

Troisième édition
2003-12-01

AMENDEMENT 1
2018-12

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

AMENDEMENT 1

*Earth-moving machinery — Dumpers — Terminology and
commercial specifications*

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

AMENDMENT 1

ISO 7132:2003/Amd 1:2018

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>



Numéro de référence
ISO 7132:2003/Amd.1:2018(F)

© ISO 2018

iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

[ISO 7132:2003/Amd 1:2018](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>



DOCUMENT PROTÉGÉ PAR COPYRIGHT

© ISO 2018

Tous droits réservés. Sauf prescription différente ou nécessité dans le contexte de sa mise en œuvre, 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, ou la diffusion sur l'internet ou sur un intranet, sans autorisation écrite préalable. Une autorisation peut être demandée à l'ISO à l'adresse ci-après ou au comité membre de l'ISO dans le pays du demandeur.

ISO copyright office
Case postale 401 • Ch. de Blandonnet 8
CH-1214 Vernier, Genève
Tél.: +41 22 749 01 11
Fax: +41 22 749 09 47
E-mail: copyright@iso.org
Web: www.iso.org

Publié 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 (IEC) en ce qui concerne la normalisation électrotechnique.

Les procédures utilisées pour élaborer le présent document et celles destinées à sa mise à jour sont décrites dans les Directives ISO/IEC, Partie 1. Il convient, en particulier de prendre note des différents critères d'approbation requis pour les différents types de documents ISO. Le présent document a été rédigé conformément aux règles de rédaction données dans les Directives ISO/IEC, Partie 2 (voir www.iso.org/directives).

L'attention est attirée sur le fait que certains des éléments du présent document 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. Les détails concernant les références aux droits de propriété intellectuelle ou autres droits analogues identifiés lors de l'élaboration du document sont indiqués dans l'Introduction et/ou dans la liste des déclarations de brevets reçues par l'ISO (voir www.iso.org/brevets).

Les appellations commerciales éventuellement mentionnées dans le présent document sont données pour information, par souci de commodité, à l'intention des utilisateurs et ne sauraient constituer un engagement.

Pour une explication de la nature volontaire des normes, la signification des termes et expressions spécifiques de l'ISO liés à l'évaluation de la conformité, ou pour toute information au sujet de l'adhésion de l'ISO aux principes de l'Organisation mondiale du commerce (OMC) concernant les obstacles techniques au commerce (OTC), voir le lien suivant: www.iso.org/iso/fr/avant-propos.

Le présent document a été préparé par le comité Technique ISO/TC 127, *Engins de terrassement*, sous-comité SC 4, *Terminologie, nomenclature commerciale, classification et estimations*.

Il convient que l'utilisateur adresse tout retour d'information ou toute question concernant le présent document à l'organisme national de normalisation de son pays. Une liste exhaustive desdits organismes se trouve à l'adresse www.iso.org/fr/members.html.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

[ISO 7132:2003/Amd 1:2018](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>

Engins de terrassement — Tombereaux — Terminologie et spécifications commerciales

AMENDEMENT 1

Page 1, Article 2 *Références normatives*

Supprimer la date des normes ISO 6014:1986 en ISO 6014, ISO 6016:1998 en ISO 6016, ISO 6483:1980 en ISO 6483, ISO 7457:1997 en ISO 7457 et ISO 9249:1997 en ISO 9249.

Remplacer le titre de l'ISO 6165 "*Engins de terrassement — Principaux types — Vocabulaire*" en "*Engins de terrassement — Principaux types — Identification et termes et définitions*"

Page 2, Article 3 *Termes et définitions*, Paragraphe 3.1 *Généralités*

Remplacer le paragraphe 3.1.1 par ce qui suit:

«3.1.1

tombereau

engin automoteur ou tracté à roues ou à chenilles ayant une benne ouverte qui transporte et déverse ou répand des matériaux, et où le chargement est assuré à l'aide de moyens externes au tombereau

Note 1 à l'article: Un motobasculeur (machine compacte) peut avoir un dispositif autochargeur intégré.

[SOURCE: ISO 6165:2012, 4.6]» [ISO 7132:2003/Amd 1:2018
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bf6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bf6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018)

Ajouter les nouvelles définitions 3.1.1.1 à 3.1.1.5 suivantes:

“3.1.1.1

tombereaux à châssis rigide

tombereau (3.1.1) ayant un châssis rigide dont la direction est assurée par des roues ou des chenilles

[SOURCE: ISO 6165:2012, 4.6.1]

3.1.1.2

tombereau à châssis articulé

tombereau (3.1.1) ayant un châssis articulé qui assure la direction de la machine

[SOURCE: ISO 6165:2012, 4.6.2]

3.1.1.3

tombereau orientable

tombereau (3.1.1) ayant une superstructure capable de tourner de 360°, dont la superstructure se compose d'un châssis rigide, d'une benne ouverte et d'un poste de conduite et dont la structure porteuse se compose d'une unité à chenilles ou à roues

[SOURCE: ISO 6165:2012, 4.6.3]

3.1.1.4

tombereau remorqué benne remorquée

tombereau (3.1.1) qui n'est pas automoteur mais qui est propulsé par une machine de remorquage sur laquelle se trouve le poste de l'opérateur

Note à l'article: Le tombereau remorqué peut fonctionner de plusieurs façons (par exemple, bennage de côté, bennage par le dessous, bennage par l'arrière ou utilisation d'un éjecteur).

[SOURCE: ISO 6165:2012, 4.6.4]

3.1.1.5

motobasculeur

tombereau à châssis rigide ou articulé, ayant une masse en service conformément à l'ISO 6016, inférieure ou égale à 4 500 kg

Note 1 à l'article: Un motobasculeur peut avoir un dispositif autochargeur intégré.

[SOURCE: ISO 20474-6:2017, 3.5, modifié - «conformément à l'ISO 6016» a été ajouté dans la définition, la Note 2 à l'article a été supprimée.]»

Page 3, paragraphe 3.2 (Termes et définitions concernant la performance)

Remplacer la définition 3.2.1 par la suivante:

3.2.1

effort à la jante

force disponible entre le pneumatique ou la chenille et le sol pour faire avancer le tombereau”

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Remplacer la définition 3.2.2 par la suivante: [ISO 7132:2003/Amd 1:2018](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>

3.2.2

durée d'un cycle de bennage à vide

temps nécessaire pour accomplir un cycle complet d'une benne, d'une porte ou d'un éjecteur, à vide, le moteur étant au régime nominal, en prenant en compte la durée de déchargement à vide (3.2.2.1) et la durée de chargement à vide (3.2.2.2)

3.2.2.1

durée de bennage

temps de mouvement d'une benne, d'une porte ou d'un éjecteur à vide, le moteur étant au régime tel que spécifié par le fabricant pendant lequel la benne vide peut être basculée / retournée dans le délai le plus court, à partir du début du mouvement de déchargement de la benne ou d'une porte / de l'ouverture de l'éjecteur jusqu'à la fin du mouvement de déchargement ou d'ouverture

3.2.2.2

durée de retour de la benne

temps de mouvement retour d'une benne, d'une porte ou d'un éjecteur sans charge, le moteur étant au régime tel que spécifié par le fabricant pendant lequel la benne vide peut être basculée / retournée dans un délai plus court, de la position la plus haute de la benne (après le déchargement) ou de la position la plus largement ouverte de la porte/de l'éjecteur jusqu'à la position de départ d'un déchargement de la benne ou d'une ouverture de porte/éjecteur”

Page 4, 4.1.1, septième tiret

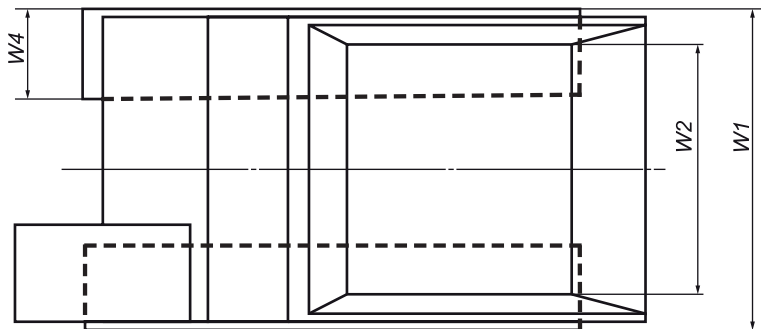
Remplacer, dans la version anglaise seulement, “Slewing dump” par “Swing dump”.

Page 4, Figure 7, titre

Remplacer, dans la version anglaise seulement, "Slewing dump" par "Swing dump".

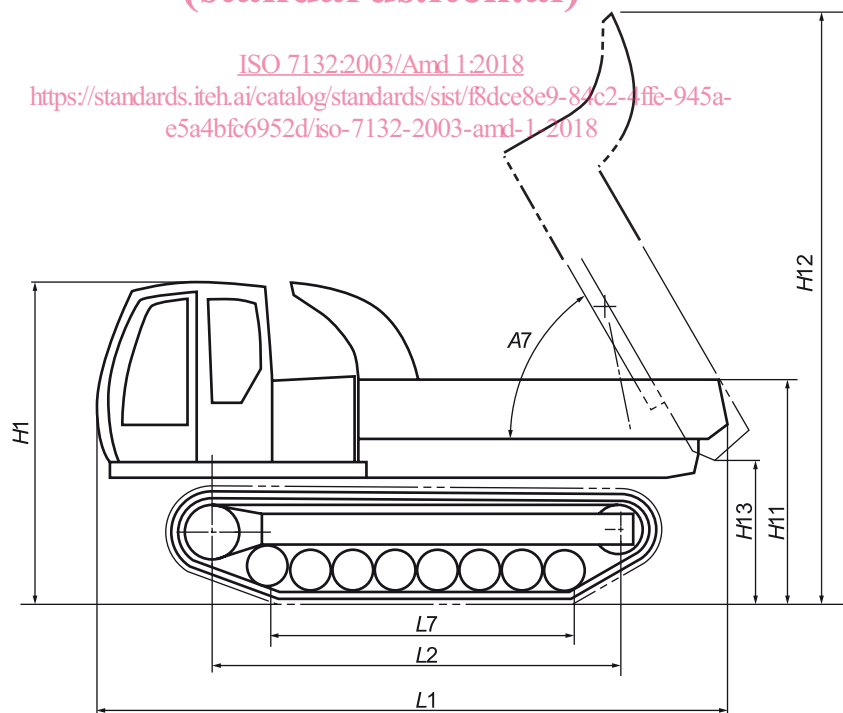
Page 11, Article 4

Ajouter une nouvelle figure "d) Tombereaux à chenilles" à la Figure 26 actuelle, renuméroter également le paragraphe 4.2.2 en 4.2.3 et insérer un nouveau paragraphe "4.2.2 Tombereaux à chenilles" après le 4.2.1 comme suit:



iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 7132:2003/Amd 1:2018
<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84e2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>



d) Tombereau à chenilles

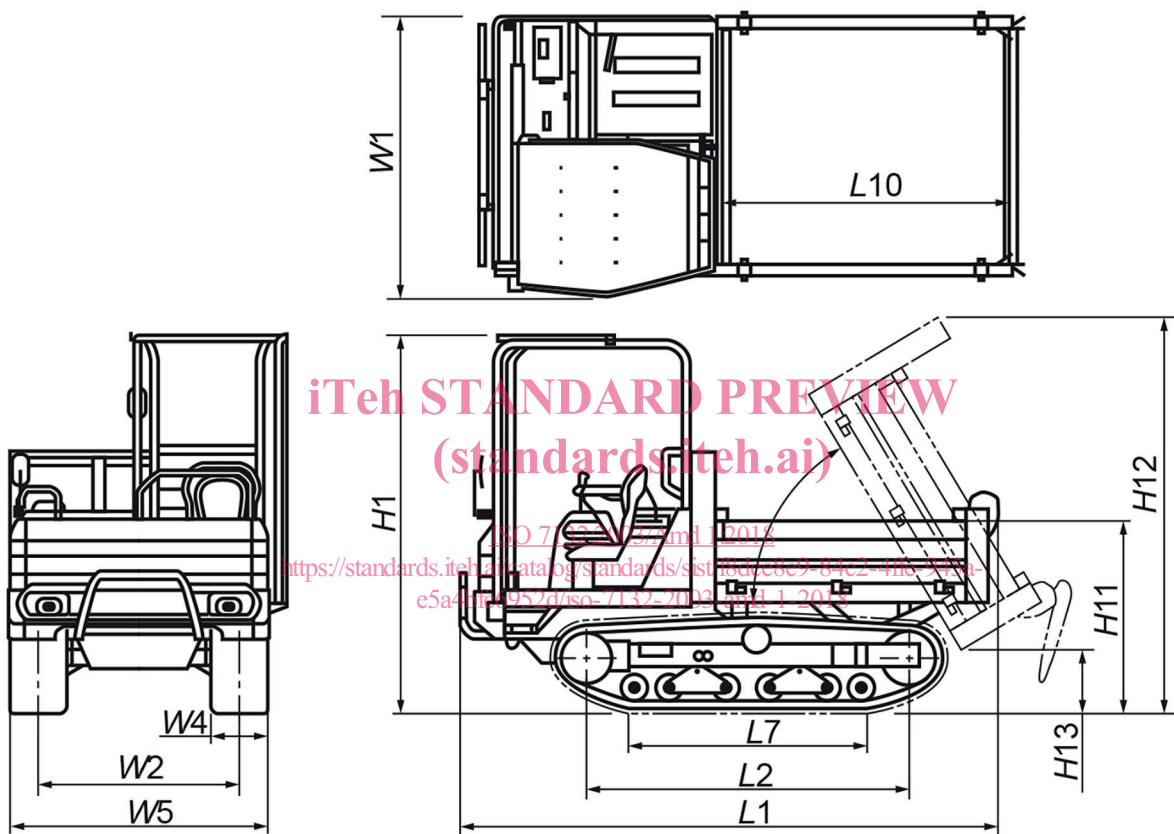
Figure 26 — Dimensions de l'engin de base — Tombereau

4.2.2 Tombereau à chenilles

Voir [Figure 26 d](#)). Pour les définitions des dimensions supplémentaires et leurs termes et codes associés aux tombereaux, voir l'Annexe A.

Page 14, paragraphe 4.2.2 (renuméroté maintenant 4.2.3), [Figure 30](#)

Modifier le Code "L" (sans chiffre) en "L7" et ajouter un sous-titre "a) Poste de l'opérateur à l'avant" à la figure existante et ajouter une nouvelle figure intitulée "b) Poste de l'opérateur à l'avant à gauche" comme suit:



b) — Poste de l'opérateur à l'avant à gauche

Figure 30 — Dimensions d'un motobasculeur à chenille — Poste de l'opérateur à l'avant

Page 28, Annexe A

Ajouter le Code L7 avec ses terme et définition comme suit.

Code	Terme et définition	Illustration
L7	longueur de contact de la chenille au sol distance sur l'axe X entre les points les plus éloignés à l'avant et à l'arrière en contact avec le sol	Voir Figure 26, d)

Page 29, Annexe B

Ajouter les nouveaux Codes *W5* et *L7* avec leurs termes et définitions.

Supprimer "A14 < 30°" de la définition du Code *A14* et supprimer "L15 < 200 mm" de la définition du Code *L15*, comme suit:

Code	Terme et définition	Illustration
<i>W5</i>	largeur hors tout de la superstructure distance, sur l'axe Y, entre deux plans Y passant par les points les plus éloignés sur les côtés de la superstructure de part et d'autre du plan Y zéro	Voir Figure 30 b)
<i>L7</i>	longueur de contact de la chenille au sol distance sur l'axe X entre les points les plus éloignés à l'avant et à l'arrière en contact avec le sol	Voir Figure 30 b)
<i>A14</i>	angle avant du dispositif autochargeur angle maximal que le côté inférieur du godet peut atteindre au-dessous de l'horizontale, le godet étant en position d'inclinaison avant maximale	Voir Figure 31
<i>L15</i>	portée du dispositif autochargeur distance maximale, sur l'axe X, entre le bord avant de la benne et le bord avant du godet, celui-ci étant en position d'extension maximale	Voir Figure 31

iTeh STANDARD PREVIEW (standards.iteh.ai)

[ISO 7132:2003/Amd 1:2018](https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018)

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/f8dce8e9-84c2-4ffe-945a-e5a4bfc6952d/iso-7132-2003-amd-1-2018>