Norme internationale ISO 6967

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

Aéronefs — Chargeur de conteneurs et palettes au pont principal d'aéronefs gros porteurs — Caractéristiques fonctionnelles

Aircraft — Wide body aircraft main deck container/pallet loader — Functional requirements

Première édition — 1983-11-01

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 6967:1983
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f7efa511-b74a-4e0c-928c-c68b34e64a6b/iso-6967-1983

CDU 621.869.3 : 621.869.88 : 629.7 **Réf. nº : ISO 6967-1983 (F)**

Descripteurs : aéronef, transport de marchandises, matériel de manutention, palettiseur, plate-forme, caractéristique de fonctionnement, dimension.

Prix basé sur 3 pages

ISO 6967-1983 (F)

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 6967 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 20, *Aéronautique et espace*, et a été soumise aux comités membres en mai 1981.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Les comités membres des pays suivants l'ont approuvée :

ISO 6967:1983
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f7efa511-b74a-4e0c-928c-c68b34e64a6b/iso-6967-1983

Afrique du Sud, Rép. d'	Corée, Rép. de	Pays-Bas
Allemagne, R.F.	Égypte, Rép. arabe d'	Roumanie
Australie	Espagne	Royaume-Uni
Autriche	France	Suède
Belgique	Irlande	Tchécoslovaquie
Brésil	Italie	URSS
Chine	Japon	USA

Aucun comité membre ne l'a désapprouvée.

© **Organisation internationale de normalisation, 1983** ●

Imprimé en Suisse

Aéronefs — Chargeur de conteneurs et palettes au pont principal d'aéronefs gros porteurs — Caractéristiques fonctionnelles

0 Introduction

Les utilisateurs du présent document sont informés que des droits de propriété s'appliquent à des dispositifs conformes à la recommandation de la note du paragraphe 3.7. Le détenteur du brevet a accepté de négocier des licences en des termes et à des conditions indiqués dans une déclaration qui peut être demandée au Secrétariat central de l'ISO.

La présente Norme internationale doit être lue conjointement avec l'ISO 4116, *Caractéristiques de l'équipement au sol en vue d'assurer sa compatibilité avec les unités de charge d'aéronefs.*

1 Objet et domaine d'application

La présente Norme internationale spécifie les caractéristiques fonctionnelles que doit présenter un chargeur automoteur capable de lever des palettes et des conteneurs de dimensions de base et de poids maximaux suivants :

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Longueur mm (in)	Largeur mm (in)	Poids brut maximal kg (lb)
3 175 (125)	2 438 (96)	6 804 (15 000)
3 175 (125)	2 235 (88)	6 033 (13 300)
2 991 (117,75)	2 438 (96)	5 670 (12 500)
6 058 (238,5)	2 438 (96)	11 340 (25 000)

ISO 6967:1983
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f7efa511-b74a-4e0c-928c-c88634e64a6b/iso-6967-1983

NOTE — Le terme «poids» a été retenu au lieu du terme technique correct «masse» pour s'en tenir aux usages courants du commerce.

2 Structure et dimensions hors tout

2.1 Le chargeur doit regrouper, sur un châssis adéquat, deux plates-formes :

a) une plate-forme avant qu'on amène à la hauteur de la porte correspondante de l'aéronef et qui demeure en cette position pendant toute l'opération de chargement ou de déchargement;

b) une plate-forme principale à niveau variable entre 483 mm (19,0 in) et 5 540 mm (218 in).

2.2 La hauteur hors tout du chargeur ne doit pas dépasser 3 600 mm (142 in) pendant les déplacements. La hauteur du plan de roulement de la plate-forme avant en position basse ne doit pas dépasser 2 413 mm (95 in) au-dessus du sol.

2.3 Les dimensions hors tout du matériel doivent être tenues au minimum.

2.4 Le chargeur doit pouvoir porter simultanément, à leur poids brut maximal, deux conteneurs ou palettes de 2 438 × 3 175 mm (96 × 125 in) sur la plate-forme principale et un conteneur ou une palette de 2 438 × 3 175 mm (96 × 125 in) sur la plate-forme avant.

2.5 Une garde au sol suffisante doit être ménagée sous chaque partie du chargeur pour qu'il puisse franchir une rupture de pente de 5°.

3 Dessin des plates-formes, rails de guidage et butées

3.1 La plate-forme avant doit être assez longue pour accepter une palette de 2 438 × 3 175 mm (96 × 125 in) en long.

3.2 La plate-forme principale doit être assez longue pour accepter deux palettes de 2 438 × 3 175 mm (96 × 125 in) l'une derrière l'autre, en long.

3.3 Les deux plates-formes doivent être assez larges pour accepter chacune une palette avec sa dimension 3 175 mm (125 in) en travers.

3.4 La surface des deux plates-formes doit permettre un déplacement longitudinal et latéral des unités de charge.

3.5 Le chargeur doit être conçu pour un chargement mécanisé latéral et longitudinal des unités de charge :

a) sur la plate-forme avant, le mouvement longitudinal doit être assuré par un système moteur;

b) sur la plate-forme principale, les deux mouvements longitudinal et latéral doivent être assurés par un système moteur. Le système moteur de la plate-forme principale doit être divisé en deux sections, chacune pouvant porter une unité de charge de 3 175 × 2 438 mm (125 × 96 in). Ces deux sections doivent pouvoir être commandées individuellement ou séparément.

3.6 Le système moteur doit pouvoir transporter les unités de charge à une vitesse d'environ 0,3 m/s (60 ft/min). Un réglage à une vitesse inférieure doit être possible.

3.7 La plate-forme avant doit pouvoir s'adapter aux variations d'assiette de l'aéronef avec la précision suivante :

a) tangage et roulis : un demi-degré (étendue max. ± 2°);

b) hauteur : 6,4 mm (0,25 in).

NOTE — Il est recommandé que la plate-forme avant puisse être attachée à l'aéronef de manière à compenser les mouvements de celui-ci.

3.8 La plate-forme avant doit être conçue de manière à ne pas gêner l'ouverture et la fermeture de la porte de l'aéronef.

3.9 Des rails de guidage amovibles, d'écartement fixe sur la plate-forme principale et réglable sur la plate-forme avant aux largeurs suivantes de conteneurs ou de palettes :

a) 2 438 mm (96 in),

b) 3 175 mm (125 in),

doivent être installés comme suit :

— sur la plate-forme avant, le long des deux côtés de celle-ci, pour guider exactement les unités de charge vers l'intérieur de l'aéronef; ces rails doivent être d'écartement réglable pour s'adapter aux guides correspondants placés à l'intérieur de la soute;

— sur la plate-forme principale, sur les deux côtés de celle-ci, avec un écartement de 3 175 mm (125 in). Les rails de guidage se composent de deux sections, adjacentes aux sections motrices de la plate-forme et manœuvrables séparément. Les quatre sections doivent sortir automatiquement lorsque la plate-forme principale commence à monter et demeure en position haute, mais leur rentrée doit pouvoir être commandée par l'opérateur lorsque la plate-forme s'abaisse et atteint la hauteur au sol de 1,52 m (60 in).

3.10 Des butées doivent être prévues, comme suit :

a) Sur la plate-forme avant :

Ces butées, automatiques, doivent se situer à l'extrémité adjacente à la plate-forme principale. Elles doivent sortir au moment où la plate-forme principale commence à descendre et rentrer lorsque la plate-forme principale arrive, en montant, au niveau de la plate-forme avant. Le fonctionnement de la plate-forme principale doit être interrompu si les butées ne sont pas sorties.

b) Sur la plate-forme principale :

Ces butées doivent se situer

1) aux deux extrémités avant et arrière;

2) à la ligne de démarcation entre les deux sections mobiles.

La butée adjacente à la plate-forme avant doit rentrer automatiquement lorsque la plate-forme principale arrive à la hauteur de la plate-forme avant.

La butée séparant les deux sections doit être commandée séparément par l'opérateur.

La butée arrière doit être surpassable, c'est-à-dire rentrer automatiquement lorsque l'unité de charge est transférée longitudinalement sur la plate-forme principale et ressortir automatiquement dès que l'unité de charge est passée.

Pour transférer les unités de charge dans le sens longitudinal hors de la plate-forme principale, il faut que l'opérateur commande l'effacement de la butée arrière. Cet effacement n'est toutefois possible que si la plate-forme principale est arrêtée à une distance du sol comprise entre 0,51 et 1,52 m (20 à 60 in).

3.11 Toutes les butées et les rails de guidage fixés doivent avoir une hauteur minimale de 102 mm (4 in). Les rails de guidage rétractables doivent avoir une hauteur d'au moins 51 mm (2 in).

4 Fonctionnement et chargement des plates-formes

4.1 La position du conteneur ou de la palette sur la plate-forme avant doit pouvoir être ajustée latéralement.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 6967:1983
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/45ee4ed7-3a7a-4a1e-9a9e-c68b34c64a6b/iso-6967-1983

4.2 Les systèmes élévateurs doivent pouvoir maintenir les deux plates-formes à leur hauteur maximale et à leur charge maximale de levage continu spécifiée, sans perte de hauteur appréciable, pendant 30 min, que le moteur tourne ou non.

4.3 Les mécanismes des systèmes élévateurs des plates-formes avant et principale doivent comporter un système de sécurité empêchant l'effondrement soudain en cas de défaillance du système.

4.4 Les mouvements de la charge en dehors et à l'intérieur de l'aéronef doivent être commandés par une seule personne (opérateur). Le chargeur doit pouvoir être mis en place et manœuvré par une seule personne. L'opérateur doit pouvoir ouvrir et fermer la porte de l'aéronef de la plate-forme avant.

4.5 Le temps mis par la plate-forme principale pour atteindre la hauteur maximale en partant de sa position basse et vice versa, soit un cycle complet, doit être inférieur à 60 s.

4.6 La plate-forme avant doit être accessible du sol à tout moment.

4.7 Il ne doit pas être possible de modifier la hauteur de l'une ou l'autre plate-forme lorsque les conteneurs ou les palettes sont à cheval sur les deux plates-formes.

5 Mobilité et stabilité

5.1 L'unité de charge doit pouvoir être conduite à une vitesse allant jusqu'à 16 km/h (10 mph) sur au moins 3 km (2 miles). Il n'est pas requis qu'elle puisse être déplacée en charge.

5.2 Une servodirection doit être prévue.

5.3 Le chargeur vide doit pouvoir commencer à rouler sur une pente de 5° par sa propre puissance.

5.4 Le rayon de virage hors tout doit être minimal pour permettre une mise en place facile du chargeur à côté de l'aéronef et permettre le déplacement sur les routes de service de l'aéroport.

5.5 Pour un accostage en toute sécurité à la porte de l'aéronef, une vitesse positive, lente et sans à coups, est exigée.

5.6 Des stabilisateurs motorisés doivent être installés pour donner la stabilité requise pendant les opérations de chargement et de déchargement. En cas de panne de moteur, le retrait manuel des stabilisateurs doit être possible.

5.7 En position haute, stabilisateurs sortis, l'unité complètement chargée doit rester stable à des vitesses du vent atteignant jusqu'à 129 km/h (80 mph). En position basse, la stabilité doit être assurée pour des vitesses de vent allant jusqu'à 193 km/h (120 mph).

5.8 Il ne doit pas être possible :

a) de mettre en marche le système de transfert et d'élever la plate-forme principale depuis sa position la plus basse, si les stabilisateurs ne sont pas sortis;

b) de mettre en marche le chargeur lorsque les stabilisateurs sont sortis;

c) aux stabilisateurs de s'effondrer en cas de défaillance du système.

6 Commandes

6.1 Toutes les commandes nécessaires au déplacement et à la mise en position du chargeur doivent se trouver au poste de conduite.

6.2 Une boîte de commande électrique à distance, de dimensions et poids minimaux, doit en outre être prévue pour permettre la commande des deux plates-formes et de la totalité des processus de chargement et de déchargement à partir de la plate-forme avant en position haute ou de la zone située près de la porte de l'aéronef.

6.3 Un éclairage abondant illuminant les plates-formes et les alentours immédiats est nécessaire pour les opérations de nuit.

6.4 Le groupe moteur doit être muni des avertisseurs sonores et indicateurs lumineux normaux.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 6967:1983
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f7efa511-b74a-4e0c-928c-c68b34e64a6b/iso-6967-1983