
**Matériel forestier — Débusqueuses à
roues — Termes, définitions et
spécifications commerciales**

*Machinery for forestry — Wheeled skidders — Terms, definitions and
commercial specifications*

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

[ISO 13861:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000)

[https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-
c180e2984a32/iso-13861-2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000)



PDF – Exonération de responsabilité

Le présent fichier PDF peut contenir des polices de caractères intégrées. Conformément aux conditions de licence d'Adobe, ce fichier peut être imprimé ou visualisé, mais ne doit pas être modifié à moins que l'ordinateur employé à cet effet ne bénéficie d'une licence autorisant l'utilisation de ces polices et que celles-ci y soient installées. Lors du téléchargement de ce fichier, les parties concernées acceptent de fait la responsabilité de ne pas enfreindre les conditions de licence d'Adobe. Le Secrétariat central de l'ISO décline toute responsabilité en la matière.

Adobe est une marque déposée d'Adobe Systems Incorporated.

Les détails relatifs aux produits logiciels utilisés pour la création du présent fichier PDF sont disponibles dans la rubrique General Info du fichier; les paramètres de création PDF ont été optimisés pour l'impression. Toutes les mesures ont été prises pour garantir l'exploitation de ce fichier par les comités membres de l'ISO. Dans le cas peu probable où surviendrait un problème d'utilisation, veuillez en informer le Secrétariat central à l'adresse donnée ci-dessous.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

[ISO 13861:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

© ISO 2000

Droits de reproduction réservés. Sauf prescription différente, aucune partie de cette publication ne peut être reproduite ni utilisée sous quelque forme que ce soit et par aucun procédé, électronique ou mécanique, y compris la photocopie et les microfilms, sans l'accord écrit de l'ISO à l'adresse ci-après ou du comité membre de l'ISO dans le pays du demandeur.

ISO copyright office
Case postale 56 • CH-1211 Geneva 20
Tel. + 41 22 749 01 11
Fax. + 41 22 734 10 79
E-mail copyright@iso.ch
Web www.iso.ch

Imprimé en Suisse

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 en général confiée aux comités techniques de l'ISO. Chaque comité membre intéressé par une étude a le droit de faire partie du comité technique créé à cet effet. Les organisations internationales, gouvernementales et non gouvernementales, en liaison avec l'ISO participent également aux travaux. L'ISO collabore étroitement avec la Commission électrotechnique internationale (CEI) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les Normes internationales sont rédigées conformément aux règles données dans les Directives ISO/CEI, Partie 3.

Les projets de Normes internationales adoptés par les comités techniques sont soumis aux comités membres pour vote. Leur publication comme Normes internationales requiert l'approbation de 75 % au moins des comités membres votants.

L'attention est appelée sur le fait que certains des éléments de la présente/du présent Norme internationale peuvent faire l'objet de droits de propriété intellectuelle ou de droits analogues. L'ISO ne saurait être tenue pour responsable de ne pas avoir identifié de tels droits de propriété et averti de leur existence.

La Norme internationale ISO 13861 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 23, *Tracteurs et matériels agricoles et forestiers*, sous-comité SC 15, *Matériel forestier*.

ITEH STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

[ISO 13861:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 13861:2000

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

Matériel forestier — Débusqueuses à roues — Termes, définitions et spécifications commerciales

1 Domaine d'application

La présente Norme internationale spécifie la terminologie et les informations nécessaires comme cadre général d'identification et de description des principales dimensions et caractéristiques des débusqueuses à roues.

Elle est applicable aux débusqueuses à câble et à grappin articulées sur roues définies dans l'ISO 6814.

NOTE La terminologie et les exigences données dans la présente Norme internationale ne s'appliquent pas nécessairement toutes à une machine spécifique. Les machines peuvent être caractérisées par leurs dimensions et caractéristiques appropriées.

2 Référence normative

Le document normatif suivant contient des dispositions qui, par suite de la référence qui y est faite, constituent des dispositions valables pour la présente Norme internationale. Pour les références datées, les amendements ultérieurs ou les révisions de cette publication ne s'appliquent pas. Toutefois, les parties prenantes aux accords fondés sur la présente Norme internationale sont invitées à rechercher la possibilité d'appliquer l'édition la plus récente du document normatif indiqué ci-après. Pour les références non datées, la dernière édition du document normatif en référence s'applique. Les membres de l'ISO et de la CEI possèdent le registre des Normes internationales en vigueur.

ISO 6814:2000, *Matériel forestier — Machines mobiles et automotrices — Termes, définitions et classification.*

3 Termes et définitions

Voir les Figures 1 à 6. Les figures sont destinées seulement à illustrer, et non pas à décrire des machines spécifiques.

Sauf prescription différente, toutes les dimensions sont valables dans le cas où les essieux sont parallèles.

3.1 Généralités

3.1.1 droite (gauche)

à droite (à gauche) de l'opérateur faisant face au sens normal de déplacement de la machine, dans son mode principal de fonctionnement normal

3.1.2 avant/arrière

respectivement, avant et arrière de l'opérateur faisant face au sens normal de déplacement de la machine, dans son mode principal de fonctionnement normal

3.1.3

plan de référence au sol

PRS

surface horizontale ferme et plane sur laquelle est placée la machine pour les mesurages

3.2 Masses

3.2.1

masse normale de fonctionnement

masse totale de la machine telle que spécifiée, entièrement équipée, réservoirs pleins et transportant un conducteur de 75 kg

3.2.2

masse maximale de fonctionnement

masse totale de la machine telle que spécifiée, entièrement équipée, réservoirs pleins et transportant un conducteur de 75 kg, y compris toutes les options de la machine avec les pneumatiques les plus larges ou la plus grande combinaison de lest liquide, ainsi que la charge maximale indiquée par le constructeur

3.2.3

charge par essieu

masse standard et maximale portant sur les essieux avant et arrière

3.3 Principales dimensions de la machine

3.3.1

longueur totale du châssis

l_1

distance horizontale entre les plans verticaux, perpendiculaires à l'axe longitudinal, passant par les points les plus à l'extérieur de l'avant et de l'arrière de la machine, y compris les garde-boue, les barres de remorquage, le bouclier, etc., mais à l'exclusion du guide-câble, de la lame ou du grappin

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2000
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/435410b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

3.3.2

longueur hors tout

l_2

distance horizontale entre un plan vertical passant par le point le plus éloigné à l'avant de la machine, la lame étant positionnée de sorte que sa portée avant soit maximale, et un plan vertical passant par le point le plus éloigné à l'arrière de la machine

3.3.3

empattement

l_3

distance horizontale entre le centre de l'essieu avant ou du bogie avant et le centre de l'essieu arrière ou du bogie arrière, lorsque les deux essieux sont perpendiculaires à l'axe longitudinal

3.3.4

distance entre l'axe de l'articulation et le point le plus éloigné de l'arc décrit par la lame

l_4

distance horizontale entre l'axe d'articulation et une tangente verticale à l'arc décrit par le bord inférieur de la lame, lorsqu'elle passe de sa position la plus haute h_3 à sa position la plus basse h_4

3.3.5

distance de l'axe de l'articulation à l'avant de la machine

l_5

distance horizontale entre l'axe d'articulation et un plan vertical passant par le point le plus éloigné à l'avant, la lame étant exclue

3.3.6**distance entre l'axe de l'articulation et l'essieu avant** l_6

distance horizontale entre l'axe d'articulation et le centre de l'essieu avant ou du bogie avant

3.3.7**hauteur hors tout** h_1

distance entre le PRS et un plan horizontal passant par le point le plus élevé de la machine

3.3.8**hauteur de la lame** h_2

distance verticale entre le bord inférieur, en position de repos sur le PRS, et le bord supérieur de la lame, les réhausses étant exclues

3.3.9**levage maximal du bord inférieur de la lame** h_3

hauteur verticale maximale à laquelle le bord inférieur de la lame peut être élevé au-dessus du PRS

3.3.10**abaissement maximal de la lame** h_4

distance verticale entre le PRS et le point le plus bas de la lame dans sa position la plus basse

3.3.11**garde au sol** h_5

distance verticale entre le PRS et le point le plus bas de la partie centrale de la machine, c'est-à-dire 25 % de la voie de part et d'autre de l'axe longitudinal de la machine

3.3.12**garde au sol à l'articulation** h_6

distance verticale entre le PRS et le point le plus bas de l'articulation

3.3.13**rayon du pneumatique sous charge** r_1

distance verticale entre le PRS et l'horizontale du centre de l'essieu, lorsque la masse de la machine est la masse normale de fonctionnement

3.3.14**hauteur du rouleau principal du guide-câble** h_7

distance verticale entre l'horizontale du centre du rouleau principal du guide-câble et l'horizontale du centre de l'essieu

3.3.15**hauteur du treuil** h_8

distance verticale entre l'horizontale du centre du tambour du treuil et l'horizontale du centre de l'essieu

3.3.16

distance entre l'essieu arrière et le rouleau principal du guide-câble

l_7

distance horizontale entre la verticale du centre de l'essieu arrière et la verticale du centre du rouleau principal du guide-câble

3.3.17

diamètre du rouleau principal du guide-câble

d_1

diamètre du rouleau principal du guide-câble à mi-longueur

3.3.18

largeur hors tout

w_1

distance horizontale entre deux plans verticaux parallèles à l'axe longitudinal de la machine, passant à la verticale par les points les plus éloignés de part et d'autre de cet axe

3.3.19

voie

w_2

distance horizontale entre deux plans verticaux parallèles passant par la ligne médiane des pneumatiques situés sur un même essieu

3.3.20

oscillation des châssis

a_1

angle de rotation, mesuré en degrés, dont un châssis peut tourner, à partir d'une position horizontale donnée et dans les deux directions, sans entraîner la rotation de l'autre châssis

iTeh STANDARD PREVIEW

(Standards.Iteh.ai)

3.3.21

oscillation des essieux

a_2

angle de rotation, mesuré en degrés, dont un essieu peut tourner, à partir d'une position horizontale donnée et dans les deux directions, sans entraîner la rotation d'aucun des châssis

ISO 13861:2000

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

3.3.22

circonférence de dégagement

cercle gabarit

d_2

diamètre de la plus petite circonférence décrite par le point le plus externe de la machine lorsque celle-ci tourne sans frein, lame en position de transport, machine non chargée

3.3.23

angle d'articulation

a_3

angle maximal du mouvement de la direction du châssis depuis la position de ligne droite entre les axes longitudinaux des châssis avant et arrière, l'angle étant mesuré en degrés

3.3.24

largeur de la lame

w_3

distance horizontale entre les bords extérieurs de la lame

3.4 Dimensions du grappin

3.4.1

portée du grappin

ll_1, ll_2, ll_3, ll_4

distance horizontale entre la verticale du centre de l'essieu arrière et la verticale du centre du pivot du grappin dans les positions suivantes:

- ll_1 : pivot entièrement déployé en position la plus haute;
- ll_2 : pivot entièrement déployé en position la plus basse;
- ll_3 : pivot entièrement rétracté en position la plus haute;
- ll_4 : pivot entièrement rétracté en position la plus basse

3.4.2

relevage du grappin

hh_1, hh_2, hh_3, hh_4

distance verticale entre l'horizontale du centre de l'essieu arrière et l'horizontale du centre du pivot du grappin dans les positions suivantes:

- hh_1 : pivot entièrement rétracté en position la plus haute;
- hh_2 : pivot entièrement déployé en position la plus haute;
- hh_3 : pivot entièrement rétracté en position la plus basse;
- hh_4 : pivot entièrement déployé en position la plus basse

iTech STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2000
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/4354f0b5-8355-491b-889c-c180e2984a32/iso-13861-2000>

3.4.3

rotation de la flèche

aa_1

angle entre l'axe longitudinal de la machine et le centre longitudinal de la flèche en position de rotation le plus à droite et le plus à gauche, exprimé en degrés

3.4.4

distance entre l'essieu arrière et l'axe d'articulation de la première flèche tournante

ll_5

distance horizontale entre la verticale du centre de l'essieu arrière et la verticale du centre de l'axe d'articulation de la première flèche tournante

3.4.5

hauteur du grappin

hh_5, hh_6, hh_7

distance verticale entre le centre de l'axe d'articulation supérieur et le point le plus bas des bras du grappin dans les positions suivantes:

- hh_5 : grappin entièrement ouvert;
- hh_6 : grappin pinces jointes;
- hh_7 : grappin entièrement fermé