



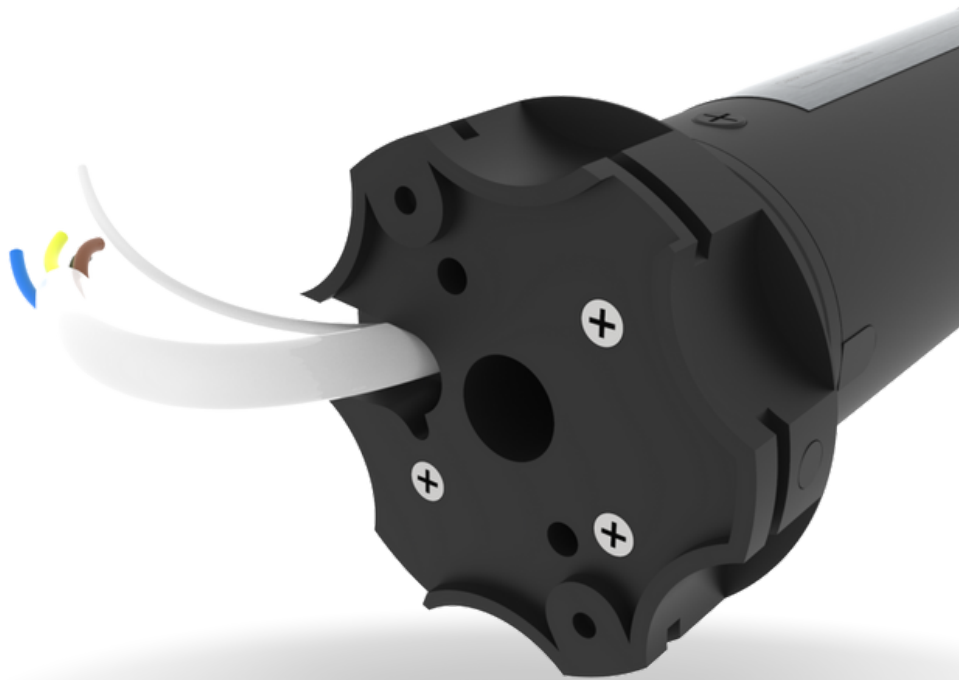
EUROTRONIC

Motores y automatismos

SKY BIDI WIFI Ø35 - Ø45

WI.235.006

WI.245.020/ 030/ 050



Series Ø35 - Ø45

- Motor tubular con receptor radio Bidireccional y Wifi.
- 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:

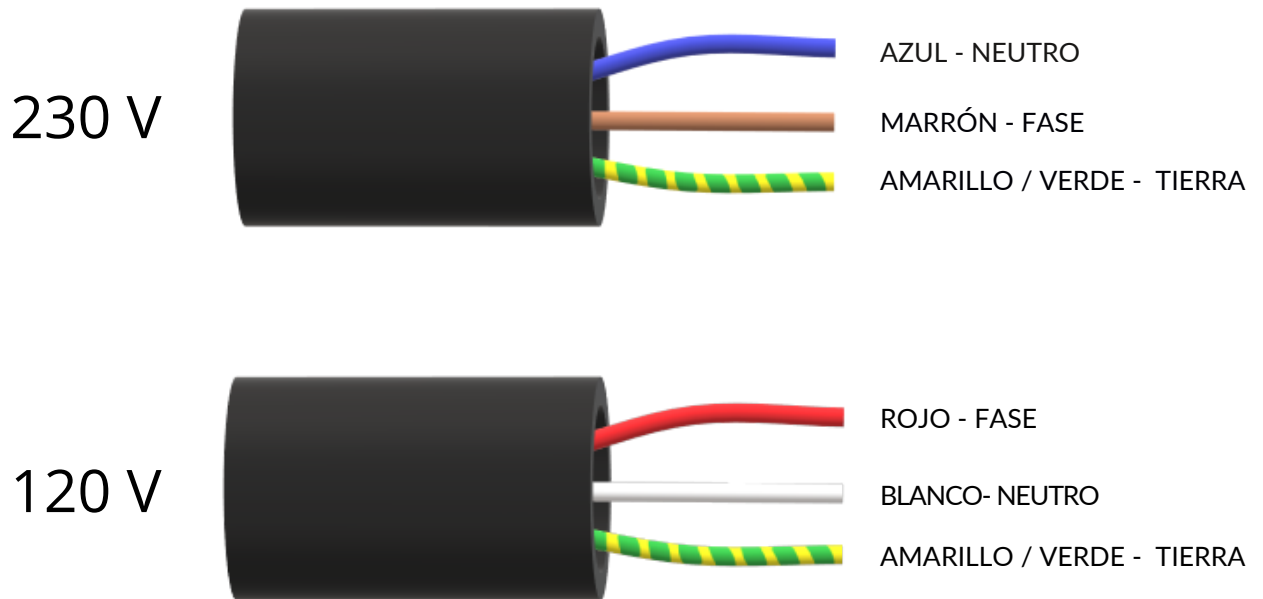
- KIK
- KIK SUN
- KIKWALL

Características

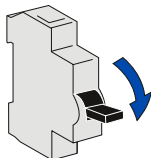
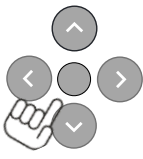
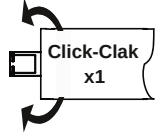

- Receptor interno 433.92 MHz
- Posición favorita.
- Cabeza con orificio central de Ø12mm para montaje en cajón monoblock.
- Para eje de Ø40, 43, 50, 56, 58, 60, 70 y 78mm.

1. CONEXIÓN CABLES	Pág. 1
2. SIMBOLOGÍA UTILIZADA	Pág. 1
3. INSTRUCCIONES	Pág. 2
1. GRABAR PRIMER EMISOR	Pág. 2
2. CAMBIO SENTIDO DE ROTACIÓN MOTOR DESDE EMISOR	Pág. 3
3. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA	Pág. 3
4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA	Pág. 4
5. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA (MODO POR PRESIÓN)	Pág. 5
6. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA	Pág. 6
7. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA	Pág. 6
8. MODIFICAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA	Pág. 6
9. MODO CONTINUO O IMPULSOS	Pág. 7
10. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL	Pág. 7
11. AÑADIR/ BORRAR EMISOR ADICIONAL DESDE CABEZA MOTOR	Pág. 8
12. BORRAR TODOS LOS EMISORES	Pág. 8
13. BORRAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA	Pág. 9
14. FUNCIONES DESDE BOTÓN EN CABEZA DEL MOTOR	Pág. 10
15. RESETEO A MODO FÁBRICA	Pág. 10
16. CONFIGURACIÓN DE APLICACIÓN	Pág. 11
4. CONTACTO ASISTENCIA TÉCNICA EUROTRONIC	Pág. 13

Conexión cables



Simbología utilizada

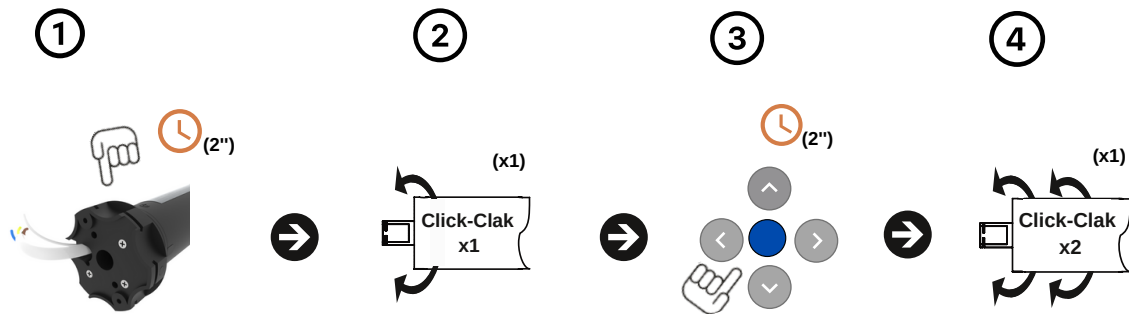
	QUITAR / PONER CORRIENTE
	PULSAR BOTÓN
	EL MOTOR HARÁ UN "CLICK-CLACK" (X1)
	PRESIONAR BOTÓN (P2)



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

1. Grabar primer emisor

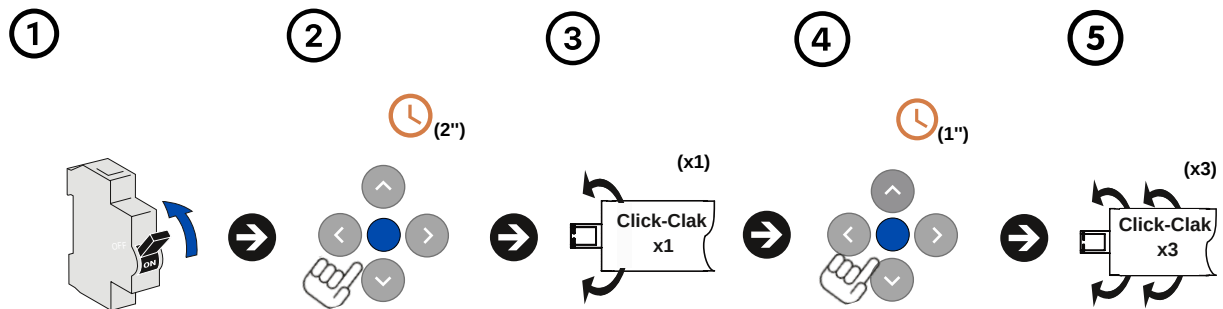
Desde el motor:



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.

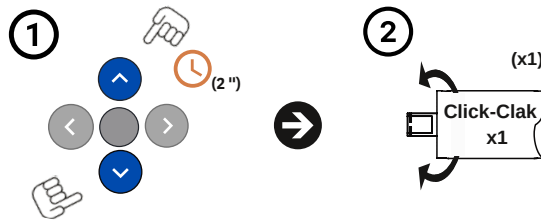
Desde el emisor:



Procedimiento:

1. Dar corriente.
2. Pulse (**STOP**) en el 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



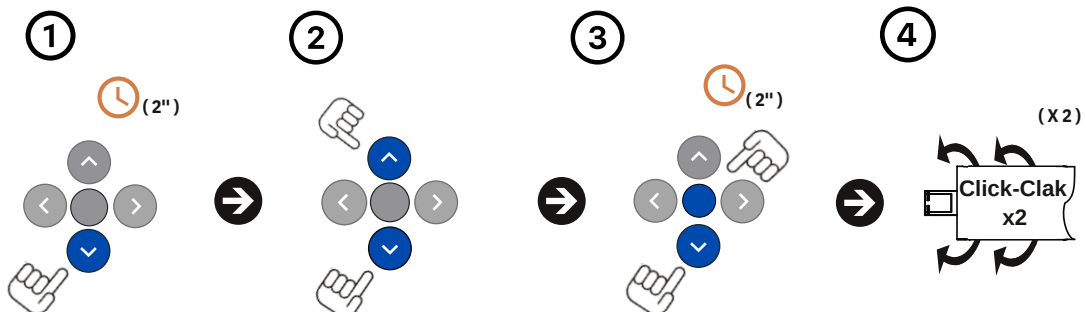
Procedimiento:

1. Pulse 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.**

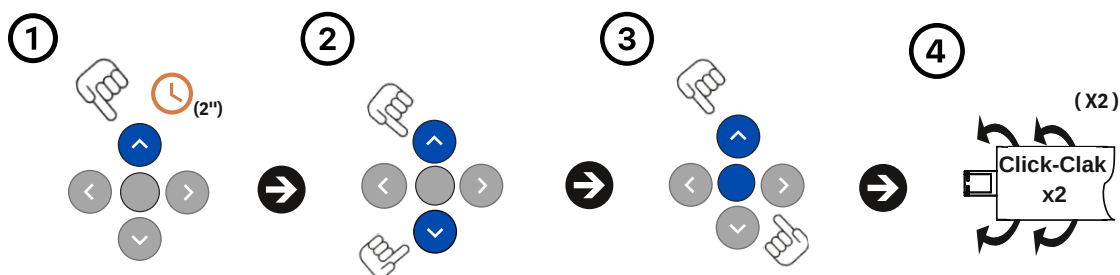
3. Programar final de carrera de bajada



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.

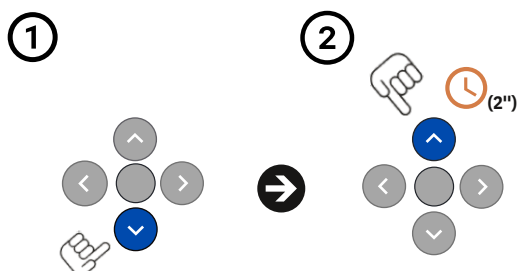
4. Programar final de carrera de subida



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.

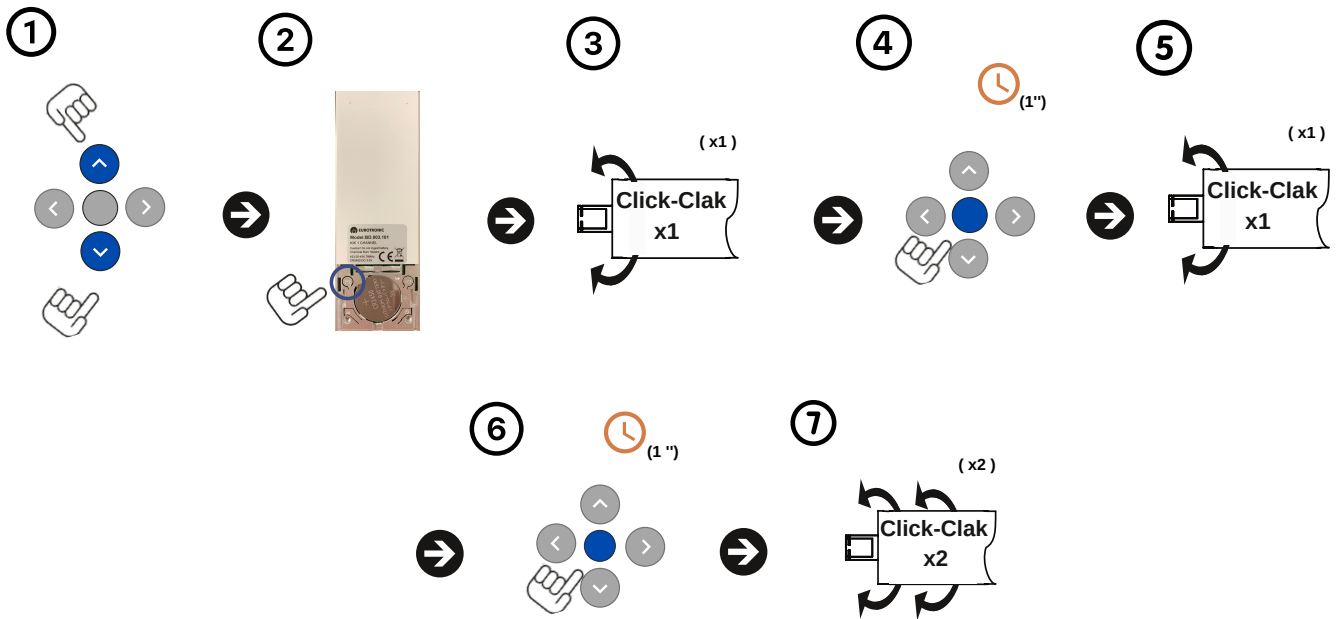
5. Programar final de carrera subida (Modo por Presión)



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. Una vez detenido el motor, pulsar los botones **(SUBIDA + STOP)** para confirmar.
 5. El final de carrera **superior** estará establecido.

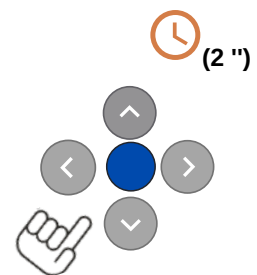
6. Añadir/ Borrar posición favorita



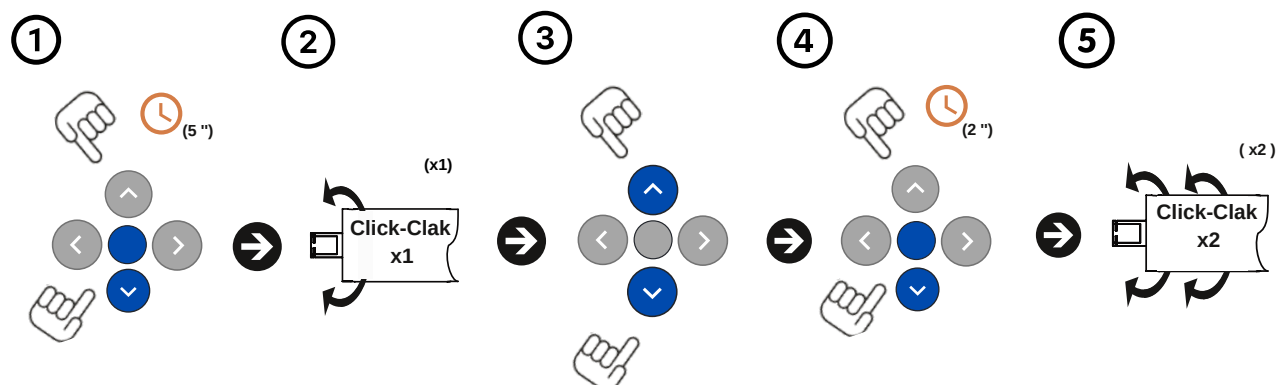
Procedimiento:

- 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 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 emisor durante dos segundos.**



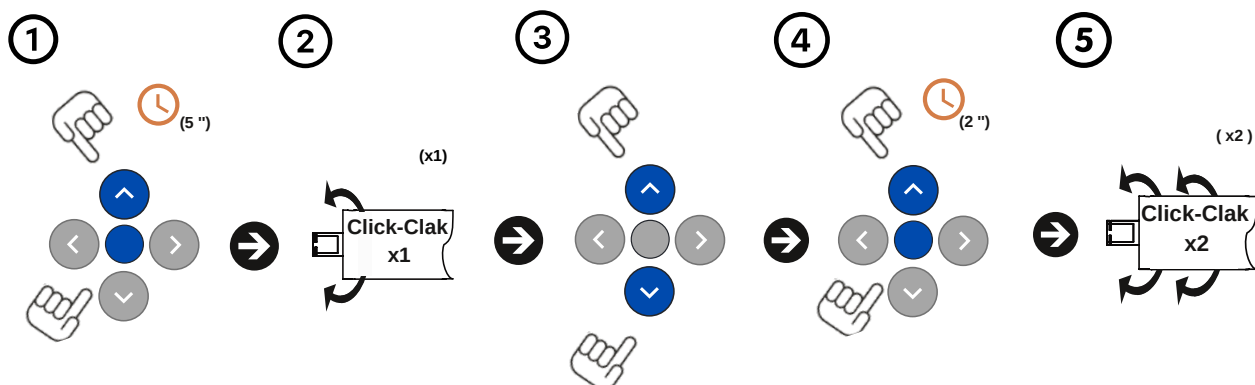
7. Modificar el final de carrera de bajada



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 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 dos segundos (2") para mover el dispositivo de manera continua.

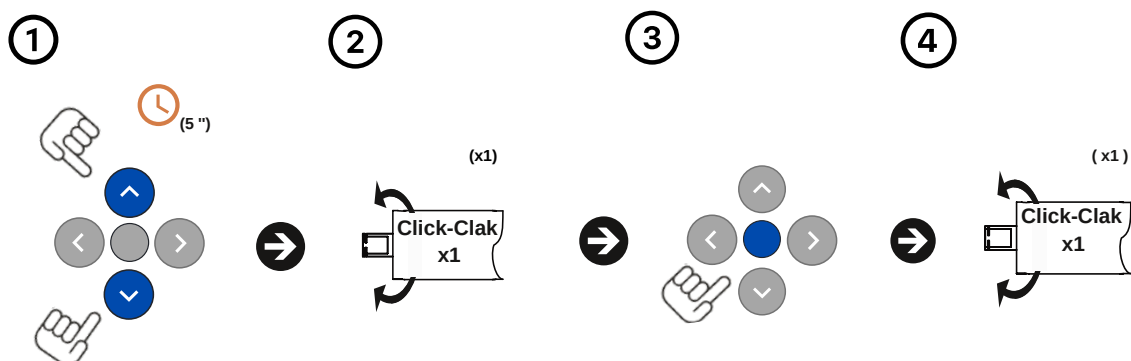
8. Modificar el final de carrera de subida



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.

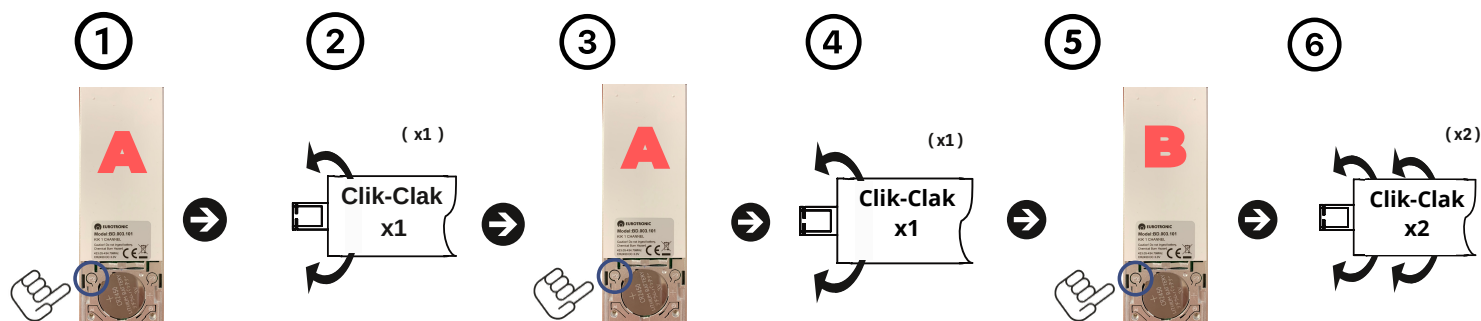
9. Modo continuo o impulsos



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**).

10. Añadir/ Borrar emisor adicional

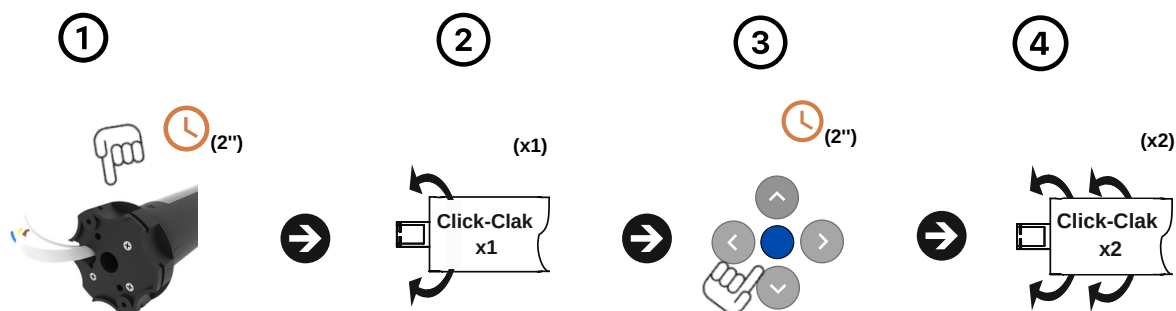


Procedimiento:

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.

11. Añadir/ Borrar emisor adicional desde cabeza motor

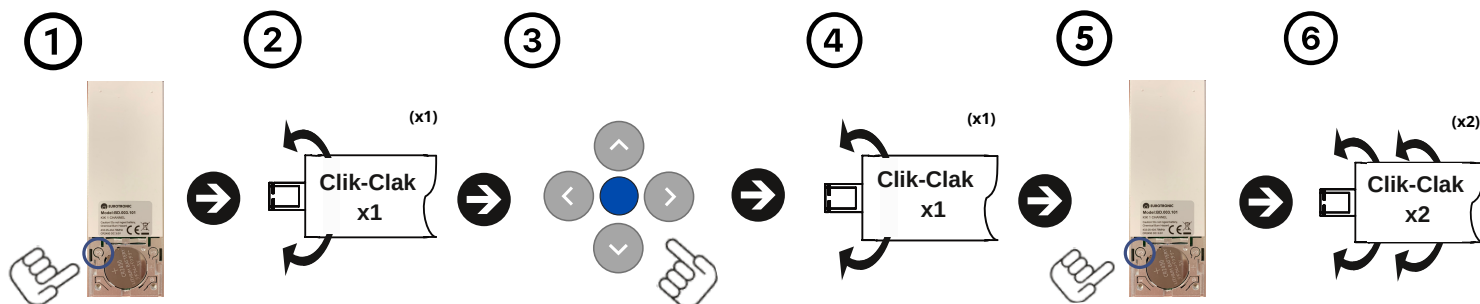


Procedimiento:

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.

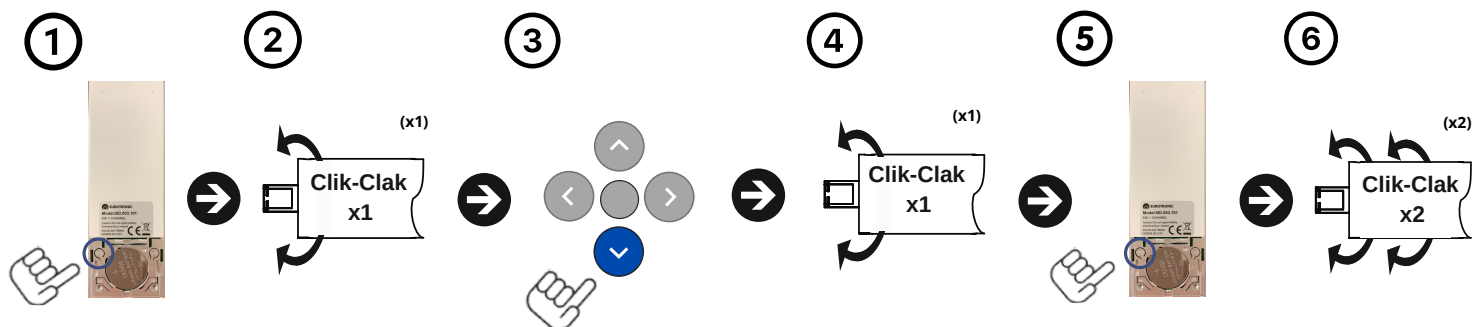
12. Borrar todos los emisores



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. Funciones desde botón en cabeza del motor

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:

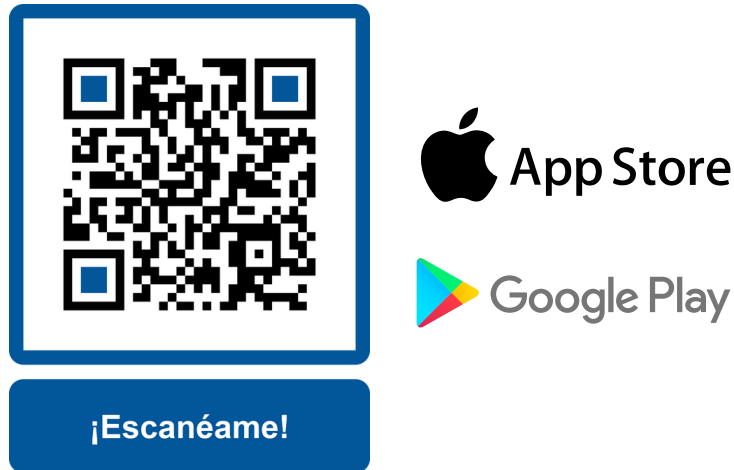
Procedimiento:

1. Pulse el botón (**PROG.**) de la cabeza del motor (**Fig. 1**) durante 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**.

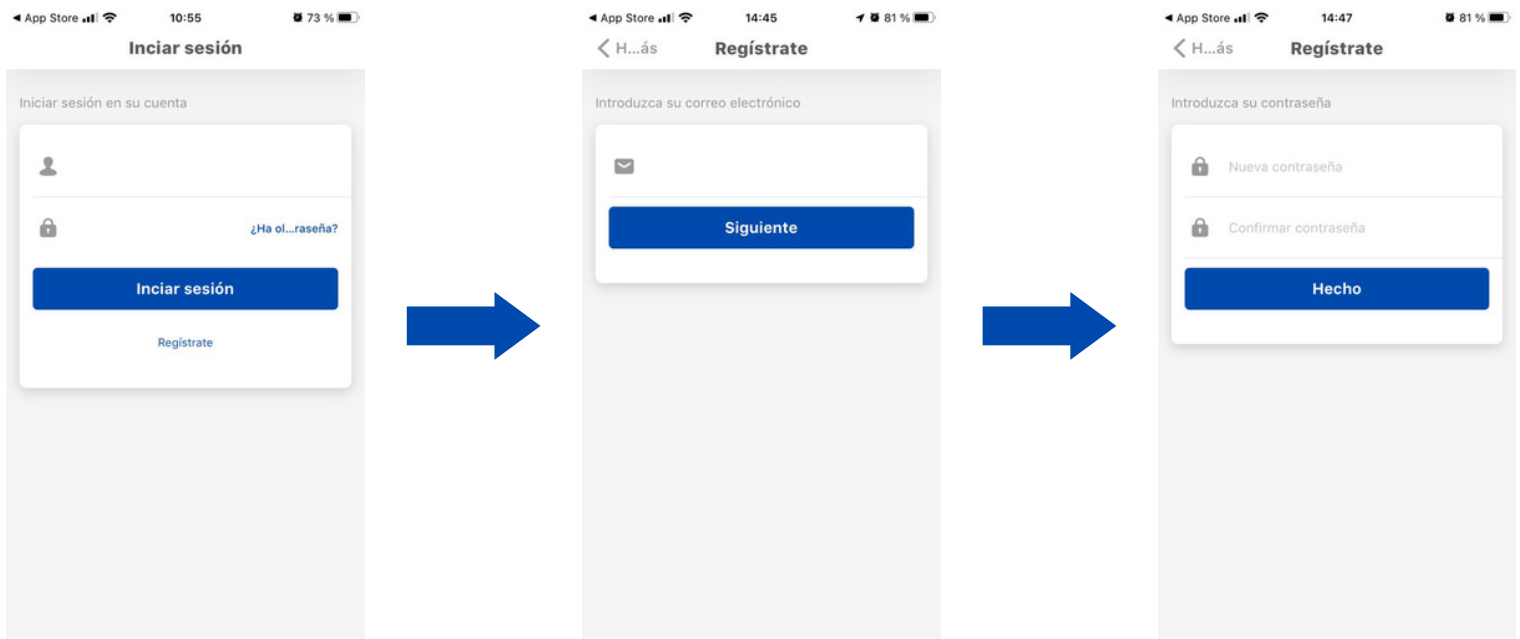
16. Configuración de aplicación

1. Descargar la APP:

- Escanee el código **QR** para iniciar la descarga de la aplicación o busque en la **APP store** o **Google play** con el nombre de "**Eurotronic**".



2. Crear una cuenta Eurotronic:

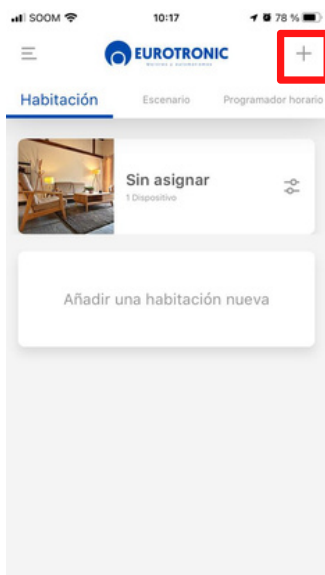


- **INICIAR SESIÓN O REGISTRARSE.**

- **INTRODUCIR CORREO.**

- **INTRODUCIR CONTRASEÑA Y CONFIRMARLA.**

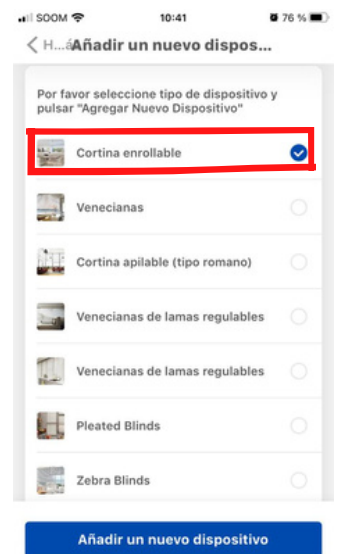
3. Enlazar el motor con la APP:



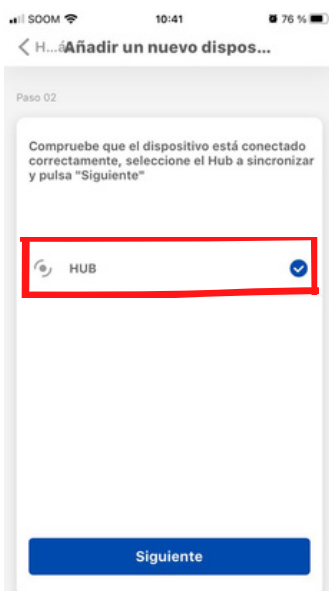
- AÑADIR DISPOSITIVO.



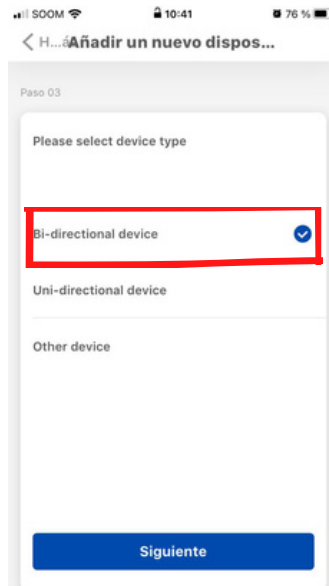
- SELECCIONAR MOTOR.



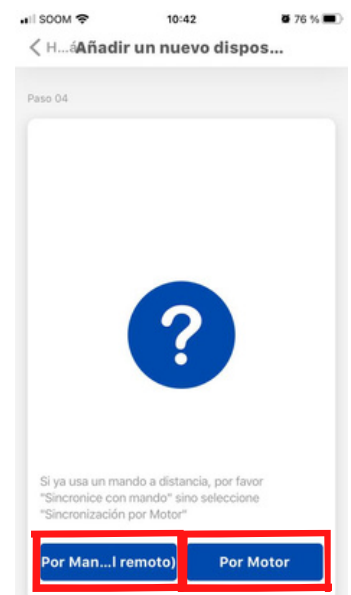
- ELEGIR TIPO DE APLICACIÓN



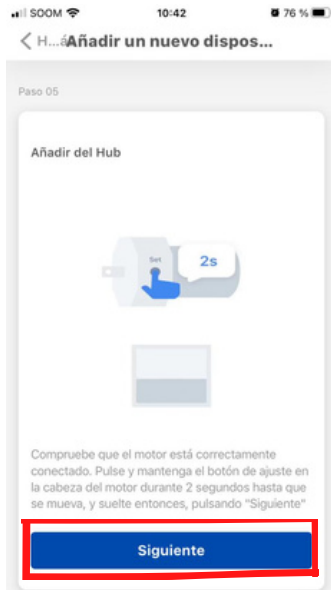
- ESCOGER EL HUB A ASOCIAR.



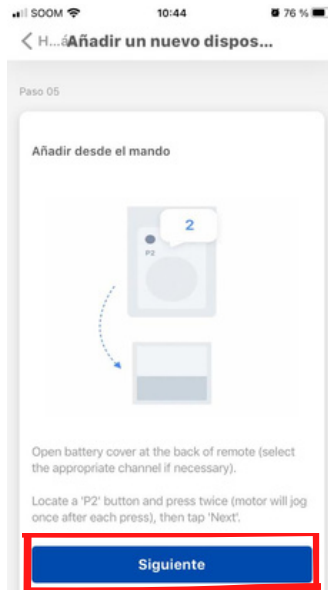
- ESCOGER TIPO DE MOTOR.



- SELECCIONAR MÉTODO DE ENLACE.



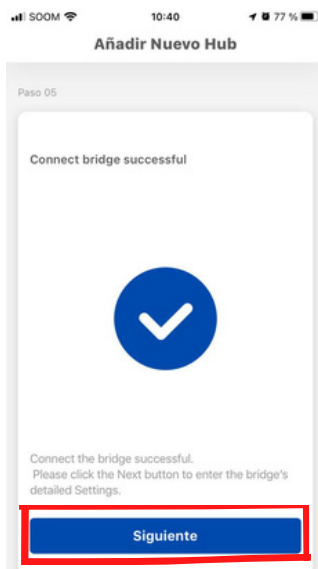
- SEGUIR INSTRUCCIONES PARA MOTOR.



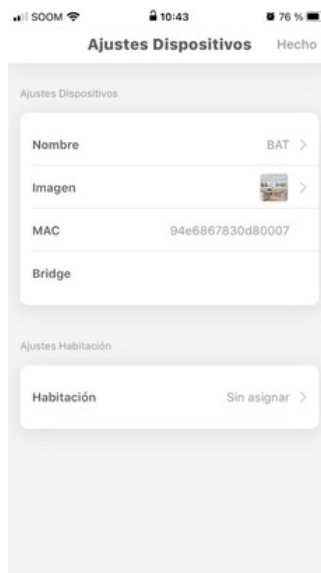
- SEGUIR INSTRUCCIONES PARA EMISOR BIDIRECCIONAL.



- SEGUIR INSTRUCCIONES PARA EMISOR UNIDIRECCIONAL.



- PULSAR SIGUIENTE PARA CONFIRMAR ENLACE DEL MOTOR.



- ACCEDER A AJUSTER PARA PERSONALIZAR EL DISPOSITIVO.

4. Mas información:

- Para obtener mas información acerca de nuestro motor **SKY WIFI** escanee el código **QR** para redirigirte a nuestra **página Web "Eurotronic"**.



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>