



# SKY BIDI POWER



Cierre a presión



Final de carrera electrónico



Protocolo bidireccional



Control vía radio

SKY BIDI POWER Ø45mm | SKY BIDI POWER Ø59MM

# SKY BIDI POWER

Equipados con receptor de radio bidireccional, su final de carrera es electrónico y es configurable desde el propio emisor. Además, incorporan la función POWER para el cierre a presión, especialmente diseñada para toldos tipo cofre.

## REFERENCIAS



SKY BIDI POWER Ø45mm

**Ø45 mm** | 20/15 BD.245.020



SKY BIDI POWER Ø59MM

**Ø59 mm** | 80/12 BD.259.080

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.

Receptor de radio bidireccional.

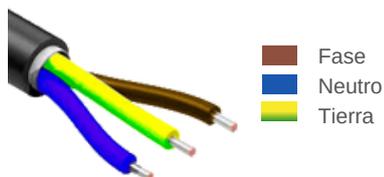
Función POWER de cierre por presión para toldos tipo cofre.

Corrección automática del recorrido

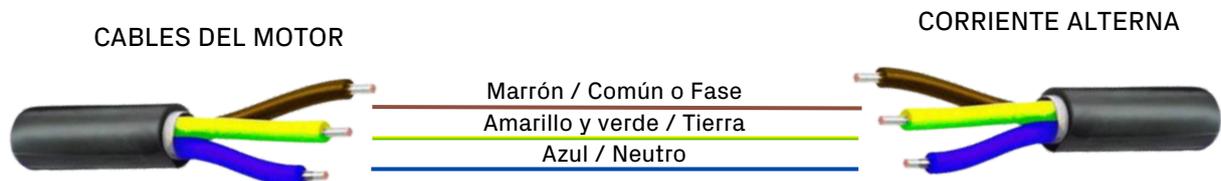
## CARACTERÍSTICAS TÉCNICAS

Modelo	Par nominal	Velocidad	Alimentación	Potencia nominal	Amperaje	Tiempo de trabajo	NºMax rotaciones	Grado de protección	Medida largo	Peso Max.
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

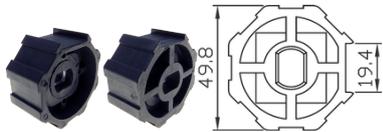
## CONECTORES DEL MOTOR



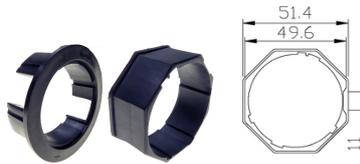
## ESQUEMA ELÉCTRICO



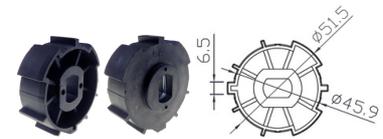
## ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 45MM:



**Polea 50 octogonal** | 61.005.010



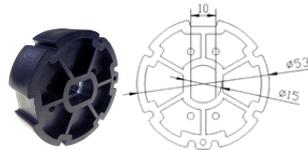
**Corona 50 octogonal** | 61.005.110



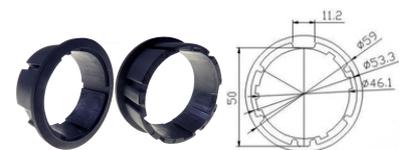
**Polea 54 octogonal DEPRAT** | 61.005.099



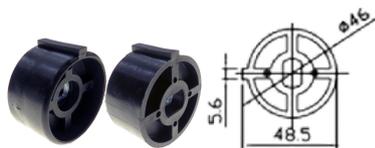
**Corona 54 octogonal DEPRAT** | 61.005.098



**Polea 56** | 61.005.003



**Corona 56** | 61.005.103



**polea 58 reforzado** | 61.005.008



**Corona 58 reforzado** | 61.005.108



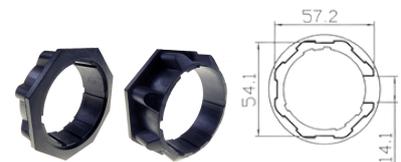
**Polea 60 redondo** | 61.005.012



**polea 60 octogonal reforzado** | 40.005.011



**Corona 60 octogonal** | 61.005.111



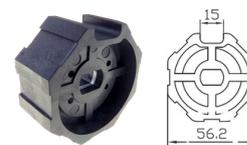
**Corona 60 octogonal reforzado** | 40.005.111



**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



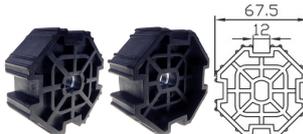
Corona 70 ojiva BAT | 61.005.129



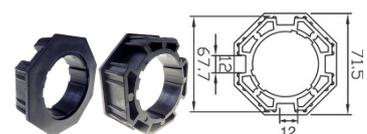
Polea 70 ojiva centrada | 61.005.014



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

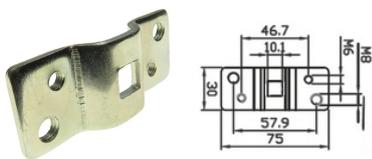


Polea 80 ojiva BAT | 61.005.030

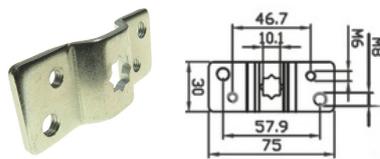


Corona 80 ojiva BAT | 61.005.130

## 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

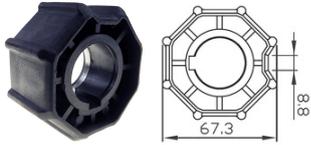


SOPORTE METALICO 45 BD + BDP + WI  
60.004.109



SOPORTE CAJÓN CHAPA METALICO TIPO SKY BIDI  
60.004.110

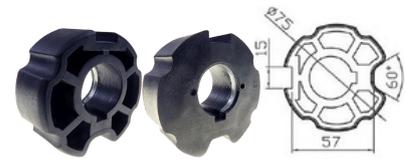
## ACCESORIOS PARA DIÁMETRO 59MM:



**Polea 70 Octogonal** | 61.005.016



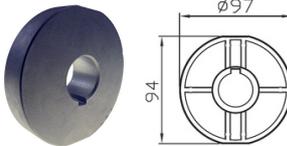
**Corona 70 Octogonal** | 61.005.116



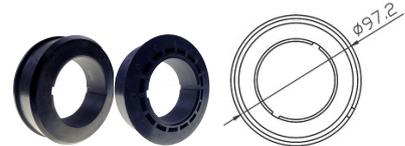
**Polea 78 Ojiva descentrada** | 61.005.024



**Corona 78 Ojiva descentrada** | 61.005.124



**Polea 100 redonda** | 61.005.022



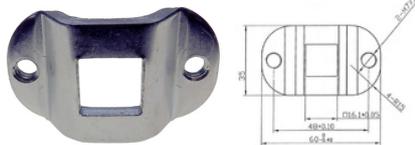
**Corona 100 redonda** | 61.005.122

## 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

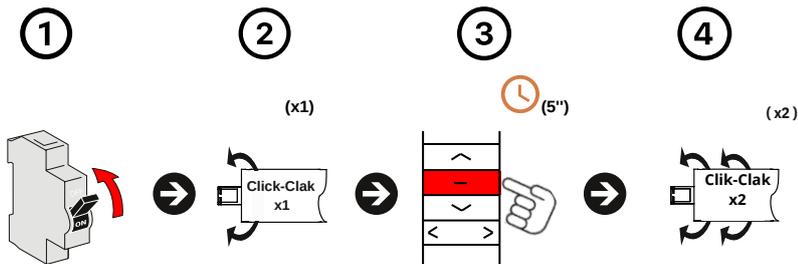


**KIK MOVE**  
BD.001.125

## INSTRUCCIONES:

### 1. ENLAZAR PRIMER EMISOR

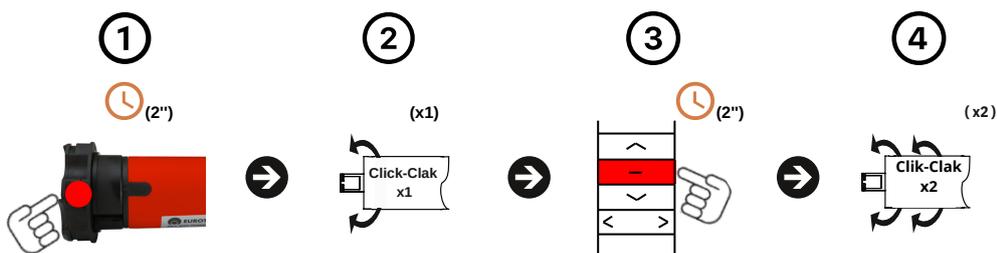
Desde el emisor:



**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:

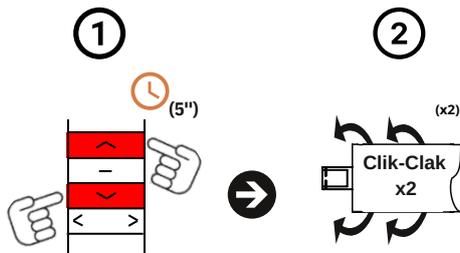


**Procedimiento:** \_\_\_\_\_

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. 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).

## 2. CAMBIO DE DIRECCIÓN

Desde el emisor:

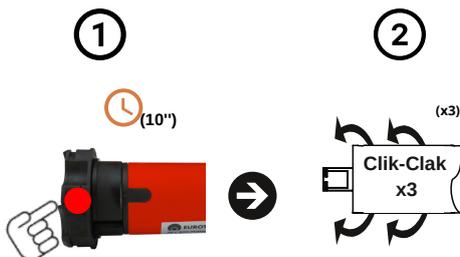


Procedimiento:

---

1. Pulse en el mando el botón de subida y bajada a la vez durante 5 segundos (5").
2. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2).

Desde el botón del motor:



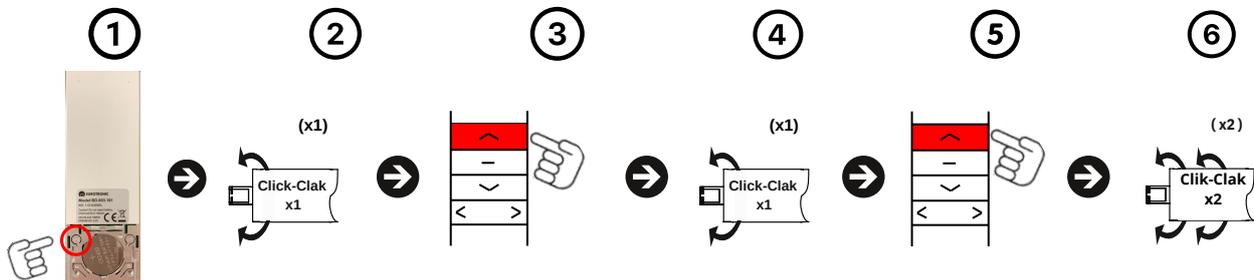
Procedimiento:

---

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

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

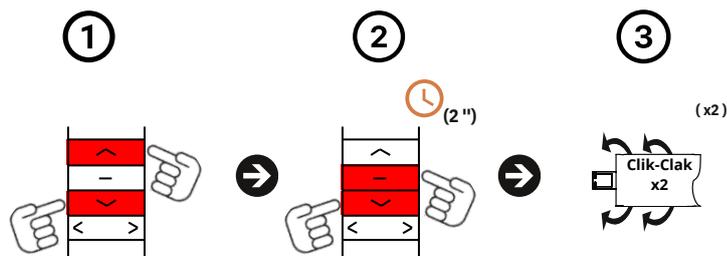
### 3. SELECCION DE TIPO DE TOLDO: CIERRE POR PRESIÓN O ESTANDAR



#### Procedimiento:

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 (SUBIR).
4. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (x1).
5. Pulsaremos por segunda vez el botón (SUBIR) para confirmar.
6. El motor hará dos "CLICK-CLACK" (x2) y tres pitidos (x3).

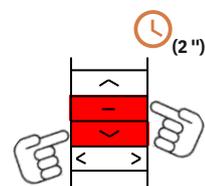
### 4. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE BAJADA



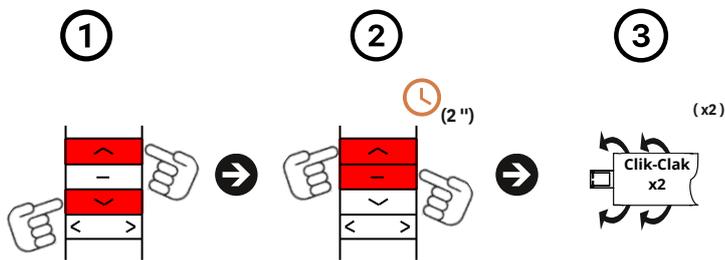
#### Procedimiento:

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida o bajada** del emisor.  
(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.**



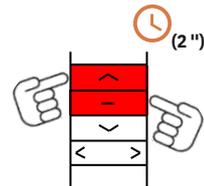
## 5. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA



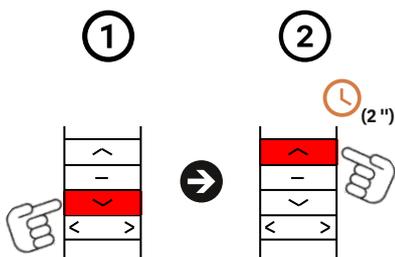
### Procedimiento

1. Posicionaremos el motor en la ubicación deseada utilizando el botón de **subida** o **bajada** 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.



## 6. PROGRAMAR FINAL DE CARRERA DE SUBIDA AUTOMATICO (POR PRESIÓN)



### Procedimiento:

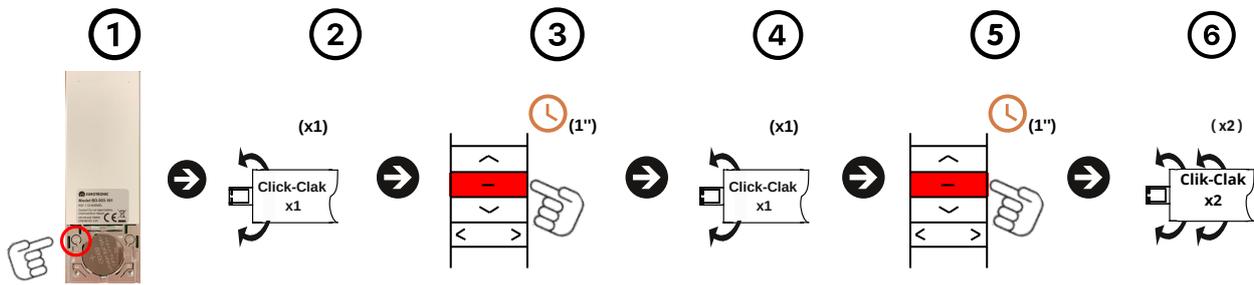
Cerórese de tener el final de carrera inferior configurado correctamente.

1. Abrir el motor una distancia prudencial del límite superior usando el botón **(BAJAR)**.
2. Mantendremos pulsado el botón de **(SUBIR)** durante dos segundos (2") para confirmar.

Para este paso es necesario tener fleje de seguridad instalado.



## 7. AÑADIR/ BORRAR POSICIÓN FAVORITA

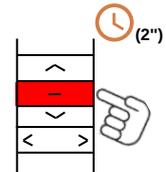


### Procedimiento:

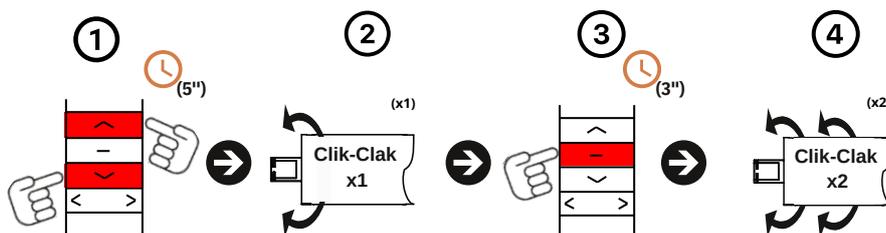
Posicionaremos el motor en la posición favorita deseada utilizando el botón de subida o bajada del emisor.

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.



## 8. ACTIVAR / DESACTIVAR MOVIMIENTO POR IMPULSOS



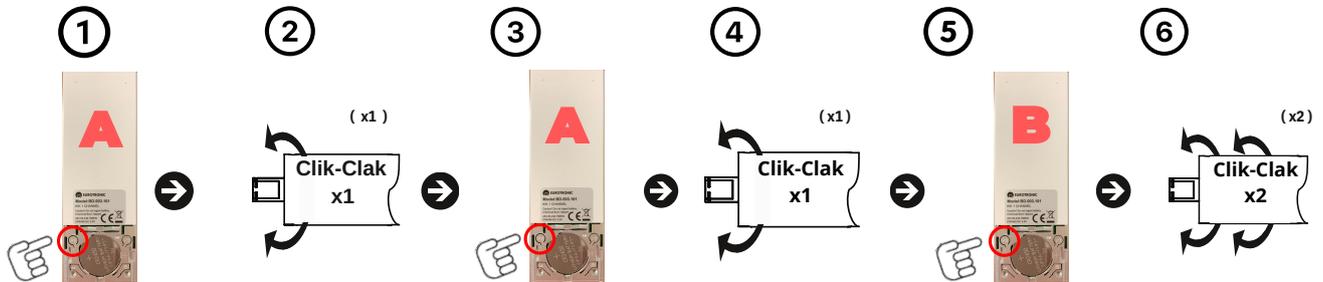
### Procedimiento:

1. Pulse a la vez los botones de (SUBIDA + BAJADA) del emisor durante cinco segundos (5").
2. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido (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.

## 9. ENLAZAR / ELIMINAR UN EMISOR ADICIONAL

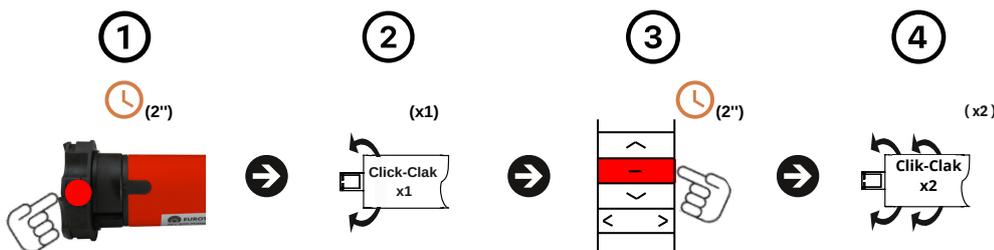
Desde el emisor:



**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:

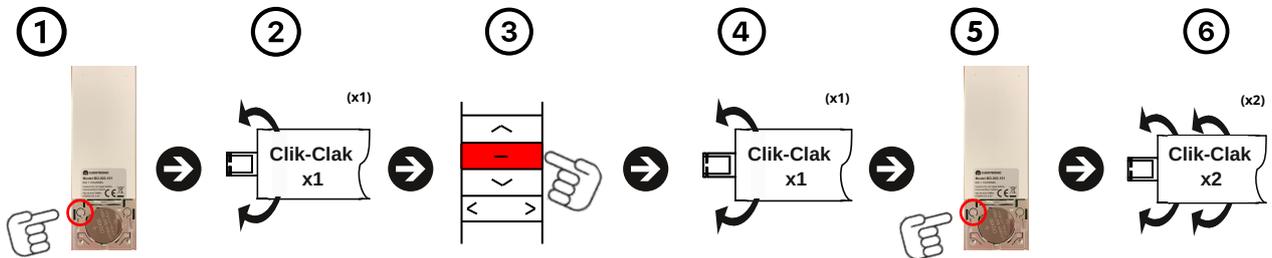


**Procedimiento:** \_\_\_\_\_

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. 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).

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

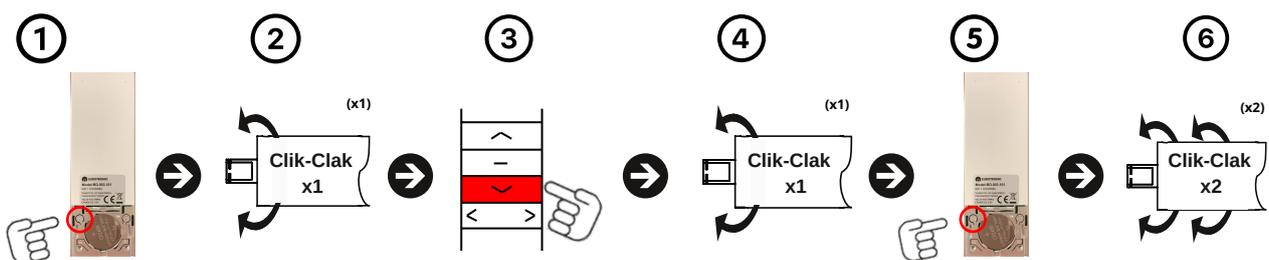
## 10. ELIMINAR TODOS LOS EMISORES



### 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).

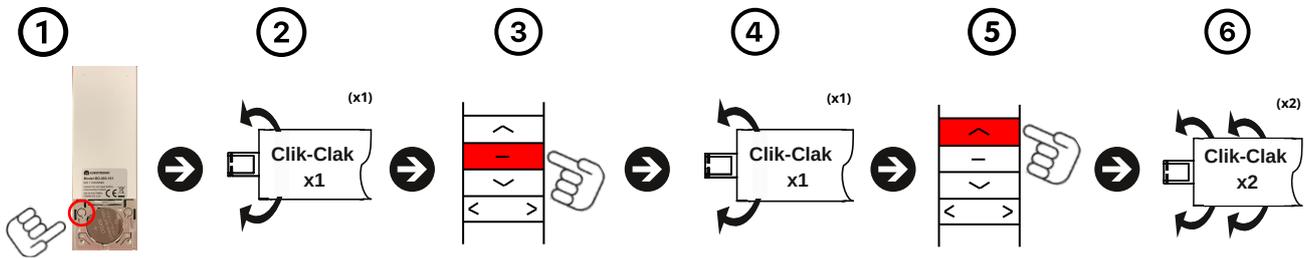
## 11. ELIMINAR TODOS LOS FINALES DE CARRERA



### 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).

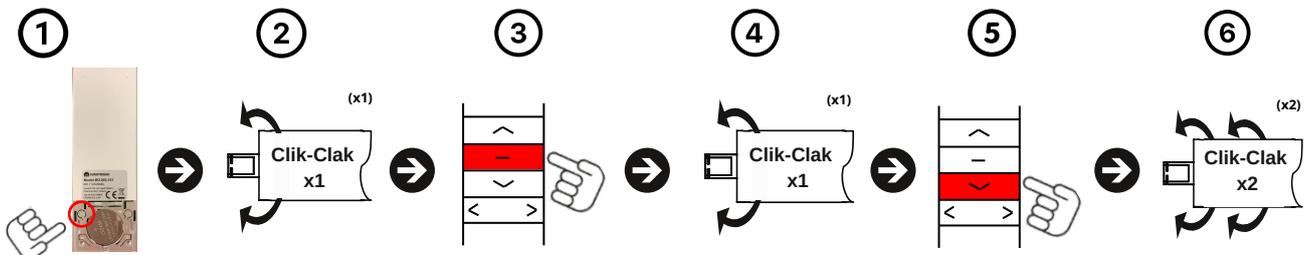
## 12. ACTIVAR/ DESACTIVAR RETROCESO AL CIERRE



### Procedimiento:

1. Pulse el botón (P2) del emisor.
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. Pulse el botón de (SUBIR) para confirmar.
6. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).

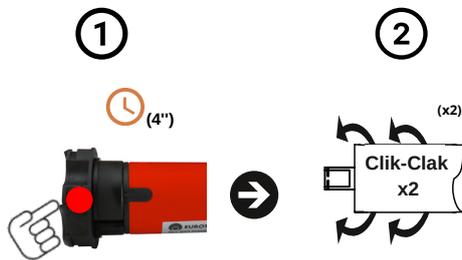
## 13. ACTIVAR/ DESACTIVAR RETROCESO A LA APERTURA



### Procedimiento:

1. Pulse el botón (P2) del emisor.
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. Pulse el botón de (BAJAR) para confirmar.
6. El motor hará un "CLICK-CLACK" (x1) y un pitido largo (x1).

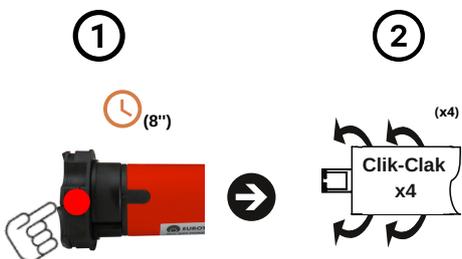
## 14. BLOQUEO DE RADIO



### Procedimiento:

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

## 15. 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**).

**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.**



[www.eurotronic-europe.com](http://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](mailto:pedidos@eurotronic-europe.com)  
Tel: +34 932 420 108