

---

# Norme internationale



# 6747

---

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

---

## Engins de terrassement — Tracteurs — Terminologie

*Earth-moving machinery — Tractors — Terminology*

Première édition — 1982-02-01

---

CDU 621.878/.879 : 001.4

Réf. n° : ISO 6747-1982 (F)

Descripteurs : matériel de terrassement, tracteur, définition, nomenclature, accessoire, dimension.

Prix basé sur 17 pages

## 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 6747 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 127, *Engins de terrassement*, et a été soumise aux comités membres en février 1980.

Les comités membres des pays suivants l'ont approuvée :

Afrique du Sud, Rép. d'	Égypte, Rép. arabe d'	Roumanie
Allemagne, R. F.	Finlande	Royaume-Uni
Australie	France	Suède
Autriche	Japon	Tchécoslovaquie
Belgique	Pakistan	URSS
Bulgarie	Pologne	USA

Aucun comité membre ne l'a désapprouvée.

## Sommaire

	Page
1 Objet.....	1
2 Domaine d'application.....	1
3 Références.....	1
4 Définitions.....	1
5 Modèle de base.....	1
5.1 Type de tracteur.....	1
5.2 Dimensions.....	3
5.3 Masses.....	4
6 Équipements.....	5
6.1 Définitions.....	5
6.2 Dimensions.....	8
6.3 Nomenclature.....	11
7 Terminologie des performances.....	16
8 Spécifications concernant les documents commerciaux (Unités SI) (exemples).....	16

**iTeh STANDARD PREVIEW**  
**(standards.iteh.ai)**

ISO 6747:1982

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/e6a2a47b-23e0-48b0-b677-0d8d3be5d798/iso-6747-1982>

# Engins de terrassement — Tracteurs — Terminologie

## 1 Objet

La présente Norme internationale établit la terminologie et les spécifications concernant les documents commerciaux pour les tracteurs à chenilles automoteurs, les tracteurs sur roues et leurs équipements.

## 2 Domaine d'application

La présente Norme internationale s'applique aux tracteurs pour engins de terrassement tels que définis dans l'ISO 6165.

## 3 Références

ISO 3450, *Engins de terrassement — Critères de performance minimale des systèmes de freinage.*

ISO 6165, *Engins de terrassement — Types de base — Vocabulaire.*

ISO 6746/1, *Engins de terrassement — Définitions des dimensions et symboles — Partie 1 : Machine de base.*

ISO 6746/2, *Engins de terrassement — Définitions des dimensions et symboles — Partie 2 : Équipements.*

## 4 Définitions

**4.1 tracteur** : Engin sur chenilles automoteur ou sur roues, utilisé pour exercer une force de poussée ou de traction par l'intermédiaire d'un système d'attache ou barre d'attelage.

**4.2 engin de base** : Tracteur, sans équipement, comme décrit par les spécifications du constructeur. L'engin est fourni avec les éléments nécessaires pour fixer l'équipement tel qu'indiqué au chapitre 6.

## 5 Modèle de base

### 5.1 Type de tracteur

#### 5.1.1 Châssis porteur

5.1.1.1 Tracteur à chenilles (voir figure 1).

5.1.1.2 Tracteur à roues (voir figures 2 à 5).

#### 5.1.2 Emplacement du moteur

5.1.2.1 Moteur avant (voir figures 1 et 3).

5.1.2.2 Moteur arrière (voir figures 2, 4 et 5).

#### 5.1.3 Nombre d'essieux moteurs (roues motrices)

5.1.3.1 Essieux arrière moteurs (roues arrière motrices) (voir figure 3).

5.1.3.2 Deux essieux moteurs (toutes les roues motrices) (voir figures 2, 4 et 5).

#### 5.1.4 Système de direction

5.1.4.1 Direction agissant sur les roues avant (voir figure 3).

5.1.4.2 Direction agissant sur les roues arrière (voir figure 2).

5.1.4.3 Direction articulée (voir figures 4 et 5).

5.1.4.4 Direction par dérapage des chenilles.

#### 5.1.5 Position de l'opérateur (concerne les machines articulées)

5.1.5.1 Conduite avant (voir figure 4).

5.1.5.2 Conduite arrière (voir figure 5).

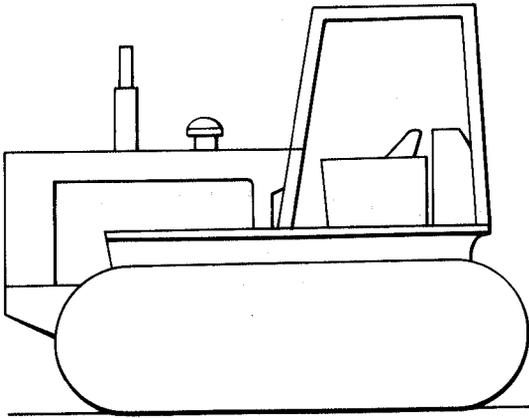


Figure 1 — Tracteur sur chenilles

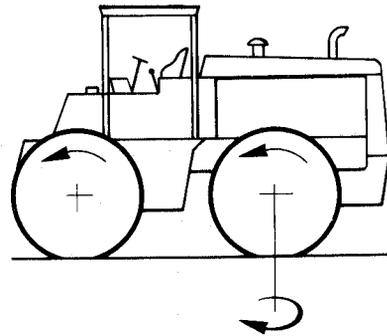


Figure 2 — Tracteur sur roues — Quatre roues, roues directrices arrière, quatre roues motrices

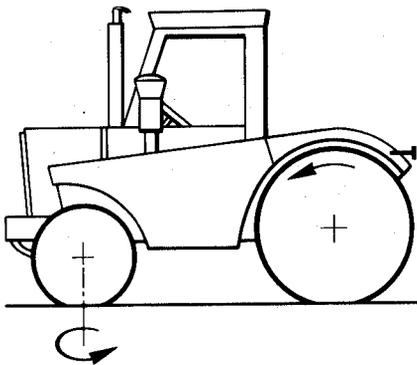


Figure 3 — Tracteur sur roues — Quatre roues, roues directrices avant, traction arrière

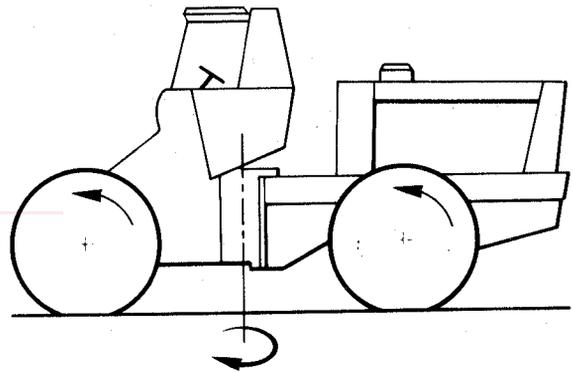


Figure 4 — Tracteur sur roues — Quatre roues, direction articulée, quatre roues motrices, conduite avant

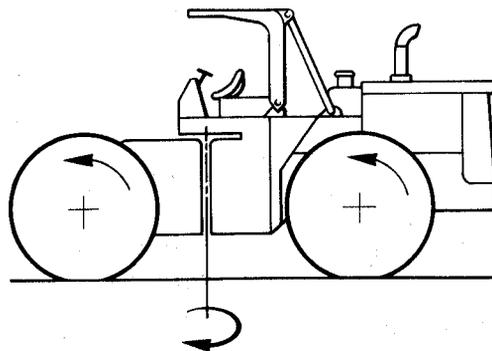


Figure 5 — Tracteur sur roues — Quatre roues, direction articulée, quatre roues motrices, conduite arrière

5.2 Dimensions (voir figures 6 et 7)

Pour la définition des dimensions, voir ISO 6746/1.

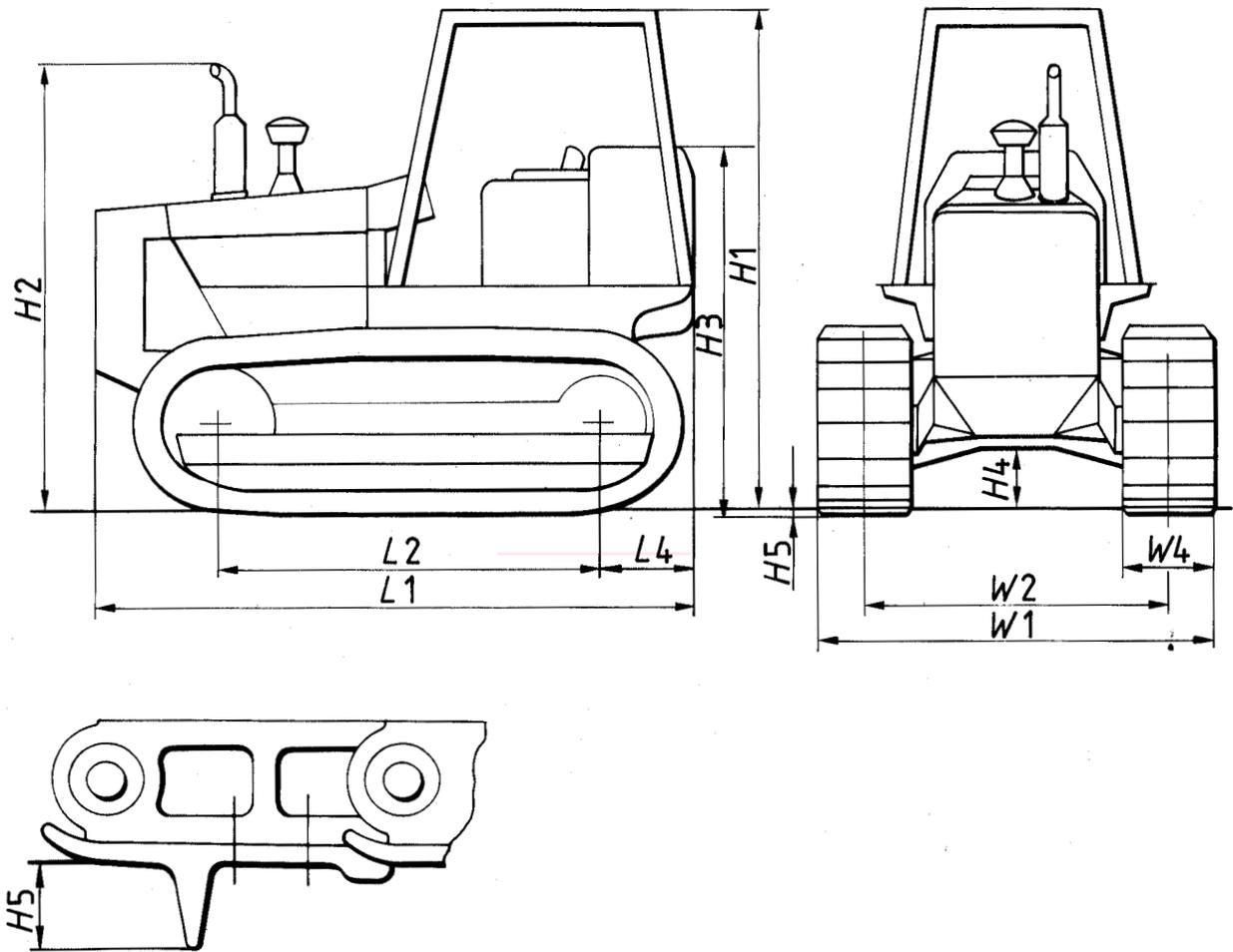


Figure 6 — Dimensions de l'engin de base (tracteur sur chenilles)

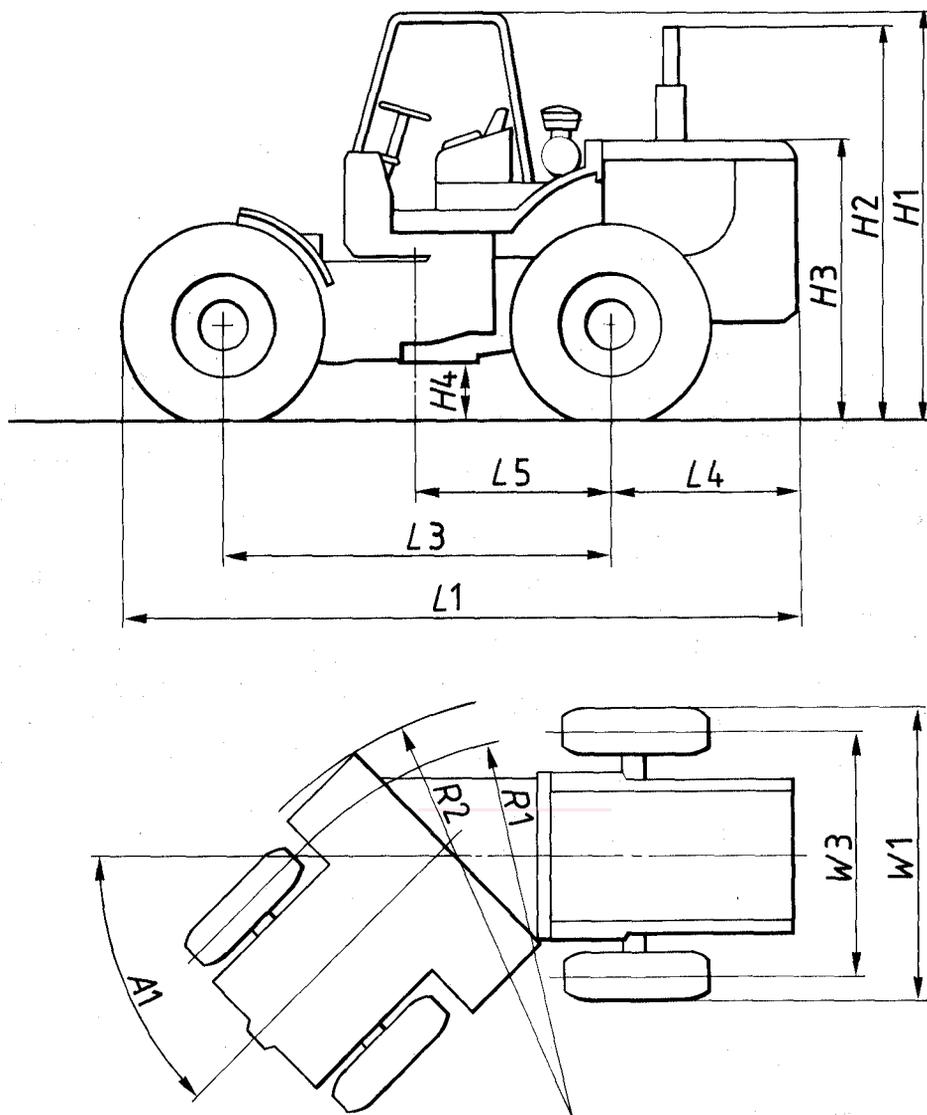


Figure 7 – Dimensions de l'engin de base (tracteur sur roues)

### 5.3 Masses

**5.3.1 masse de fonctionnement :** Masse de l'engin de base muni de tous les équipements normaux, du conducteur (75 kg), du réservoir d'essence plein et des systèmes de lubrification et de refroidissement pleins.

**5.3.2 masse à l'expédition :** Masse de l'engin sans le conducteur, avec les systèmes de lubrification et de refroidisse-

ment pleins, 10 % de la capacité du réservoir de carburant et avec ou sans équipements, cabine, toit, ROPS<sup>1)</sup> ou FOPS<sup>2)</sup>, suivant indication.

**5.3.3 masse de la cabine, du toit, du ROPS ou du FOPS :** Masse de la cabine, du toit, ou du ROPS ou du FOPS avec tous les composants et systèmes de montage nécessaires à leur fixation à l'engin de base.

1) ROPS – Structure de protection au retournement.

2) FOPS – Structure de protection contre les chutes d'objets.

## 6 Équipements

### 6.1 Définitions

**6.1.1 équipement lame** (voir figures 8 et 9) : Comprend une lame avant, avec son cadre, et des moyens de commande du positionnement de la lame.

**6.1.1.1 boteur (lame droite)** : La lame est maintenue en une position où le bord d'attaque est parallèle au plan "X".

**6.1.1.2 boteur biais** : La position de la lame peut être changée de façon que le bord d'attaque soit incliné par rapport au plan "X".

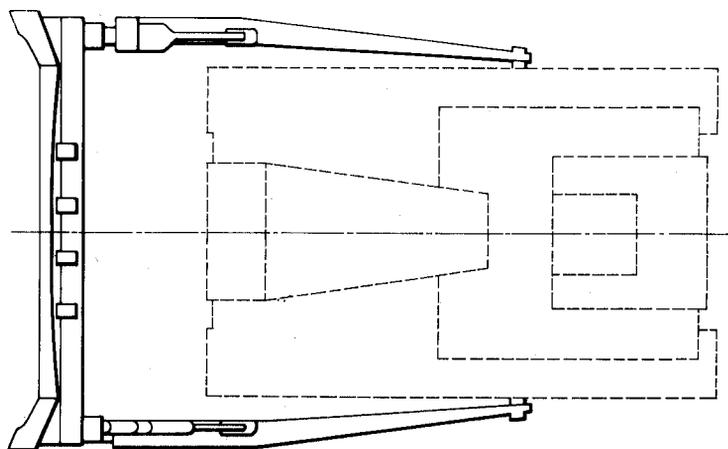


Figure 8 – Boteur sur chenilles (lame droite)

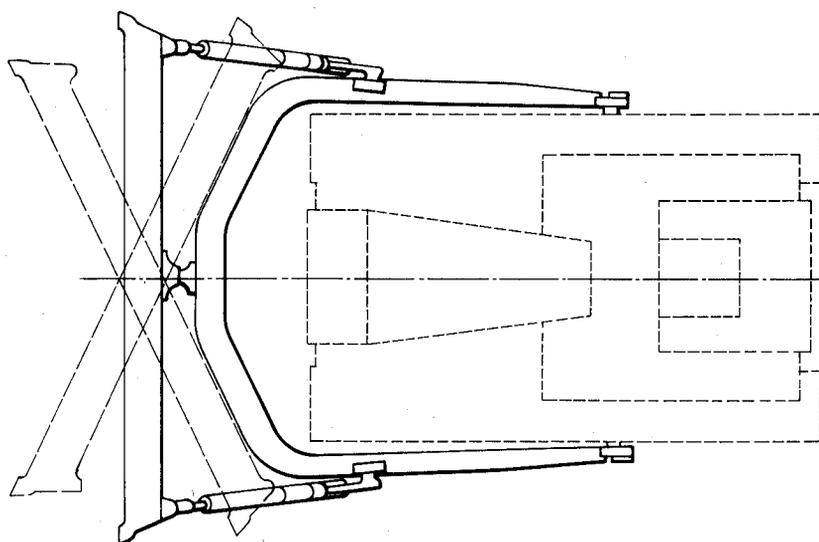


Figure 9 – Boteur biais sur chenilles

6.1.1.3 La lame de chacun des types d'équipement spécifiés en 6.1.1.1 et 6.1.1.2 peut avoir :

- un mouvement de variation de l'inclinaison de la lame (voir figure 10) : La position de la lame peut être changée de façon que le bord d'attaque soit incliné par rapport au plan «Z»;
- un mouvement de variation de l'angle d'attaque (voir figure 11) : Mouvement de la lame lors duquel la partie supérieure de la lame peut être changée dans son inclinaison, par pivotement autour d'une ligne parallèle au bord d'attaque.

En ce qui concerne le fonctionnement de la lame, il existe :

- une commande par câble, lorsque le fonctionnement est assuré par un système mécanique;
- une commande hydraulique, lorsque le fonctionnement est assuré par un système hydraulique.

6.1.2 **défonceuse** (voir figures 12, 13 et 14) : Cadre relié à la partie arrière de l'engin de base au moyen d'une console. Il est équipé d'une ou de plusieurs dents.

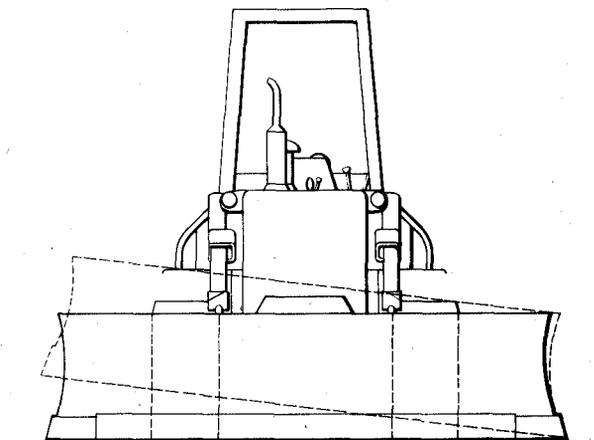


Figure 10 — Variation de l'inclinaison

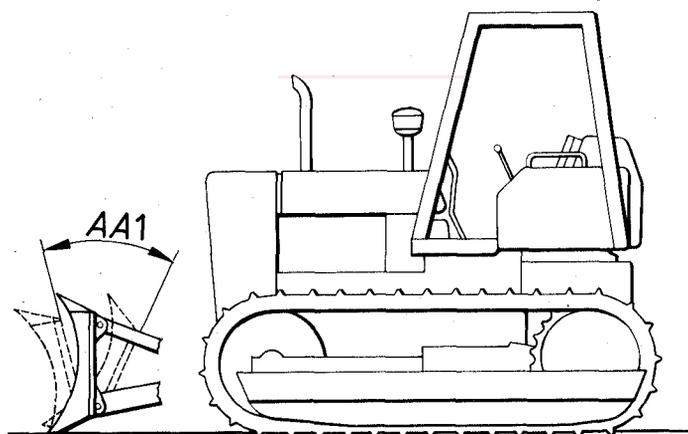


Figure 11 — Variation de l'angle d'attaque

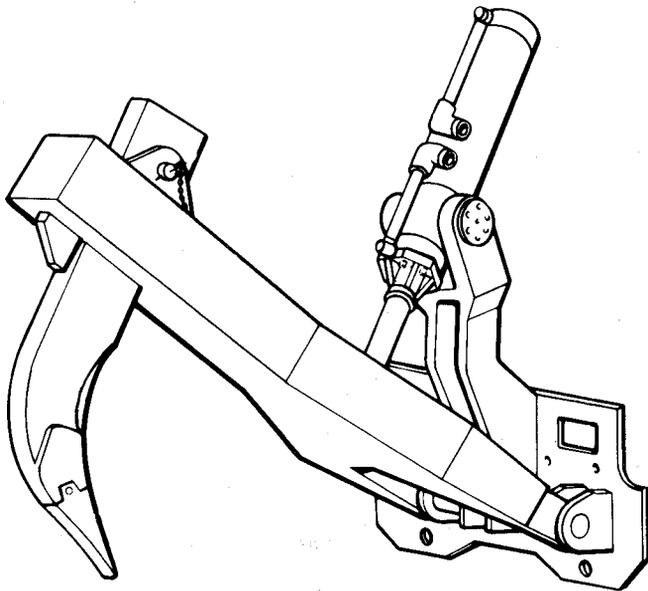


Figure 12 — Défonceuse — Type charnière

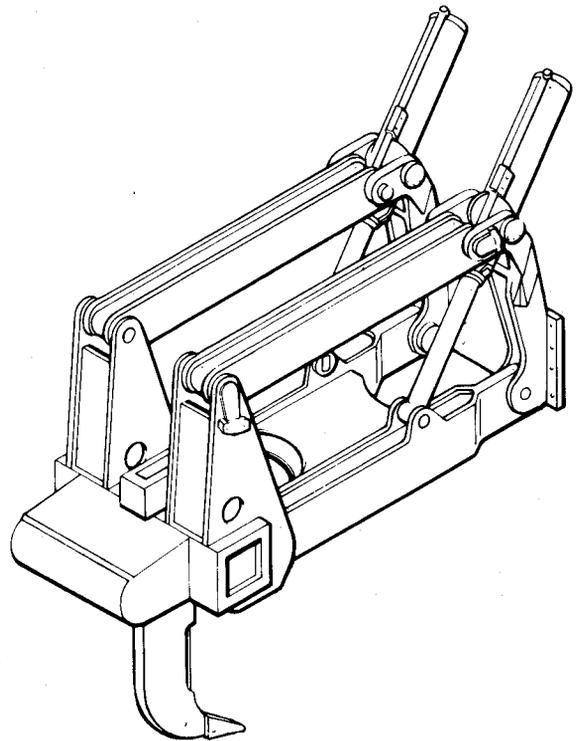


Figure 14 — Défonceuse — Type parallélogramme

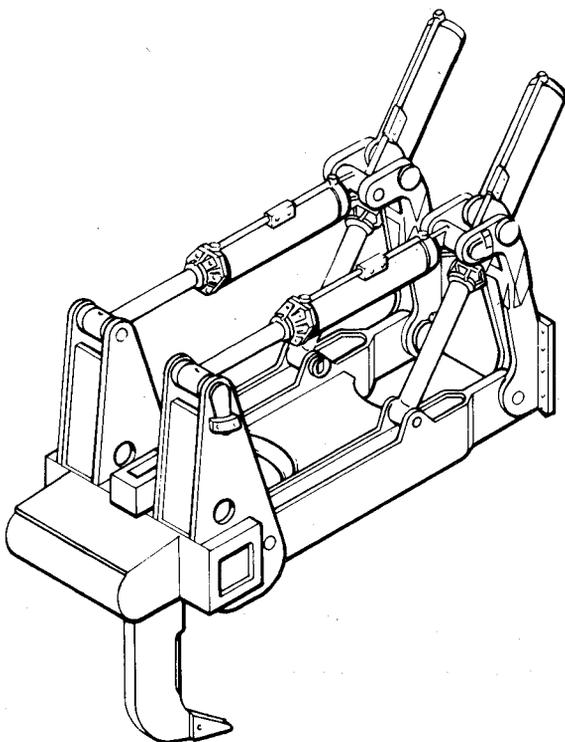


Figure 13 — Défonceuse — Type variable

Il existe trois sortes de défonceuses :

**6.1.2.1 type charnière** : L'angle de creusement de la pointe de la dent au sol varie suivant le changement de profondeur.

**6.1.2.2 type parallélogramme** : L'angle de creusement de la pointe de la dent au sol reste constant sans tenir compte des variations de profondeur.

**6.1.2.3 type variable** : L'angle de creusement de la pointe de la dent au sol peut réaliser un compromis entre les conditions spécifiées en 6.1.2.1 et 6.1.2.2.

**6.1.3 équipement treuil** : Cadre équipé d'un tambour et relié à la partie arrière de l'engin de base.

Suivant le fonctionnement du treuil, on peut avoir :

- a) une conduite directe, lorsque la manœuvre est effectuée par embrayage manuel et des freins;
- b) une énergie contrôlée lorsque la manœuvre est assurée par des embrayages électriques et des freins.

**6.1.4 barre d'attelage orientable** : Cadre équipé d'une barre sélectrice à articulation et d'une barre d'attelage, reliées à la partie arrière de l'engin de base.