROTRONIC	Pág. 15

Conexión cables



Simbología utilizada

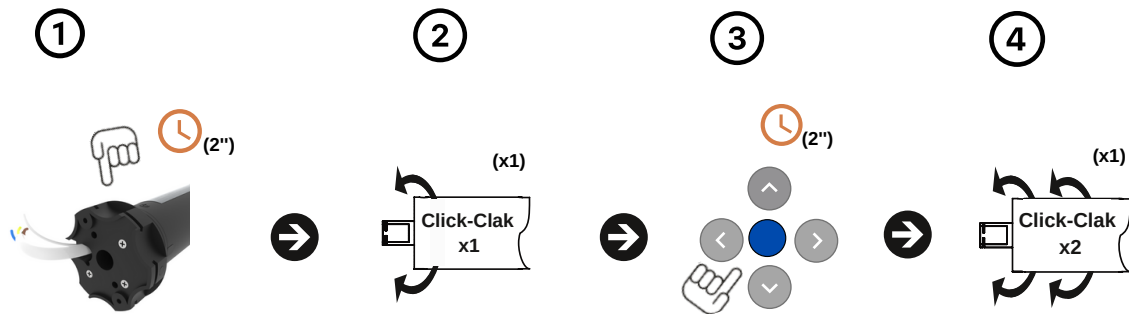
	QUITAR / PONER CORRIENTE
	PULSAR BOTÓN
	EL MOTOR HARÁ UN "CLICK-CLACK" (X1)
	PRESIONAR BOTÓN (P2)



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

1. Enlazar primer emisor

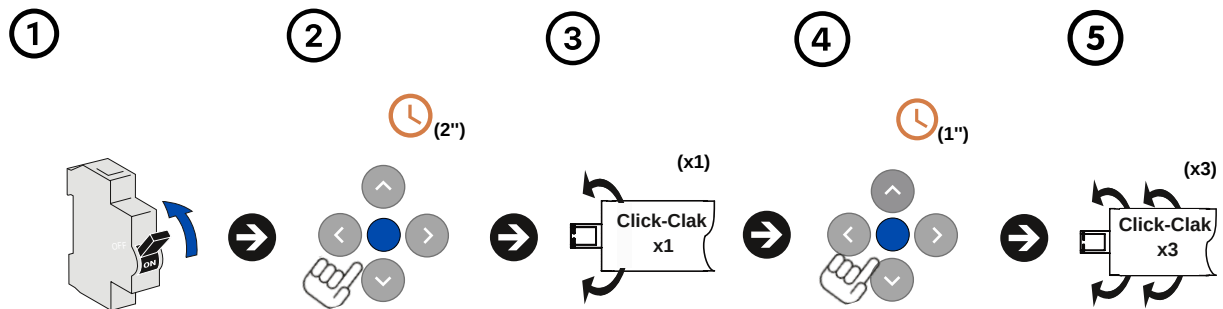
Desde el motor:



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. En un plazo de 7 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.

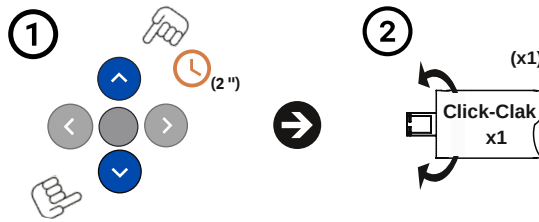
Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Dar corriente.
2. Pulse **(STOP)** en emisor a grabar durante dos segundos (2").
3. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
4. Volveremos a pulsar **(STOP)** durante un segundo (1") para confirmar.
5. El motor hará tres "CLICK-CLACK" (x3).
6. El emisor estará enlazado.

2. Cambio sentido de rotación motor desde emisor



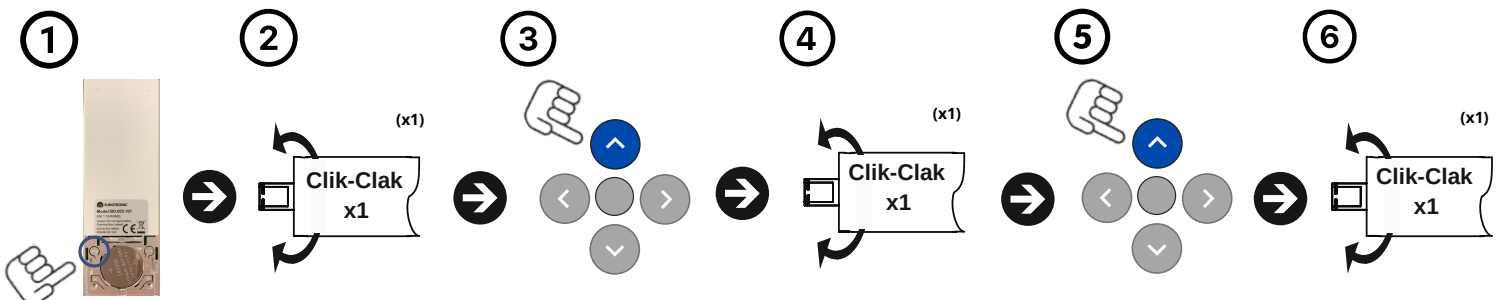
Procedimiento:

1. Pulse en el emisor el botón de **(SUBIDA + BAJADA)** a la vez durante dos segundos (2").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1).
3. Se realizará el cambio de rotación.



- **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.**

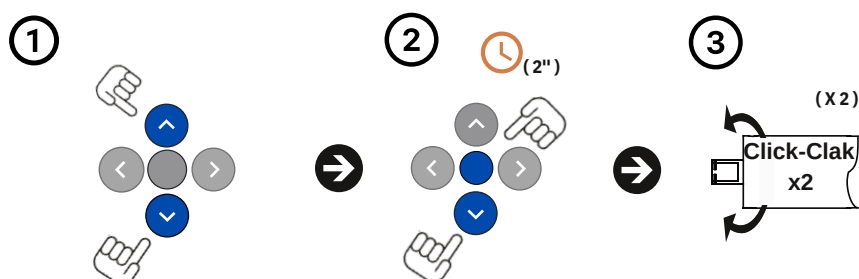
3. Seleccionar tipo de toldo: Cierre por Presión o Estándar



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 **(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 un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1) el motor habrá cambiado a tipo **brazo invisible y punto recto**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3) el motor habrá cambiado a función tipo **cofre**.

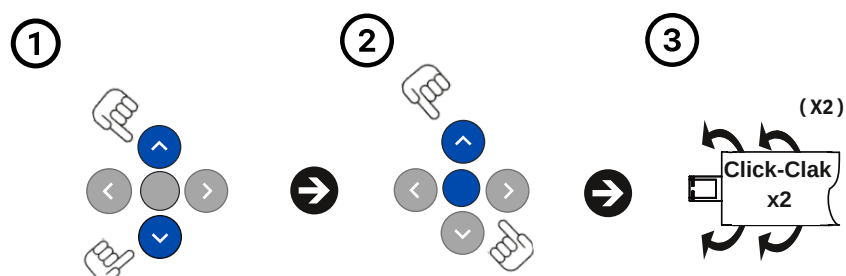
4. Programar final de carrera de bajada



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.

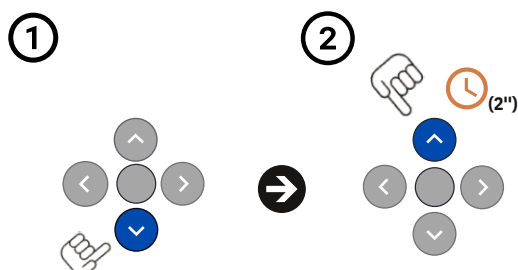
5. Programar final de carrera de subida (Modo Estándar)



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.

6. Programar final de carrera automático subida (Modo por Presión)



Procedimiento:

- Asegurarse de tener el final de carrera de **BAJADA** configurado.
- 1. Abrir el motor una distancia prudencial del límite superior usando el botón de **BAJADA**.
- 2. Mantendremos pulsado el botón de **SUBIDA** durante dos segundos (2") para confirmar.
- 3. El dispositivo se cerrará hasta llegar al límite superior.
- 4. El final de carrera **superior** estará establecido.



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

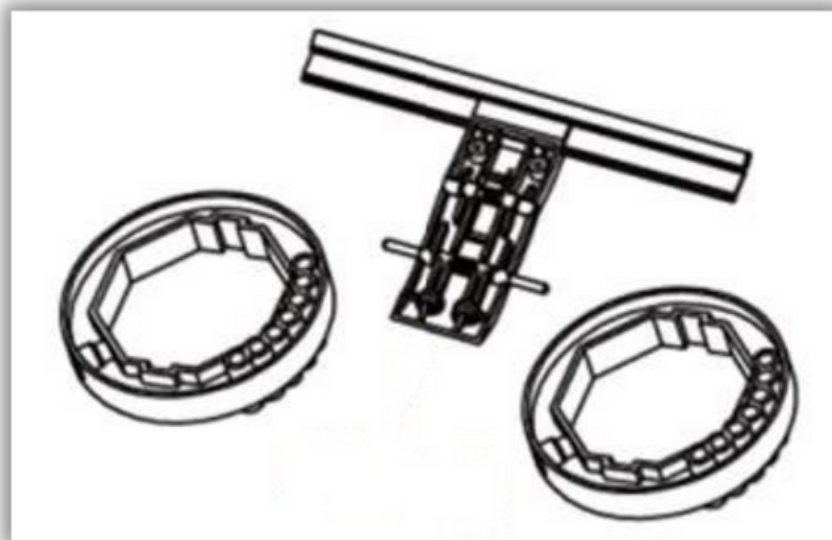
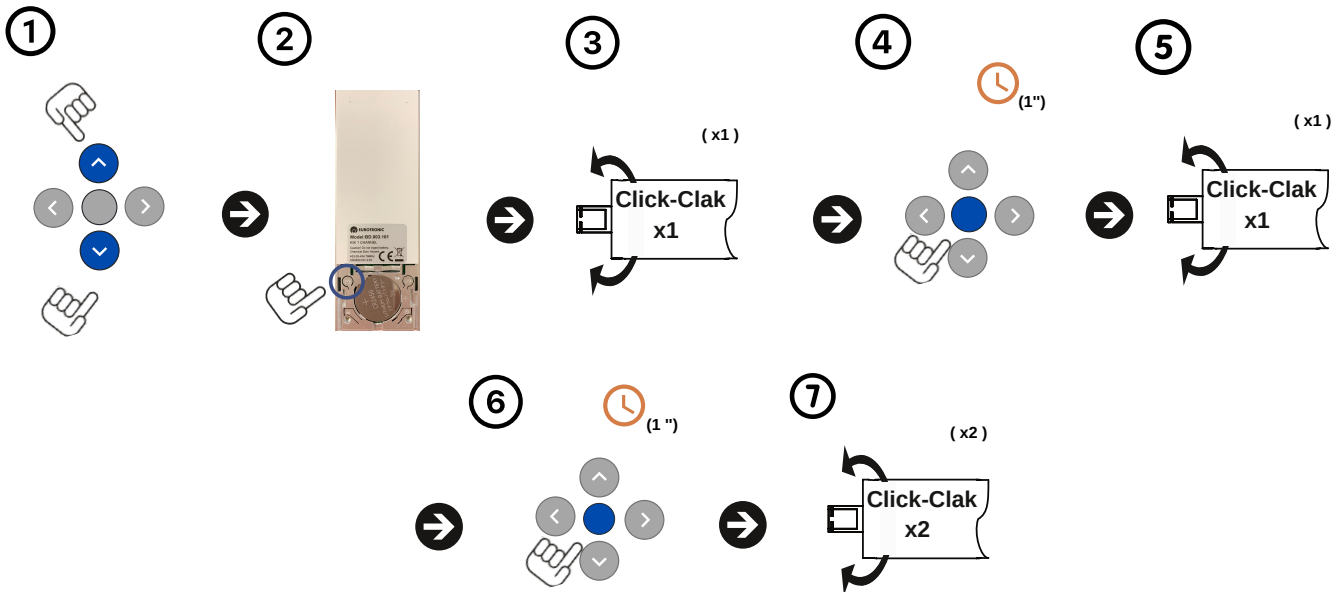


Fig. 1

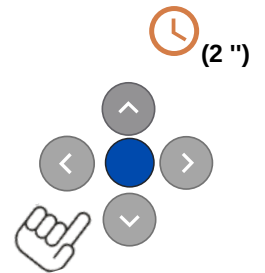
7. Añadir/ Borrar posición favorita



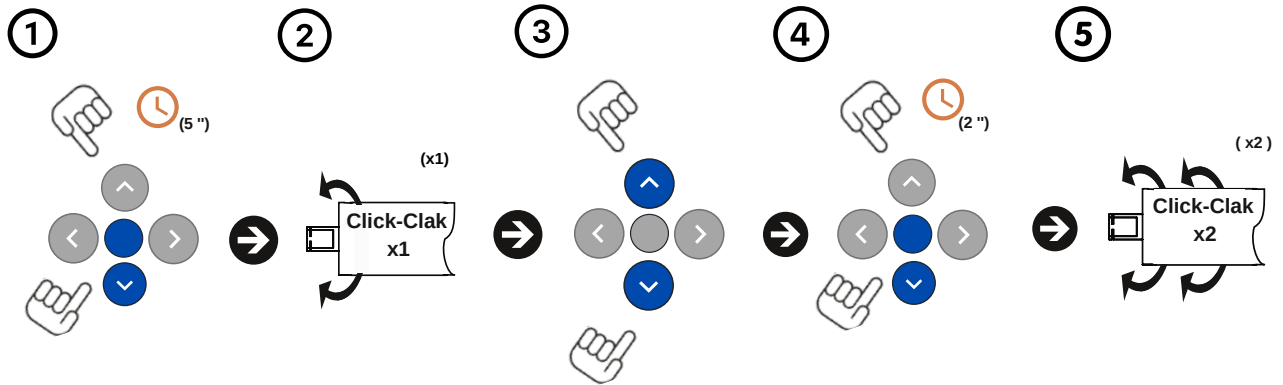
Procedimiento:

- 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. Pulsaremos por segunda vez 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 mando durante dos segundos**



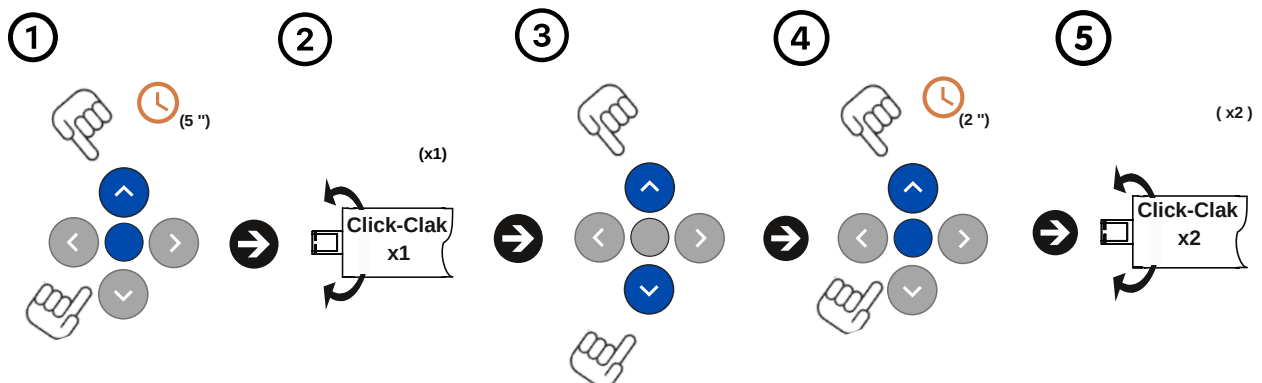
8. Modificar final de carrera de bajada



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 el motor 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 **superior** estará establecida.

9. Modificar final de carrera de subida (modo Estándar)



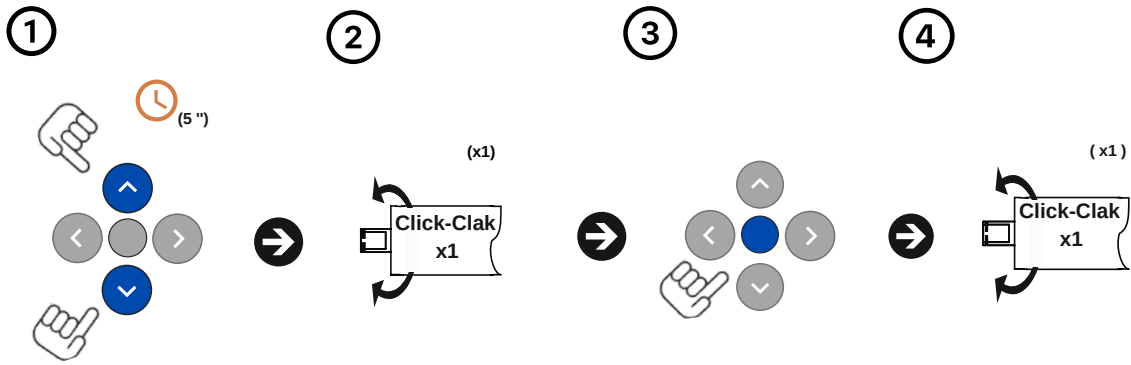
Procedimiento:

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 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 establecida.



- ***Esta operación solo está disponible para el motor Estándar.***
- ***Durante la modificación del final de carrera se debe confirmar antes de 2 min, después de eso, el proceso se cancela y volverá a la configuración original.***

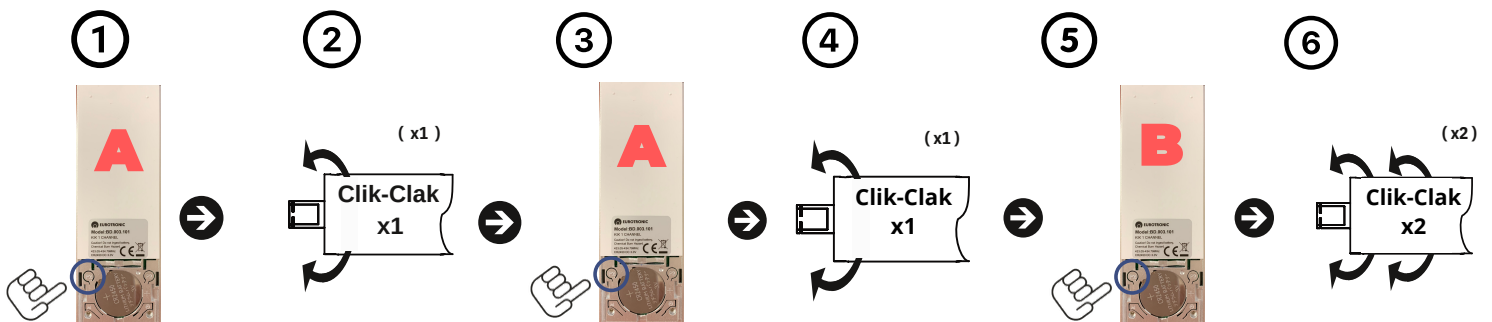
10. Modo continuo o impulsos



Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botón 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).

11. Añadir/ Borrar emisor adicional

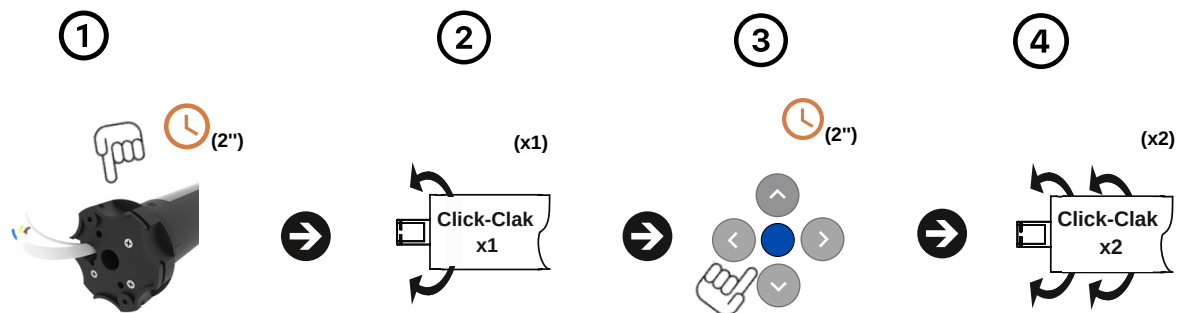


Procedimiento:

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. Añadir/ Borrar emisor adicional desde cabeza motor

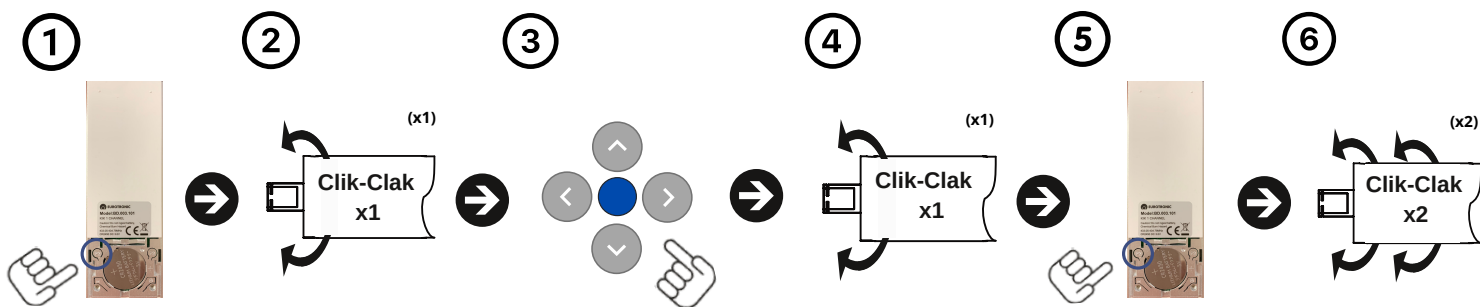


Procedimiento:

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. En un plazo de 7 segundos, 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.

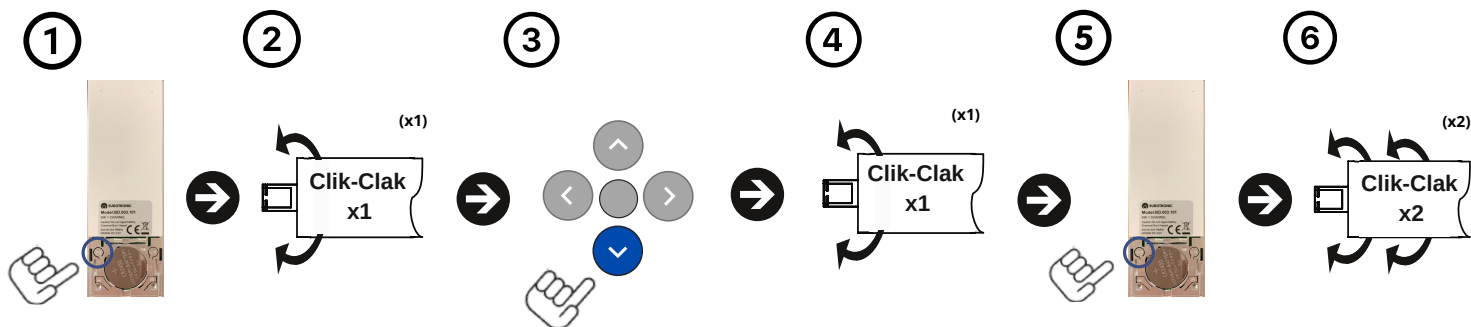
13. Borrar todos los emisores



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 emisores estarán borrados.

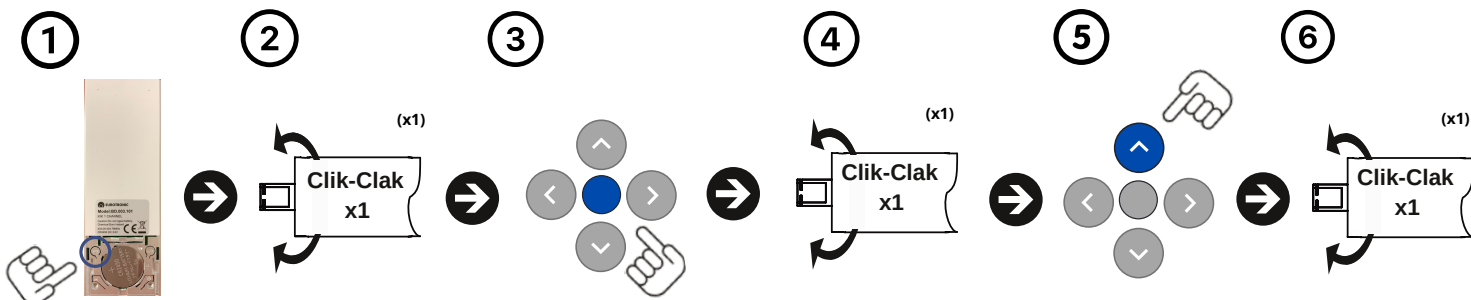
14. Borrar todos los finales de carrera



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.

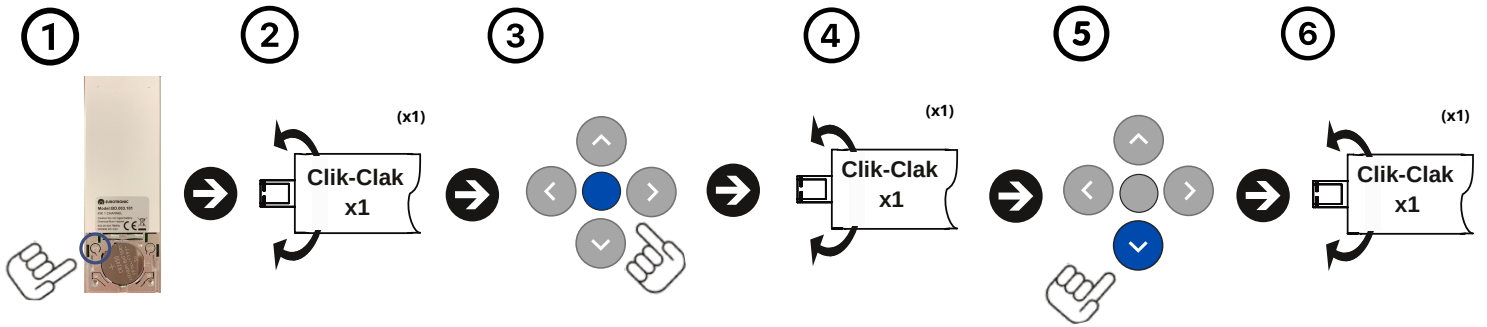
15. Activar/ Desactivar retroceso al cierre



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. Pulse el botón de **(SUBIDA)** para confirmar.
 6. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
 7. La función retroceso al cierre estará **desactivada**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3) la función retroceso al cierre estará **activada**.

16. Activar/ Desactivar retroceso a la abertura



Procedimiento:

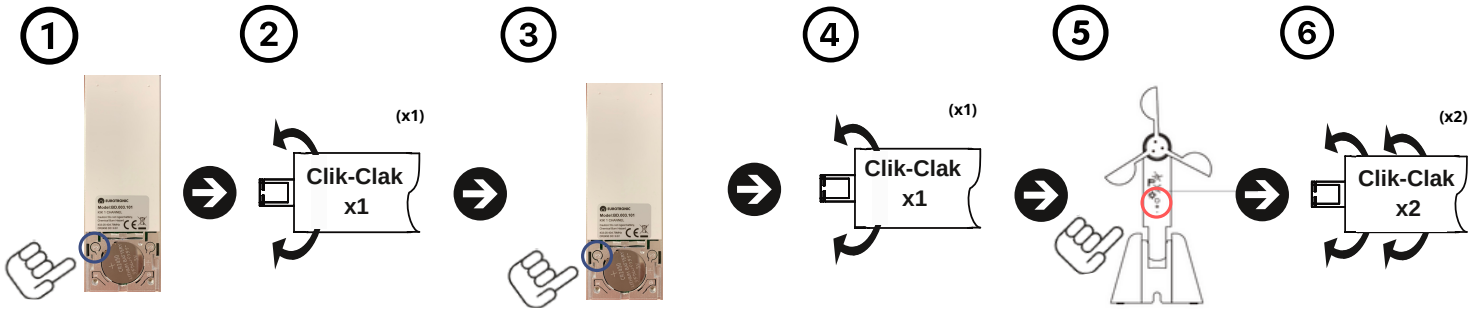
1. Pulse el botón (P2), de un emisor ya grabado, ubicado en la parte trasera.
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
3. A continuación pulsaremos el botón de (STOP).
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Pulse el botón de (BAJADA) para confirmar.
6. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).
7. La función retroceso a la abertura estará **desactivada**.
- Si el motor hace dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3) la función retroceso a la abertura estará **activada**.

17. Corrección automática de recorrido

Funcionamiento:

- Este motor hace recorridos entre el final de carrera superior e inferior cada 50 ciclos el motor se calibra automáticamente para asegurar el buen funcionamiento del motor.
- El ciclo de calibración automático consta de una serie de cortas subidas y bajadas para confirmar las posiciones de los finales de carrera.

18. Añadir sensor NOX-SOLAR

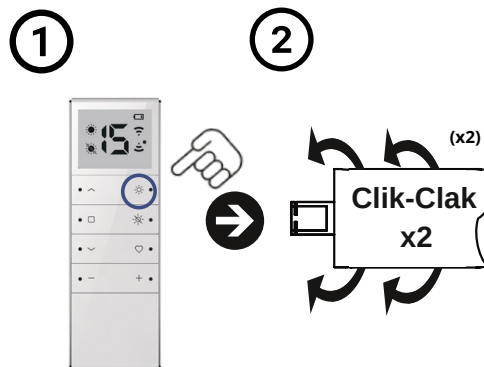


Procedimiento:

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 de **(P2)**.
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. A continuación pulsaremos el botón **(P2)** del sensor **NOX-SOLAR** para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).
7. El sensor **NOX-SOLAR** será enlazado.

- **Repetir el mismo proceso para borrar el sensor NOX-SOLAR.**

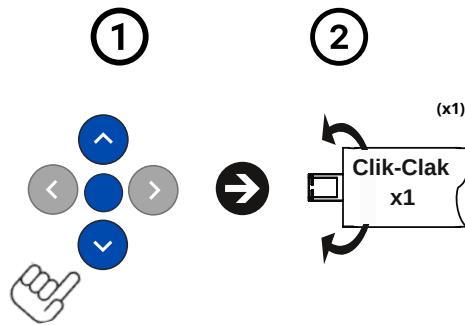
19. Activar/ Desactivar función sol



Procedimiento:

1. Pulse el botón **(SOL ON)** de un emisor **KIK SUN**.
2. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y un tres pitidos (x3).
3. La función **SOL** estará **activada**.
- Si pulsamos el botón **(SOL OFF)** el motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1), entonces la función **SOL** estará **desactivada**.

20. Activar/ Desactivar sensor errores NOX-SOLAR



Procedimiento:

1. Pulse los botones (**SUBIDA + STOP + BAJADA**) del emisor.
 2. El motor hará un "**CLICK-CLACK**" (x1) y un pitido (x1).
 3. El sensor de errores estará **desactivado**.
- Si el motor hace dos "**CLICK-CLACK**" (x2) y tres pitidos (x3) el sensor de errores estará **activado**.

- Cuando el sensor de errores está activado, el motor va controlando la señal de confirmación del sensor. Si después de 30 minutos desde la última confirmación no se vuelve a recibir nada, el motor se cierra automáticamente.

21. Control sensor NOX-SOLAR

Control:

- El sensor activa el motor en presencia de **viento fuerte o escasa luz** llevándolo al final de carrera superior.
- El sensor activa el motor en presencia **luz intensa** llevándolo al final de carrera inferior.
- En presencia de **viento fuerte** no es posible controlar el sensor durante un mínimo de 8 minutos.

22. Funciones desde botón en cabeza del motor

Prueba de funcionamiento:



Fig. 1

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 doce segundos (**12"**).
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**.



EUROTRONIC

Motores y automatismos

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>