
Norme internationale



6725

INTERNATIONAL ORGANIZATION FOR STANDARDIZATION • МЕЖДУНАРОДНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ПО СТАНДАРТИЗАЦИИ • ORGANISATION INTERNATIONALE DE NORMALISATION

Véhicules routiers — Dimensions des cyclomoteurs et des motocycles à deux roues — Dénominations et définitions

Road vehicles — Dimensions of two-wheeled mopeds and motorcycles — Terms and definitions

Première édition — 1981-07-01

ITeH STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

[ISO 6725:1981](#)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981>



CDU 629.118.6 : 001.4

Réf. n° : ISO 6725-1981 (F)

Descripteurs : véhicule routier, motocycle, cyclomoteur, dimension, définition, représentation graphique, plan de référence.

Avant-propos

L'ISO (Organisation internationale de normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (comités membres de l'ISO). L'élaboration des Normes internationales est confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique correspondant. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO, participent également aux travaux.

Les projets de Normes internationales adoptés par les comités techniques sont soumis aux comités membres pour approbation, avant leur acceptation comme Normes internationales par le Conseil de l'ISO.

La Norme internationale ISO 6725 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 22, *Véhicules routiers*, et a été soumise aux comités membres en juin 1979.

Les comités membres des pays suivants l'ont approuvée :

Afrique du Sud, Rép. d'	Espagne	Roumanie
Allemagne, R.F.	France	Royaume-Uni
Autriche	Inde	Suisse
Belgique	Italie	Tchécoslovaquie
Brésil	Jamahiriya arabe libyenne	URSS
Chili	Japon	USA
Corée, Rép. dém. p. de	Pays-Bas	
Corée, Rép. de	Pologne	

[ISO 6725:1981](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a116/iso-6725-1981)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a116/iso-6725-1981>

Aucun comité membre ne l'a désapprouvée.

Sommaire

	Page
1 Objet	1
2 Domaine d'application	1
3 Références	1
4 Plans de référence et considérations générales	1
5 Plan longitudinal médian (plan Y)	1
6 Dénominations et définitions	3
6.1 Longueur	3
6.2 Largeur	3
ISO 6725:1981	
6.3 Hauteur	3
6.4 Empattement	4
6.5 Porte-à-faux avant	4
6.6 Porte-à-faux arrière	4
6.7 Garde au sol	5
6.8 Angle de rampe	5
6.9 Angle de surplomb avant	5
6.10 Angle de surplomb arrière	6
6.11 Chasse	6
6.12 Angle de chasse	6
6.13 Débattement résiduel de la roue	7
6.14 Diamètre de braquage	7
6.15 Diamètres d'encombrement en virage	8
6.16 Angle d'inclinaison	8

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.itech.ai)

<https://standards.itech.ai/catalog/standards/sist/ca1956e0-fbec-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981>

Page blanche

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 6725:1981

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981>

Véhicules routiers — Dimensions des cyclomoteurs et des motocycles à deux roues — Dénominations et définitions

1 Objet

La présente Norme internationale définit les termes intéressant les dimensions des cyclomoteurs et des motocycles à deux roues.

Elle ne traite pas des méthodes de mesurage, des unités employées pour exprimer les résultats, ni de la précision à obtenir, ou de l'ordre de grandeur des dimensions définies.

2 Domaine d'application

Les dispositions de la présente Norme internationale sont applicables aux cyclomoteurs et aux motocycles tels que définis dans l'ISO 3833 à l'exclusion des véhicules à trois roues.

La présente Norme internationale ne concerne pas les véhicules routiers conduits par un piéton ou utilisés pour le transport de marchandises à l'exclusion de personnes.

3 Références

ISO 3833, *Véhicules routiers — Types — Dénominations et définitions*.

ISO 6726, *Véhicules routiers — Cyclomoteurs et motocycles à deux roues — Poids — Vocabulaire*.

4 Plans de référence et considérations générales

Les plans de référence constituent un système tridimensionnel orthogonal, X , Y , Z (voir figures 1 et 2).

On désigne

par Z , le plan horizontal,

par Y , le plan vertical,

par X , le plan perpendiculaire à Y et Z .

Sauf indications contraires, concernant un ou plusieurs des points mentionnés ci-après, il est entendu que

- le plan d'appui du véhicule est horizontal (Z). Les longueurs et les largeurs sont mesurées suivant des horizontales, les hauteurs suivant des verticales;
- le poids total du véhicule est le poids en ordre de marche (voir ISO 6726), la charge étant répartie selon les instructions du constructeur;
- les pneus sont gonflés à la pression correspondant au poids total maximal constructeur (voir ISO 6726);
- le véhicule est immobile et vertical; les roues occupent la position qui correspond au déplacement en ligne droite;
- le véhicule est neuf, sortant de fabrication, normalement équipé;
- toutes les roues du véhicule reposent sur le plan d'appui;
- l'expression «plan médian de la roue» désigne le plan équidistant des rebords intérieurs de la jante;
- l'expression «centre de la roue» désigne le point d'intersection du plan médian de la roue et de l'axe de rotation de la roue.

5 Plan longitudinal médian (plan Y)

Plan vertical Y , confondu avec le plan médian de la roue arrière du véhicule (voir figures 1 et 2).

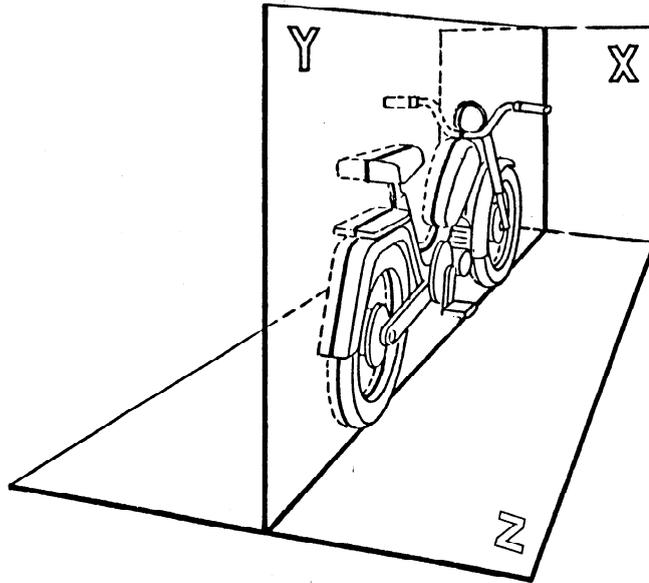


Figure 1 — Représentation d'un cyclomoteur dans le système tridimensionnel X, Y, Z

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

NOTE — Cette figure représente le cas particulier où le plan médian de la roue arrière est confondu avec le plan Y .

[ISO 6725:1981](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981>

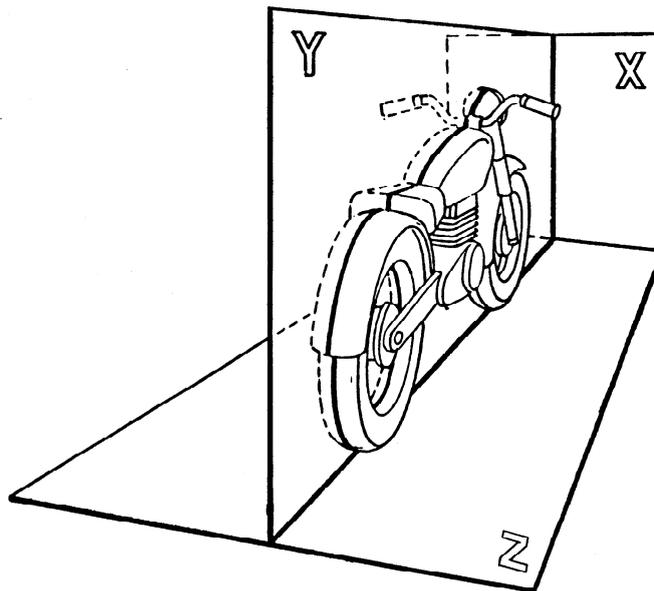
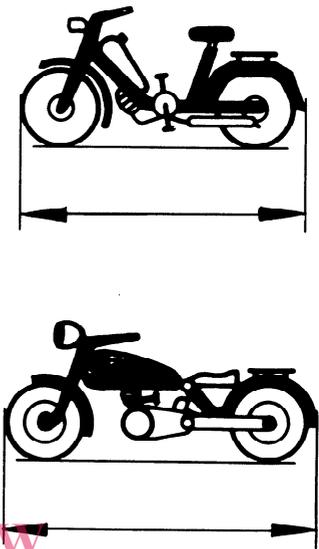
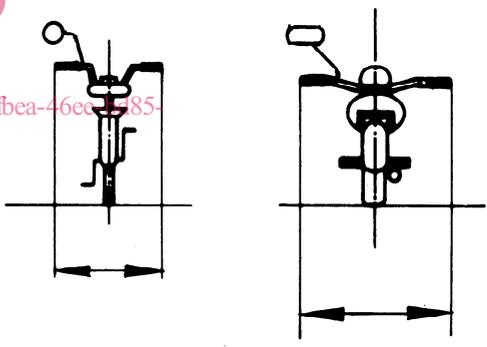
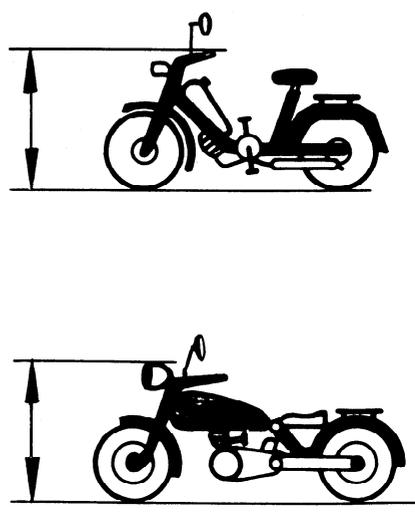
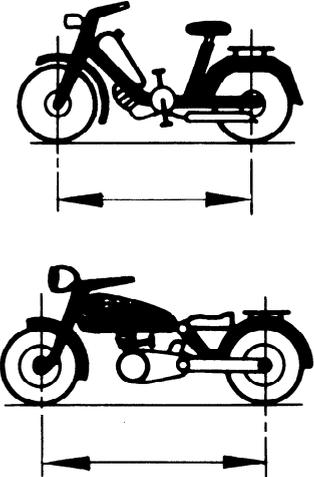
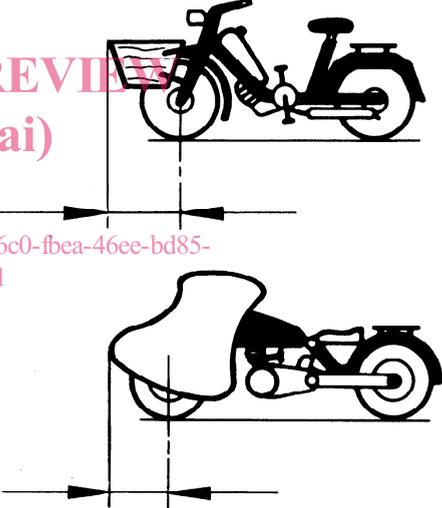
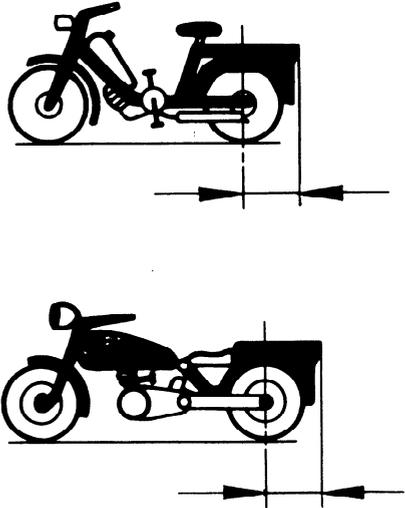


Figure 2 — Représentation d'un motocycle dans le système tridimensionnel X, Y, Z

NOTE — Cette figure représente le cas particulier où le plan médian de la roue arrière est confondu avec le plan Y .

6 Dénominations et définitions

N°	Dénomination	Définition	Illustration
6.1	Longueur	<p>Distance entre deux plans verticaux perpendiculaires au plan longitudinal médian et touchant le véhicule respectivement à l'avant et à l'arrière.</p> <p>NOTE — Tous éléments du véhicule et, en particulier, tous organes en saillie à l'avant ou à l'arrière, (gardeboue, etc.) sont compris entre ces deux plans.</p>	
6.2	Largeur	<p>Distance entre deux plans parallèles au plan longitudinal médian et touchant le véhicule de part et d'autre de ce plan.</p> <p>NOTE — Tous éléments du véhicule et, en particulier, tous organes fixes faisant saillie latéralement, sont compris entre ces deux plans, à l'exception du rétroviseur.</p>	
6.3	Hauteur	<p>Distance entre le plan d'appui et un plan horizontal touchant à la partie supérieure du véhicule.</p> <p>NOTE — Tous éléments fixes du véhicule sont compris entre ces deux plans, à l'exception du rétroviseur.</p>	

N°	Dénomination	Définition	Illustration
6.4	Empattement	Distance entre les perpendiculaires abaissées des centres des roues sur le plan d'appui.	
6.5	Porte-à-faux avant	Distance entre le plan vertical transversal X passant par le centre de la roue avant et le point du véhicule situé le plus à l'avant, compte tenu de tous les éléments liés rigidement au véhicule.	
6.6	Porte-à-faux arrière	Distance entre le plan vertical transversal X passant par le centre de la roue arrière et le point du véhicule situé le plus à l'arrière, compte tenu de la plaque d'immatriculation ou de la partie destinée à celle-ci et de tous les éléments liés rigidement au véhicule.	

ITC STANDARD PREVIEW
 (standards.iteh.ai)
 ISO 6725:1981
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/ca1956c0-fbea-46ee-bd85-36270847a00c/iso-6725-1981>

N°	Dénomination	Définition	Illustration
6.7	Garde au sol	<p>Distance entre le plan d'appui et le point le plus bas du véhicule, situé à l'intérieur de l'empattement, à l'exception des roues avant et arrière.</p> <p>Lorsque le cyclomoteur est muni de pédales, la mesure peut aussi être faite, la pédale étant dans sa position la plus basse en condition d'utilisation. Dans cette condition, la garde au sol est la distance entre la surface inférieure de la pédale et le plan d'appui (voir figure centrale).</p> <p>NOTE — La partie la plus basse des garde-boue n'est pas prise en considération dans la mesure de la garde au sol.</p>	
6.8	Angle de rampe	<p>Angle aigu minimal entre deux plans perpendiculaires au plan longitudinal médian, tangents respectivement au pneu de la roue avant et au pneu de la roue arrière, et dont l'intersection touche la partie inférieure du véhicule en dehors de ces roues. Cet angle définit la rampe la plus grande sur laquelle le véhicule peut passer, sans tenir compte de la position des pédales dans le cas de cyclomoteurs à pédales.</p>	
6.9	Angle de surplomb avant	<p>Angle maximal entre le plan d'appui et le plan tangent au pneu de la roue avant et perpendiculaire au plan longitudinal médian, tel qu'aucune partie du véhicule et aucune partie rigide, fixée à celui-ci, ne soient situées en-dessous de ce plan.</p>	

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)