

NORME INTERNATIONALE **ISO** 2261



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

Moteurs alternatifs à combustion interne — Dispositifs de commande manuels — Sens de manoeuvre normaux

Première édition — 1972-05-01

ITeH STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 2261:1972

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/b4e611d8-b53b-4cc5-be7e-1c7af789cbac/iso-2261-1972>



CDU 621.434-34

Réf. N° : ISO 2261-1972 (F)

Descripteurs : moteur à combustion interne, moteur à mouvement alternatif, commande manuelle, sens du mouvement.

Prix basé sur 4 pages

AVANT-PROPOS

ISO (Organisation Internationale de Normalisation) est une fédération mondiale d'organismes nationaux de normalisation (Comités Membres ISO). L'élaboration de Normes Internationales est confiée aux Comités Techniques 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 2261 a été établie par le Comité Technique ISO/TC 70, *Moteurs à combustion interne*.

Elle fut approuvée en juillet 1971 par les Comités Membres des pays suivants :

Afrique du Sud, Rép. d'	France	Royaume-Uni
Allemagne	Inde	Suède
Australie	Irlande	Suisse
Autriche	Italie	Tchécoslovaquie
Belgique	Japon	Turquie
Corée, Rép. de	Nouvelle-Zélande	U.R.S.S.
Egypte, Rép. arabe d'	Pays-Bas	U.S.A.

Aucun Comité Membre n'a désapprouvé le document.

Moteurs alternatifs à combustion interne — Dispositifs de commande manuels — Sens de manoeuvre normaux

0 INTRODUCTION

Les normes intéressant le sens de manoeuvre des dispositifs de commande sont d'une valeur particulière lorsqu'elles mettent l'accent soit sur un haut degré de sécurité, soit sur une vitesse élevée de fonctionnement, soit sur les deux questions. Il est souvent exigé de l'opérateur qu'il manoeuvre les manettes dans le sens voulu de façon presque automatique. La normalisation est donc de grande importance lorsqu'une fausse manoeuvre constituerait une gêne, ou serait cause de détériorations ou de danger.

1 OBJET ET DOMAINE D'APPLICATION

La présente Norme Internationale spécifie les sens de manoeuvre relatifs aux dispositifs à commande manuelle, pour le réglage de la vitesse et le renversement de marche, concernant les moteurs alternatifs à combustion interne pour la propulsion des navires et des véhicules ferroviaires, que le poste de l'opérateur soit à proximité ou non du moteur.

Les vannes de commande pour liquides et gaz sont exclues.

2 EFFETS RÉSULTANT DE LA MANOEUVRE DES DISPOSITIFS DE COMMANDE

2.1 Lorsque des dispositifs séparés sont en place pour commander l'inversion du sens de marche et le réglage de la vitesse

- a) En manoeuvrant le dispositif d'inversion du sens de la marche, il en résulte un mouvement vers l'avant ou vers l'arrière.
- b) En manoeuvrant le dispositif de réglage de la vitesse, il en résulte une augmentation ou une diminution de la vitesse.

2.2 Lorsque des dispositifs à actions combinées sont en place pour commander l'inversion du sens de la marche et le réglage de la vitesse

- a) En manoeuvrant le dispositif de commande de sa

position centrale dans une certaine direction, il en résulte un mouvement vers l'avant accompagné d'une augmentation de la vitesse.

- b) En manoeuvrant le dispositif de commande de sa position centrale dans la direction opposée, il en résulte un mouvement vers l'arrière accompagné d'une augmentation de la vitesse.

- c) En manoeuvrant le dispositif de commande de sa position marche vers sa position centrale, il en résulte une réduction de la vitesse jusqu'à arrêt complet.

3 DÉSIGNATION DES OPÉRATIONS MANUELLES

Les sens de manoeuvre des dispositifs de commande et leurs effets sont liés de la façon indiquée dans les Tableaux 1 et 2.

4 POSITION PRÉFÉRENTIELLE DE L'OPÉRATEUR LORSQU'IL VOIT LE MOUVEMENT DU VÉHICULE DEPUIS SON POSTE DE PILOTAGE

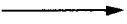
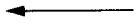
Les positions de pilotage doivent être prévues, de préférence, de telle manière que l'opérateur regarde en avant du véhicule.

Si la position de l'opérateur est prévue parallèle à la direction de marche du véhicule (l'opérateur regardant transversalement au sens de marche), celle-ci devrait être située de telle manière que les sens de manoeuvre des dispositifs de commande répondent aux définitions de la présente Norme Internationale.

5 DÉSIGNATION

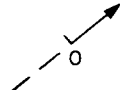
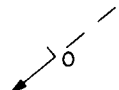
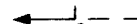
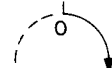
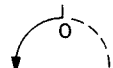
Pour indiquer les effets résultant des manoeuvres des dispositifs de commande, des symboles aisés à comprendre, au lieu de « mots », doivent figurer à proximité de ces dispositifs (comme indiqué dans le Tableau 3).

TABLEAU 1 — Sens de manoeuvre des dispositifs de commande à action séparée sur l'inversion du sens de la marche et le réglage de la vitesse, et leurs effets

Désignation de l'opération manuelle	Manoeuvre du dispositif de commande	Type de dispositif de commande	Sens de manoeuvre des dispositifs de commande			
			Augmentation de la vitesse ou mouvement vers l'avant		Réduction de la vitesse ou mouvement vers l'arrière	
A ₁	linéaire ou approximativement linéaire	levier à main		s'éloignant de l'opérateur		vers l'opérateur
B ₁				vers le haut		vers le bas
C ₁				vers la droite		vers la gauche
D ₁	tournante	volant à main ou manivelle		sens d'horloge		sens contraire d'horloge

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

TABLEAU 2 — Sens de manoeuvre des dispositifs de commande à action combinée sur l'inversion du sens de la marche et le réglage de la vitesse, et leurs effets

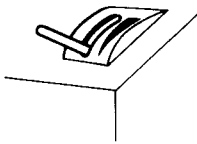
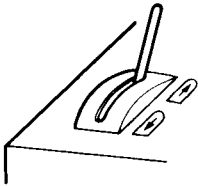
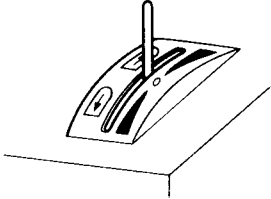
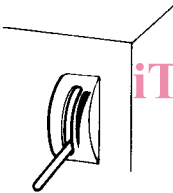
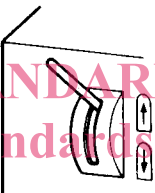
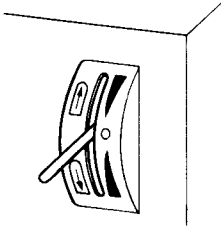
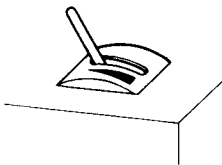
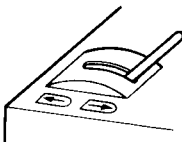
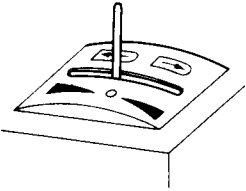
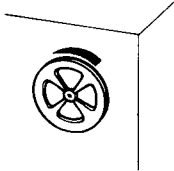
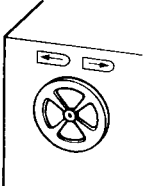
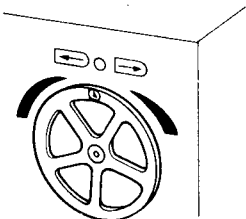
Désignation de l'opération manuelle	Manoeuvre du dispositif de commande	Type de dispositif de commande	Sens de manoeuvre du dispositif de commande			
			Mouvement vers l'avant		Mouvement vers l'arrière	
			avec augmentation de la vitesse ¹⁾			
à partir de la position centrale (point mort)						
A ₂	linéaire ou approximativement linéaire	levier à main		s'éloignant de l'opérateur		vers l'opérateur
B ₂				vers le haut		vers le bas
C ₂				vers la droite		vers la gauche
D ₂	tournante	volant à main ou manivelle		sens d'horloge		sens contraire d'horloge

1) La réduction de vitesse s'obtiendra dans tous les cas par manoeuvre du dispositif de commande dans la direction de la position centrale (point mort).

TABLEAU 3 – Symboles pour le réglage de la vitesse et l'inversion du sens de marche

Désignation de l'opération manuelle	Symboles pour l'augmentation ou la diminution de la vitesse	Explications
A/B/C		Manoeuvrer le dispositif vers l'extrémité large commande une augmentation de la vitesse. Manoeuvrer le dispositif vers l'extrémité en pointe commande une diminution de la vitesse.
D		

Désignation de l'opération manuelle	Symboles pour le sens de marche du véhicule		Explications
	marche avant	marche arrière	
A/B/C/D			Dans le cas de véhicules, marins ou ferroviaires, commandés directement par un moteur (sans pignon inverseur), le sens de rotation du moteur fixe le sens de marche du véhicule. La marche avant est indiquée par un symbole représentant le véhicule avec une flèche pointée vers l'avant du véhicule (proue). La marche arrière est indiquée par un symbole représentant le véhicule avec une flèche pointée vers l'arrière du véhicule (poupe).

Désignation de l'opération manuelle	Vitesse du véhicule	Sens de marche du véhicule	Désignation de l'opération manuelle	Sens de marche et vitesse du véhicule
A ₁			A ₂	
B ₁			B ₂	
C ₁			C ₂	
D ₁			D ₂	

La désignation réelle des opérations peut être différente de celle indiquée dans les exemples ci-dessus.

Les dispositifs de commande peuvent être conçus, suivant l'application particulière, avec des combinaisons de sens de manoeuvre et de sens de marche différentes.

FIGURE – Exemples illustrant les opérations types

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

ISO 2261:1972

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/b4e611d8-b53b-4cc5-be7e-1c7af789cbac/iso-2261-1972>

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

ISO 2261:1972

<https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/b4e611d8-b53b-4cc5-be7e-1c7af789cbac/iso-2261-1972>