

---

---

**Engins de terrassement — Engins de  
compactage — Terminologie et  
spécifications commerciales**

*Earth-moving machinery — Rollers and compactors — Terminology and  
commercial specifications*

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

[ISO 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

[https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-  
9436050b273f/iso-8811-2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)



**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 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000>

© 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 22 749 09 47  
E-mail [copyright@iso.ch](mailto:copyright@iso.ch)  
Web [www.iso.ch](http://www.iso.ch)

Imprimé en Suisse

**Sommaire**

Page

Avant-propos.....	iv
1 <b>Domaine d'application</b> .....	1
2 <b>Références normatives</b> .....	1
3 <b>Terminologie et définitions</b> .....	1
4 <b>Types d'engins de base</b> .....	4
5 <b>Nomenclature</b> .....	7
6 <b>Dimensions</b> .....	11
7 <b>Puissance nette du moteur</b> .....	17
8 <b>Vitesse maximale de déplacement</b> .....	17
9 <b>Inclinaison maximale admissible</b> .....	18
10 <b>Aptitude en pente</b> .....	18
11 <b>Spécifications commerciales</b> .....	18

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

[ISO 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000>

## 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 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 8811 a été élaborée par le comité technique ISO/TC 127, *Engins de terrassement*, sous-comité SC 4, *Nomenclature commerciale, classification et performances*.

ITEH STANDARD PREVIEW  
(standards.iteh.ai)

[ISO 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000>

# Engins de terrassement — Engins de compactage — Terminologie et spécifications commerciales

## 1 Domaine d'application

La présente Norme internationale établit la terminologie et fixe le contenu technique des documents commerciaux pour compacteurs ainsi que leur équipements et accessoires. Les engins de compactage remorqués, à conducteur à pied et ceux montés comme accessoire sont également compris.

La présente Norme internationale s'applique aux compacteurs tels que définis en 3.1.

## 2 Références normatives

Les documents normatifs suivants contiennent 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 ces publications ne s'appliquent pas. Toutefois, les parties prenantes aux accords fondés sur la présente Norme internationale sont invitées à rechercher la possibilité d'appliquer les éditions les plus récentes des documents normatifs indiqués 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 8811:2000

ISO 6014:1986, *Engins de terrassement — Détermination de la vitesse au sol.*

ISO 6016:1998, *Engins de terrassement — Méthodes de mesure des masses des engins complets, de leurs équipements et de leurs organes constitutifs.*

ISO 6746-1—<sup>1)</sup>, *Engins de terrassement — Définitions des dimensions et des symboles — Partie 1: Engin de base.*

ISO 6746-2—<sup>2)</sup>, *Engins de terrassement — Définitions des dimensions et des symboles — Partie 2: Équipements.*

ISO 9249:1997, *Engins de terrassement — Code d'essai des moteurs — Puissance nette.*

## 3 Terminologie et définitions

Pour les besoins de la présente Norme internationale, les termes et définitions suivants s'appliquent.

### 3.1 Généralités

#### 3.1.1

##### **compacteur de remblais et de déchets**

engin de compactage automoteur à roues ayant un équipement à l'avant muni d'un accessoire de poussée (lame) ou de chargement et ayant des roues munies de moyens permettant d'écraser et de compacter les déchets; en

1) À publier. (Révision de l'ISO 6746-1:1987)

2) À publier. (Révision de l'ISO 6746-2:1987)

outre, il déplace, nivelle et charge les matériaux terreux, les déchets domestiques ou sanitaires par le mouvement de la machine

### 3.1.2

#### **compacteur**

engin automoteur ou tracté, ayant un dispositif de compactage, composé d'au moins un cylindre métallique (tambour) ou d'un ensemble de pneumatiques qui compacte des matériaux, par exemple roche broyée, terre, enrobé ou gravier par une action de roulage et/ou de vibration du dispositif de compactage

### 3.1.3

#### **compacteur tracté**

**compacteur** (3.1.2) non automoteur, qui ne comprend pas de système de transmission indépendant; le poste de l'opérateur est situé sur l'unité de traction

### 3.1.4

#### **engin de base**

engin sur roues avec cabine ou toit et, si nécessaire, avec structure ROPS<sup>3)</sup>, FOPS<sup>4)</sup>, sans équipement ni accessoires, mais avec les éléments nécessaires pour fixer l'équipement ou les accessoires

### 3.1.5

#### **équipement**

ensemble d'éléments montés sur l'engin de base qui remplit une fonction primaire quand un accessoire est installé

### 3.1.6

#### **accessoire**

#### **outil**

assemblage d'éléments en option, qui peut être monté sur l'engin de base ou sur un équipement pour une utilisation spécifique

iTeh STANDARD PREVIEW  
(standards.iteh.ai)

NOTE Adaptée de l'ISO 6016.

[ISO 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000>

### 3.1.7

#### **élément**

partie, ou assemblage de parties, d'un engin de base, d'un équipement ou d'un accessoire

NOTE Adaptée de l'ISO 6016.

### 3.1.8

#### **contrepoids**

poids supplémentaire amovible et son support destiné à augmenter la charge de basculement

## 3.2 Masses et vibrations

### 3.2.1

#### **masse en service**

masse de l'engin de base, avec l'équipement et les accessoires vides, telle que spécifiée par le constructeur, y compris l'opérateur (75 kg), le réservoir de carburant et tous les systèmes de lubrification, hydrauliques et de refroidissement aux niveaux spécifiés par le constructeur

NOTE Adaptée de l'ISO 6016.

3) ROPS: structure de protection au retournement.

4) FOPS: structure de protection contre les chutes d'objets.

**3.2.2****masse de transport**

masse de l'engin de base, sans l'opérateur, le réservoir de carburant rempli à 10 % de sa capacité, tous les systèmes de lubrification, hydrauliques et de refroidissement, aux niveaux spécifiés par le constructeur et avec ou sans équipement, accessoire, cabine, toit, ROPS et/ou FOPS, roues et contrepoids suivant les recommandations du constructeur

NOTE 1 Adaptée du l'ISO 6016.

NOTE 2 S'il est nécessaire de démonter l'engin pour le transport, il convient que les masses des organes constitutifs démontés soient spécifiées par le constructeur.

**3.2.3****masse de la cabine, du toit, des ROPS et/ou FOPS**

masse d'une cabine, toit, ROPS ou FOPS avec tous leurs éléments constitutifs et fixations requises pour leur montage sur l'engin de base

**3.2.4****masse vibrante**

masse du cylindre vibrant (semelle) plus celle de toutes les autres parties qui lui sont liées d'une manière rigide

**3.2.5****masse isolée**

masse de l'ensemble des parties de l'engin non soumises directement à la vibration qui viennent charger le cylindre vibrant (semelle)

**3.2.6****fréquence**

nombre de cycles par minute (r/min, v/min) divisé par 60

NOTE

La fréquence est exprimée en hertz (Hz). [ISO 8811:2000](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/48fd5fcd-f55a-4983-a469-9436050b273f/iso-8811-2000>

**3.2.7****moment de l'excentrique**

produit de la masse excentrée par son rayon d'excentration

NOTE

Le moment de l'excentrique est exprimé en newton mètres (N·m).

**3.2.8****force centrifuge**

produit du moment de l'excentrique par le carré de la vitesse angulaire

NOTE

La force centrifuge est exprimée en newtons (N).

**3.2.9****amplitude nominale**

rapport entre le moment de l'excentrique et la masse vibrante

NOTE

L'amplitude nominale est exprimée en millimètres (mm).

**3.3 Charge linéique et pression au sol****3.3.1****charge linéique**

(cylindres à bandage lisse) somme des charges exercées sur le sol par le cylindre (avec ou sans lest) divisée par la longueur de la génératrice du cylindre

NOTE

La charge linéique est exprimée en kilogrammes par centimètre (kg/cm).

### 3.3.2

#### pression au sol

(cylindres à pieds de mouton ou à pieds dameurs) somme des charges exercées sur le sol par le cylindre (avec ou sans lest) divisée par la surface de contact totale obtenue lorsqu'un minimum de pieds sont en contact simultanément avec un sol plat

### 3.3.3

#### pression théorique au sol

(pneumatiques) somme des charges exercée sur le sol dur et de niveau par le cylindre (avec ou sans lest) divisée par la surface de contact totale

NOTE Les valeurs peuvent être présentées sur une courbe représentant la pression théorique au sol en fonction de la charge sur les roues, la pression de gonflage et la surface de contact.

## 4 Types d'engins de base

### 4.1 Direction et position

Les repères de direction et de position droit, gauche, avant, arrière, sont déterminés à partir de la position de l'opérateur aux commandes et en prenant pour référence la direction principale de déplacement, telle que définie par le constructeur.

### 4.2 Compacteurs tractés et automoteurs, à conducteur à pied, statiques ou dynamiques

#### 4.2.1 Compacteur à un seul cylindre statique (voir Figure 1).

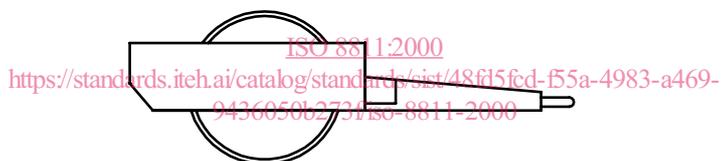


Figure 1 — Un seul cylindre statique

#### 4.2.2 Compacteur à un seul cylindre dynamique (voir Figure 2).

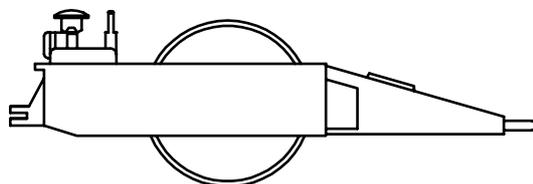


Figure 2 — Un seul cylindre dynamique

4.2.3 Compacteur à un seul cylindre statique (voir Figure 3).

4.2.4 Compacteur à un seul cylindre dynamique (voir Figure 3).

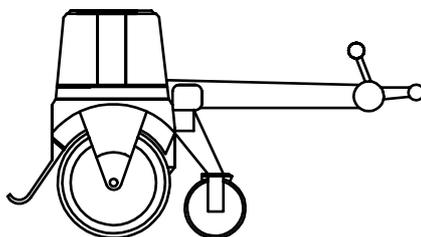
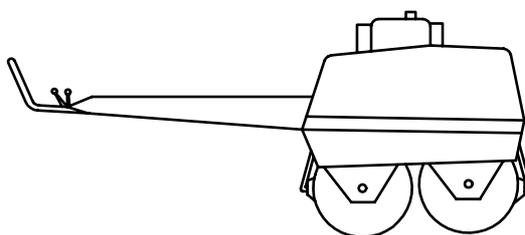


Figure 3 — Un seul cylindre dynamique ou statique

4.2.5 Compacteur à deux cylindres (tandem) dynamiques (voir Figure 4).



iTeh STANDARD PREVIEW  
Figure 4 — Cylindre dynamique en tandem  
(standards.iteh.ai)

4.2.6 Compacteur de tranchée (voir Figure 5).

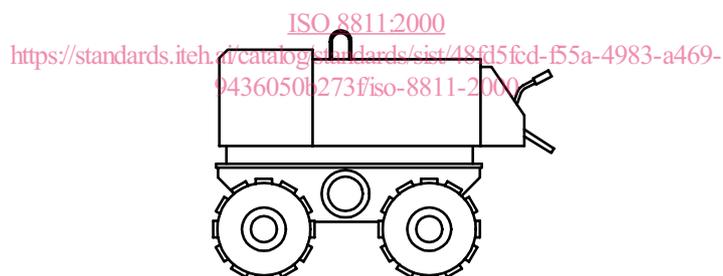


Figure 5 — Compacteur de tranchées

### 4.3 Engins automoteurs à conducteur porté

4.3.1 Compacteur tandem statique, châssis rigide et cylindre directeur sur cadre articulé monté à l'avant ou à l'arrière (voir Figure 6).

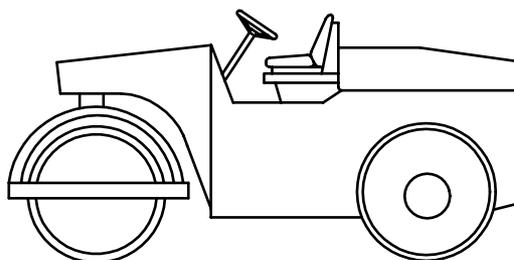


Figure 6 — Compacteurs tandem ou tricycle châssis rigide et cylindre sur cadre articulé

4.3.2 Compacteur tandem statique à châssis articulé (voir Figure 7).

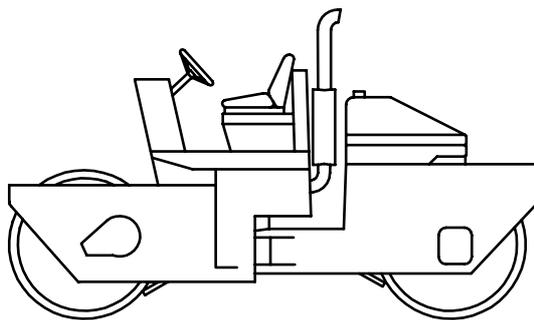


Figure 7 — Compacteur tandem ou quadriroues à châssis articulé

4.3.3 Compacteur tricycle statique, châssis rigide et cylindre sur cadre articulé monté à l'avant ou à l'arrière (voir Figure 6).

4.3.4 Compacteur tricycle, châssis articulé (voir Figure 8).

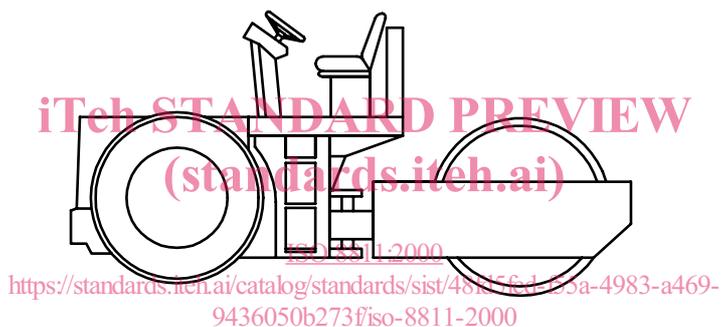


Figure 8 — Compacteur tricycle à châssis articulé

4.3.5 Compacteur quadriroues, châssis rigide et direction par ripage (non illustré).

4.3.6 Compacteur à pneumatiques, châssis rigide et roues sur cadre articulé, avant ou arrière (voir Figure 9).

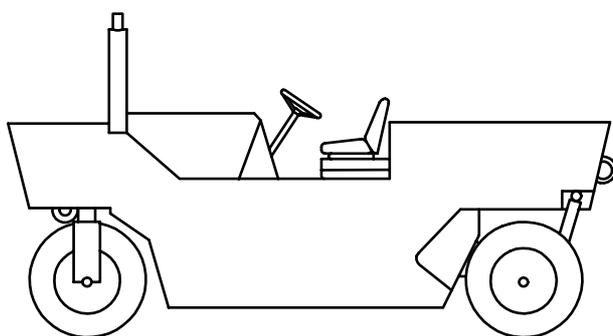
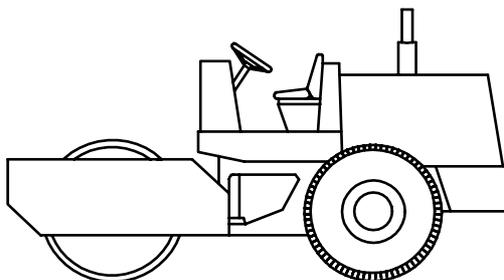


Figure 9 — Compacteur, à pneumatiques, et cylindre sur cadre articulé, châssis rigide

4.3.7 Compacteur à pneumatiques à châssis articulé (non illustré).

4.3.8 Compacteur tandem dynamique à châssis rigide et cylindre sur cadre articulé — avant ou arrière (non illustré).

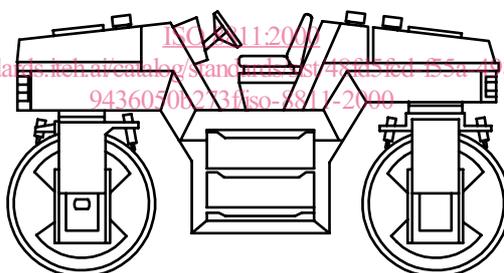
- 4.3.9** Compacteur tandem dynamique à châssis articulé à un ou à deux cylindres dynamiques (non illustré).
- 4.3.10** Compacteur tricycle dynamique à châssis rigide et à cylindre sur cadre articulé, avant ou arrière (voir Figure 6).
- 4.3.11** Compacteur tricycle dynamique à châssis articulé (voir Figure 8).
- 4.3.12** Compacteur quadriroues dynamique à châssis articulé (voir Figure 7).
- 4.3.13** Compacteur mixte à un cylindre dynamique et deux roues et à châssis articulé (voir Figure 10).



**Figure 10 — Compacteur, un seul cylindre, deux roues, châssis articulé**

NOTE Ce type d'engin peut également être équipé d'un cylindre moteur.

- 4.3.14** Compacteur tandem à cylindres statiques et/ou dynamiques à direction par pivotement des cylindres (possibilité de fonctionnement en crabe) ou par articulation de cylindre décalée (voir Figure 11).



**Figure 11 — Compacteur tandem à direction par pivotement des cylindres ou par articulation de cylindre décalée**

- 4.3.15** Compacteur mixte à cylindre dynamique et roues montés sur châssis articulé (non illustré).
- 4.3.16** Compacteur tricycle à châssis rigide et deux cylindres en ligne montés sur cadre articulé (non illustré).
- 4.3.17** Compacteur mixte à cylindre dynamique et roues montées sur cadre articulé (non illustré).

## 5 Nomenclature

### 5.1 Engins de base tractés ou automoteurs, à conducteur à pied, statiques ou dynamiques

- 5.1.1** Voir la Figure 12 a) en rapport avec 4.2.1 et 4.2.2.
- 5.1.2** Voir la Figure 12 b) en rapport avec 4.2.5.