

Limite de charge des Pdf

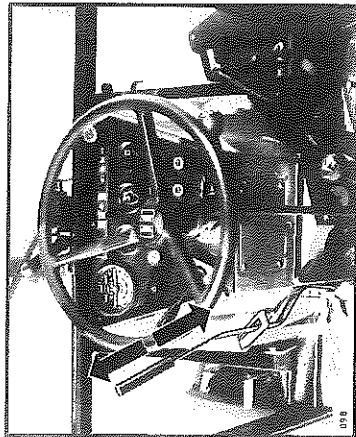
Pdf entièrement autonome 540 T/mn

La Pdf 540 T/mn est à profil cannelé (forme 1). Elle convient pour les utilisations à pleine puissance du moteur, et est susceptible d'encaisser un couple maximum de 1400 Nm. L'utilisation d'outils à pointe de charge plus élevée nécessite un réglage en conséquence du limiteur de couple.

La Pdf peut être utilisée en continu à pleine puissance du moteur.

Pdf 2 régimes 540/1000 T/mn

La Pdf commutable à 2 régimes est à profil cannelé (forme 1). Elle peut être utilisée sans limites dans les deux régimes, avec les sécurités d'usage sur l'outil – valeur de réglage 1400 Nm pour 540 T/mn et 1600 Nm pour 1000 T/mn.



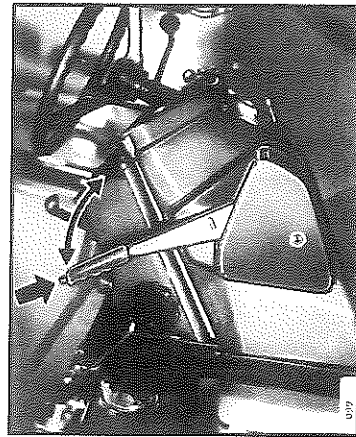
Levier d'embrayage de la Pdf avant (version sans cabine/ version VarioCab)

La mise en service et l'arrêt de la Pdf AV sont possibles pendant la marche et l'arrêt du tracteur, grâce à un embrayage indépendant.

Dans la mesure du possible, n'enclenchez la Pdf AV que lorsque le moteur tourne à bas régime.

Enclenchement de l'embrayage de Pdf:
Guidez le levier vers l'avant.

Désenclenchement de l'embrayage de Pdf:
Guidez le levier vers l'arrière et engagez le dans la coulisse.



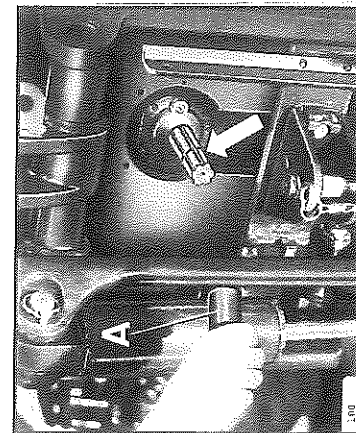
Levier d'embrayage de la Pdf avant (StarCab)

La mise en service et l'arrêt de la Pdf AV sont possibles pendant la marche et l'arrêt du tracteur, grâce à un embrayage indépendant.

Dans la mesure du possible, n'enclenchez la Pdf AV que lorsque le moteur tourne à bas régime.

Enclenchement de l'embrayage de Pdf:
Poussez sur le bouton et guidez le levier vers l'avant. Après enclenchement, lâchez le bouton.

Désenclenchement de l'embrayage de Pdf:
Poussez sur le bouton, et guidez le levier vers l'arrière. Après désenclenchement, lâchez le bouton.



Limite de charge de la Pdf 1000 T/mn

La Pdf montée en série est à profil cannelé (forme 1). Elle est susceptible d'encaisser un couple maximum de 1000 Nm pour une puissance maximum absorbée de 44 kW (60 CV).

L'utilisation d'outils à pointe de charge plus élevée nécessite un réglage en conséquence du limiteur de couple.

En cas de non-utilisation de la Pdf AV, couvrez-le du capuchon protecteur A!

Commande hydraulique des outils aratoires



Pour éviter que pendant le travail les outils portés ou semi-portés n'occasionnent des dommages à la cabine ou à l'arrière du tracteur, il convient d'effectuer un premier attelage suivi d'un essai. Déterminez la hauteur de levée maximum pour les outils trois points et la plus courte giration pour les outils semi-portés!

Lors de virages avec des outils portés ou semi-portés, tenez compte du débattement et de la masse d'inertie de l'outil!

	Page
DEUTZ-FAHR-Transfermatic-system	64
Commande des vérins additionnels	71
Distributeurs additionnels SD 60, combinaisons d'outils et prises de puissance hydraulique correspondantes	71
Distributeurs additionnels SD 80, combinaisons d'outils et prises de puissances hydraulique correspondantes	74
Couplage en parallèle des prises de puissance AV et AR	78
Prises de puissance hydraulique, branchement et débranchement des flexibles hydrauliques	79
Bloc de relevage frontal	80
Dépose des bras inférieurs AV	81
Réglage du bras supérieur télescopique avec DEUTZ-FAHR-Hitch	81
Attelage des outils avec DEUTZ-FAHR-Hitch	82
Attelage des outils sans DEUTZ-FAHR-Hitch	84
Trajets sur route avec outils portés AV	85
Attelage Trois Points	86
Attelage d'outils portés	88
Dételage d'outils portés	90
Réglage de la longueur du bras supérieur	91
Ajustage de la longueur du bras supérieur télescopique	92
Crochets des bras inférieurs	92
Modification de la longueur des chandelles	93
Correction de dénivèlement pour les outils très larges	93
Stabilisation des bras inférieurs	94
Commande extérieure de l'attelage trois points	96
Conversion de cat. I en cat. II pour DX 3.10/3.30	96
	63

DEUTZ-FAHR-Transfematic-System

La centrale hydraulique – permettant 4 fonctions de régulation – commande l'outil aratoire par l'intermédiaire du vérin hydraulique et de l'attelage 3 points.

L'outil aratoire est intégralement porté par le tracteur. De ce fait, la puissance moteur est transmise de façon optimale aux roues motrices et ainsi au sol.

La commande d'outils dotés de vérins hydrauliques propres est possible jusqu'à concurrence de trois.

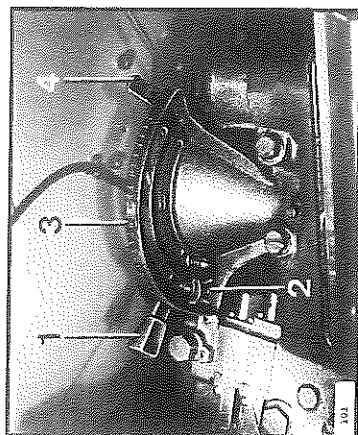


Par basses températures, faites tourner le moteur pendant quelques minutes afin de réchauffer l'huile avant d'utiliser le relevage hydraulique.

Évitez de vous servir du DTS sous charge pendant la marche au ralenti du moteur.

Pendant l'utilisation du DTS, personne, à l'exception du chauffeur, ne devra se trouver sur le tracteur ou dans les parages immédiats des outils portés. Risque d'accident!

Avant d'arrêter le moteur, descendez l'outil sur le sol.



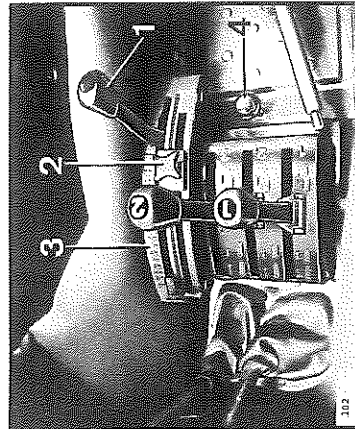
Manettes de commande du relevage hydraulique (version sans cabine/ version VarioCab)

1 Manette de commande du distributeur principal. Pour lever ou descendre les outils, et pour régler la profondeur d'attaque (S = descente; H = levée).

2 Butée mobile (pour retrouver facilement la position choisie). En écartant latéralement la manette 1, on peut la faire passer au-delà de la butée.

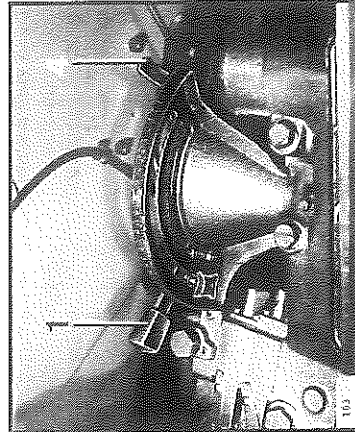
3 Secteur gradué (pour retrouver aisément certains réglages).

4 Manette de sélection (pour le choix de la fonction de régulation).



Manettes de commande du relevage hydraulique (StarCab)

- 1 Manette de commande du distributeur principal.** Pour lever ou descendre les outils, et pour régler la profondeur d'attaque (S = descente, H = levée).
- 2 Butée mobile** (pour retrouver facilement la position choisie). En écartant latéralement la manette 1, on peut la faire passer au-delà de la butée.
- 3 Secteur gradué** (pour retrouver aisément certains réglages).
- 4 Manette de sélection** (pour le choix de la fonction de régulation).



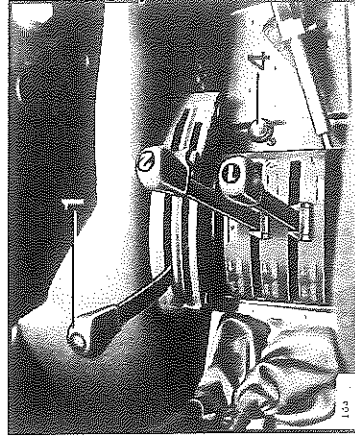
Les 3 fonctions de régulation (version sans cabine/ version VarioCab)

- Contrôle d'effort
- Contrôle de position
- Position flottante

Le choix des fonctions de régulation: contrôle d'effort, contrôle de position et réglage mixte (uniquement pour StarCab), s'effectue au moyen de la manette de sélection 4.

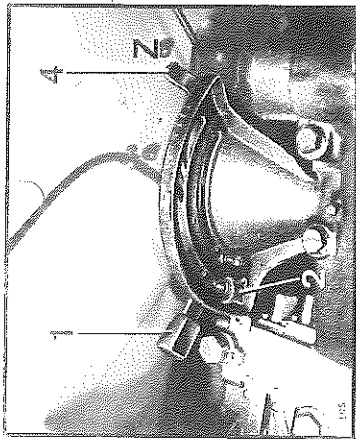
La position flottante s'obtient à l'aide de la manette de commande 1.

Le passage du «contrôle de position» en «contrôle d'effort» et vice-versa ne doit se faire que lorsque l'outil est abaissé sur le sol (manette 1 poussé entièrement vers l'avant en position «descente»).



Les 4 fonctions de régulation (StarCab)

- Contrôle d'effort
- Contrôle de position
- Réglage mixte
- Position flottante



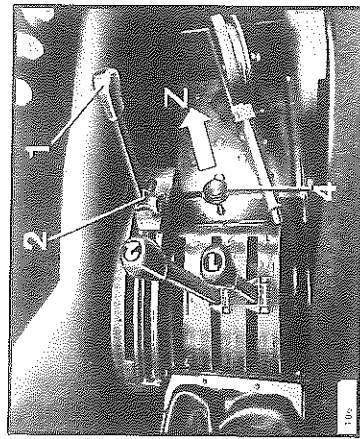
Contrôle d'effort
(version sans cabine/
version VarioCab)

Manette de sélection 4 entièrement vers l'arrière en position encrantée Z = contrôle d'effort.

Laissez l'outil s'enfoncer dans le sol; réglez la profondeur de terrage désirée à l'aide de la manette 1 et la fixer au moyen de la butée 2, de façon à retrouver le réglage après tout déterrage de l'outil.

L'outil est porté par le Trois Points. La correction de la profondeur de terrage s'effectue automatiquement, en fonction de la résistance du sol. Même sur un terrain accidenté, on conserve ainsi une profondeur de terrage uniforme, à condition que la structure du sol ne soit pas trop irrégulière.

Si c'est le cas, il est possible éventuellement de procéder à un réajustage manuel, en écartant latéralement la manette 1 et en la faisant passer au-delà de la butée 2.



Contrôle d'effort
(StarCab)

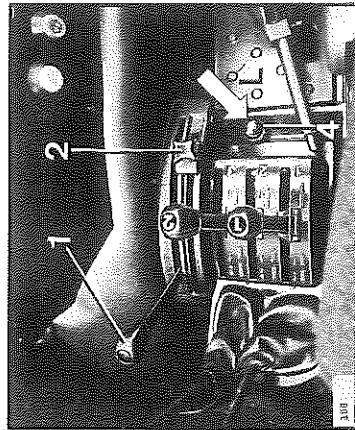
Manette de sélection 4 entièrement vers le haut en position Z = contrôle d'effort.

A l'aide de la manette 1, réglez la profondeur de terrage désirée, et fixez la manette au moyen de la butée réglable 2.

L'outil aratoire est porté par le Trois Points et est maintenu par le circuit hydraulique à la hauteur déterminée par la manette. Sur terrain accidenté, l'outil suivra les mouvements de ballotement du tracteur.

Contrôle de position
(version sans cabine/
version VarioCab)

Manette de sélection 4 entièrement vers l'avant en position encrantée L = contrôle de position.

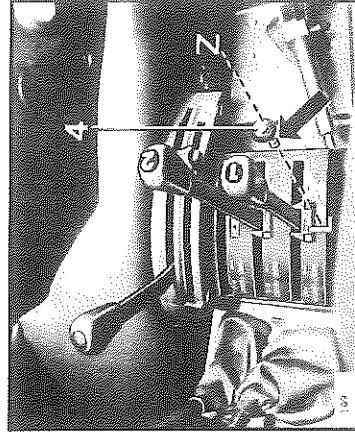


Contrôle de position (StarCab)

Manette de sélection 4 entièrement vers le bas, en position «contrôle de position» = L.

A l'aide de la manette 1, réglez la profondeur de terrage désirée, et fixez la manette au moyen de la butée réglable 2.

L'outil aratoire est porté par le Trois Points et maintenu par le circuit hydraulique à la hauteur déterminée par la manette. Sur terrain accidenté, l'outil suivra les mouvements de ballotement du tracteur.



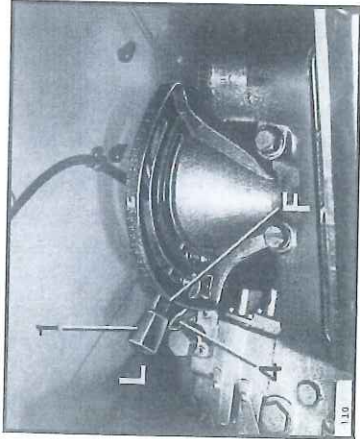
Réglage mixte (uniquement pour StarCab)

Le réglage mixte est enclenché à l'aide de la manette de sélection 4.

Le réglage mixte couvre la plage entre les deux positions extrêmes «contrôle d'effort» et «contrôle de position». Il permet d'obtenir un réglage optimal en fonction du sol et de l'outil. Il est utilisée par exemple lors d'une trop grande sensibilité de réaction d'une charrue portée.

Marche à suivre:
Commencez le travail en «contrôle d'effort» (manette de sélection vers le haut). S'il s'avère nécessaire de readapter le réglage en fonction du sol et de l'outil, poussez la manette de sélection vers le bas («contrôle de position») jusqu'à obtention du réglage optimal.

Trois bagues de repérage sur la tige de la manette permettent de retrouver aisément une position déjà utilisée.



**Position flottante
(version sans cabine/
version VarioCab)**

Manette de commande 1 vers l'avant en position «descende» = position flottante (F).
Manette de sélection 4 vers l'avant en position encrantée L = contrôle de position.

En position flottante, il n'y a aucune correction hydraulique. Les bras inférieurs de l'attelage trois points peuvent être déplacés librement vers le haut ou le bas.

La position flottante convient pour tous les outils dotés de roues ou de skis permettant leur déplacement dur le terrain. L'outil aratoire suivra les mouvements du terrain, indépendamment du tracteur.

**Position flottante
(StarCab)**

Manette de commande 1 vers l'avant «descende» = position flottante (F).
Manette de sélection 4 vers le bas en position contrôle de position = L.

**Position transport
(version sans cabine/
version VarioCab)**



Manette de sélection en position contrôle de position = L.

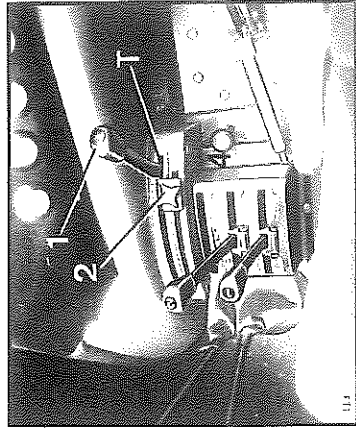
Manette de commande 1 entièrement vers l'arrière en position «Levée» = position transport (T).

L'outil est soulevé et peut être transporté.

Assurez la manette 1 à l'aide de la butée 2 contre toute manipulation involontaire.

Tant que le moteur tourne, tout abaissement de l'outil sera corrigé aussitôt.

Après chaque transport, descendez l'outil avant d'arrêter le moteur!



Position Transport

(StarCab)



Manette de sélection 4 en position L = contrôle de position!

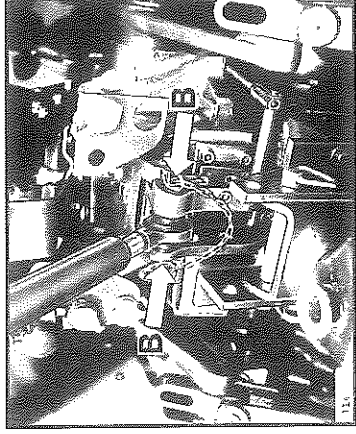
Manette de commande 1 entièrement vers l'arrière en position «levée» = position transport (T).

L'outil est soulevé et peut être transporté.

Assurez la manette 1 à l'aide de la butée 2 contre toute manipulation involontaire.

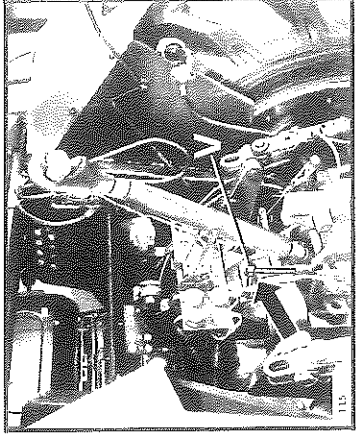
Tant que le moteur tourne, tout abaissement de l'outil sera corrigé aussitôt.

Après chaque transport, descendez l'outil avant d'arrêter le moteur!



Fixation du bras supérieur pour contrôle de position/ position flottante et transport DX 3.10-DX 3.50

Accrochez le bras supérieur dans l'alesage B de la chape oscillante, arrêtez-le.

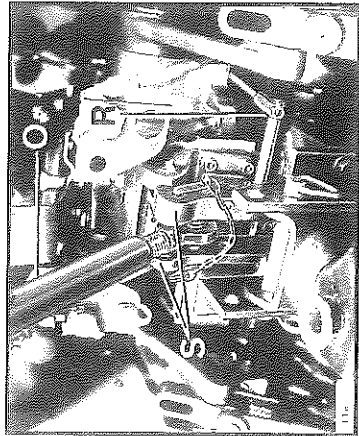


Verrouillage de la chape oscillante

DX 3.70/DX 3.90

V = tige de réglage, à visser jusqu'à ce que la chape oscillante s'applique contre le carter du relevage.

Les chocs résultant des irrégularités du terrain, ainsi que les oscillations importantes lors de l'utilisation de certains outils, par ex. roue rotative en position flottante, ne sont ainsi pas transmis à la chape oscillante.



En contrôle d'effort: réglage de la sensibilité du récepteur d'efforts

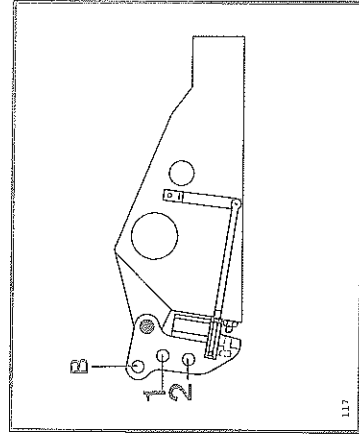
La fig. représente les DX 3.10-DX 3.50

Les impulsions alternatives de traction et de compression encaissées par

O = le bras supérieur sont transmises par
S = la chape oscillante du récepteur d'efforts

et de là par

R = la liaison mécanique au distributeur principal.



Sensibilité de réaction du bras supérieur

La fig. représente les DX 3.10-DX 3.50

L'adaptation de la sensibilité de réaction aux conditions de travail, s'effectue en accrochant le bras supérieur à la chape oscillante soit par l'alésage 1 ou par l'alésage 2.

1 = peu sensible

2 = sensible

Alésage 1: de préférence pour les outils lourds sur des sols légers à moyens ou

lorsque l'attelage ayant été fait en 2, la manette se trouve constamment dans la plage supérieure (valeur limite) pendant le travail.

Alésage 2: de préférence pour les sols lourds ou

lorsque la manette est au maximum de la position «descente» et que l'outil n'atteint pas la profondeur nécessaire.

Attention pour le contrôle d'effort: DX 3.10-3.50 - ne pas accrocher le bras supérieur dans l'alésage B! DX 3.70/3.90 - Veillez à ce que la tige de réglage V ne bloque pas le récepteur d'efforts.

