NORME INTERNATIONALE

ISO 13861

Deuxième édition
2022-01

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 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

Numéro de référence
ISO 13861:2022(F)

© ISO 2022

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

DOCUMENT PROTÉGÉ PAR COPYRIGHT

© ISO 2022

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
E-mail: copyright@iso.org
Web: www.iso.org

Publié en Suisse

Sommaire

Page

Avant-propos ..... **iv**

1 Domaine d'application **1**

2 Références normatives **1**

3 Termes et définitions **1**

3.1 Termes généraux 1
3.2 Termes relatifs aux masses 1
3.3 Termes relatifs aux principales dimensions de la machine 2
3.4 Termes relatifs aux dimensions du grappin 5
3.5 Termes relatifs aux configurations du grappin 6
3.6 Termes relatifs aux dimensions du bouclier 7

4 Informations requises **7**

Annexe A (informative) **Exemples de dimensions et de caractéristiques** **10**

Bibliographie **14**

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

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.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814b7ceb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

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 www.iso.org/avant-propos.

Le présent document a été élaboré par le comité technique ISO/TC 23, *Tracteurs et matériels agricoles et forestiers*, sous-comité SC 15, *Matériels forestiers*.

Cette deuxième édition annule et remplace la première édition (ISO 13861:2000), qui a fait l'objet d'une révision technique.

Les principales modifications par rapport à l'édition précédente sont les suivantes:

— ajout d'une nouvelle entrée terminologique pour «débusqueuse»;

— déplacement de l'ISO 6814 vers la Bibliographie;

— suppression des termes «droite», «gauche», «avant» et «arrière»;

— révision de l'Article 4 pour indiquer clairement les informations requises;

— mise à jour des Figures A.1 et A.4;

— déplacement des figures dans une nouvelle Annexe A informative;

— application de modifications rédactionnelles.

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.

© ISO 2022 – Tous droits réservés

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

1 Domaine d'application

Le présent document spécifie la terminologie et les informations nécessaires comme cadre général d'identification et de description des principales dimensions et caractéristiques des débusqueuses à roues.

Il est applicable aux débusqueuses à câble et à grappin articulées sur roues.

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

2 Références normatives

Le présent document ne contient aucune référence normative.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

3 Termes et définitions

Pour les besoins du présent document, les termes et définitions suivants s'appliquent.

L'ISO et l'IEC tiennent à jour des bases de données terminologiques destinées à être utilisées en normalisation, consultables aux adresses suivantes:

ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

— ISO Online browsing platform: disponible à l'adresse https://www.iso.org/obp

— IEC Electropedia: disponible à l'adresse https://www.electropedia.org/

3.1 Termes généraux

3.1.1
débusqueuse
machine automotrice conçue pour transporter des arbres ou des parties d'arbres en les halant ou en les traînant

[SOURCE: ISO 6814:2009, 2.3.1.15]

3.1.2
plan de référence au sol
PRS
surface horizontale ferme et plane sur laquelle est placée la machine pour les mesurages

3.2 Termes relatifs aux 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

© ISO 2022 – Tous droits réservés

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
charge sur chaque essieu *à la masse normale de fonctionnement* (3.2.1) ou à la *masse maximale de fonctionnement* (3.2.2)

3.3 Termes relatifs aux 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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

© ISO 2022 – Tous droits réservés

3.3.7
hauteur hors tout
h_1
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2) et un plan horizontal passant par le point le plus élevé de la machine

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

3.3.8
hauteur de la lame
h_2
distance verticale entre le bord inférieur, en position de repos sur le *plan de référence au sol* (3.1.2), et le bord supérieur de la lame, les réhausses étant exclues

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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 *plan de référence au sol* (3.1.2)

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

3.3.10
abaissement maximal de la lame
h_4
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2) et le point le plus bas de la lame dans sa position la plus basse

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

3.3.11
garde au sol
h_5
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2) et le point le plus bas de la partie centrale de la machine, c'est-à-dire 25 % de la *voie* (3.3.19) de part et d'autre de l'axe longitudinal de la machine

Note 1 à l'article: Voir Figure A.2.

3.3.12
garde au sol à l'articulation
h_6
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2) et le point le plus bas de l'articulation

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

3.3.13
rayon du pneumatique sous charge
r_1
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2)et l'horizontale du centre de l'essieu, lorsque la masse de la machine est la *masse normale de fonctionnement* (3.2.1)

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

© ISO 2022 – Tous droits réservés

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

3.3.17
diamètre du rouleau principal du guide-câble
d_1
diamètre du rouleau principal du guide-câble à mi-longueur

Note 1 à l'article: Voir Figure A.1.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.2.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.2.

3.3.20
oscillation des châssis
a_1
angle de rotation d'un châssis, mesuré en degrés, par rapport à une position horizontale donnée, dans les deux directions, sans entraîner la rotation de l'autre châssis

Note 1 à l'article: Voir Figure A.2.

3.3.21
oscillation des essieux
a_2
angle de rotation d'un essieu, mesuré en degrés, par rapport à une position horizontale donnée, dans les deux directions, sans entraîner la rotation de l'un des châssis

Note 1 à l'article: Voir Figure A.2.

© ISO 2022 – Tous droits réservés

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.3.

3.3.23
angle d'articulation
a_3
angle maximal, mesuré en degrés, du mouvement de la direction du châssis depuis la position de ligne droite entre les axes longitudinaux des châssis avant et arrière

Note 1 à l'article: Voir Figure A.3.

3.3.24
largeur de la lame
w_3
distance horizontale entre les bords extérieurs de la lame

Note 1 à l'article: Voir Figure A.3.

3.4 Termes relatifs aux dimensions du grappin

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)

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:

ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

— 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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.4.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.4.

© ISO 2022 – Tous droits réservés

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.4.

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* (3.5.3)

Note 1 à l'article: Voir Figure A.4.

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

Note 1 à l'article: Voir Figure A.5.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

3.4.6
ouverture maximale du grappin
ll_6
distance horizontale entre les pinces des bras du grappin, grappin entièrement ouvert

Note 1 à l'article: Voir Figure A.5.

3.4.7
aire de la section d'ouverture du grappin
A
aire transversale de la section d'ouverture du grappin pinces jointes

Note 1 à l'article: Voir Figure A.5.

3.4.8
taille minimale des grumes
dd_1
plus petit diamètre de grume que peut tenir le grappin entièrement fermé

Note 1 à l'article: Voir Figure A.5.

3.4.9
rotation du grappin
nombre de degrés de rotation du grappin

3.5 Termes relatifs aux configurations du grappin

3.5.1
monofonctionnel
configuration dans laquelle l'ensemble supportant le grappin consiste en une potence simple et deux vérins hydrauliques, permettant au pivot du grappin de se déplacer selon un arc déterminé

© ISO 2022 – Tous droits réservés

3.5.2
bi-fonctionnel
configuration dans laquelle l'ensemble supportant le grappin consiste en une flèche, une potence et deux jeux de vérins hydrauliques, permettant au pivot du grappin de décrire une série de mouvements inscrits dans un plan vertical longitudinal

3.5.3
flèche tournante
configuration dans laquelle le support du grappin consiste en un ensemble de flèches lui permettant des mouvements à la fois verticaux et horizontaux

3.6 Termes relatifs aux dimensions du bouclier

3.6.1
distance entre l'essieu arrière et le bouclier
ll_7
distance horizontale entre le centre de l'essieu arrière et la face arrière du bouclier

Note 1 à l'article: Voir Figure A.6.

3.6.2
longueur du support de charge
ll_8
distance horizontale entre la face arrière du bouclier et le bord le plus à l'arrière du support de charge

Note 1 à l'article: Voir Figure A.6.

3.6.3
position la plus basse du bouclier
hh_8
distance verticale entre le *plan de référence au sol* (3.1.2) et la partie inférieure du bouclier, celui-ci étant entièrement abaissé

Note 1 à l'article: Voir Figure A.6.

iTeh STANDARD PREVIEW
(standards.iteh.ai)
ISO 13861:2022
https://standards.iteh.ai/catalog/standards/sist/814f37eb-0b52-4dac-ad98-91fee5b76b31/iso-13861-2022

4 Informations requises

Pour permettre l'identification et la descriptions des dimensions et caractéristiques principales des débusqueuses à roues, les informations suivantes doivent être fournies, si nécessaire (voir exemples à l'Annexe A):

— masse normale de fonctionnement (3.2.1);

— masse maximale de fonctionnement (3.2.2);

— charge par essieu (3.2.3);

— longueur totale du châssis (3.3.1);

— longueur hors tout (3.3.2);

— empattement (3.3.3);

— distance entre l'axe de l'articulation et le point le plus éloigné de l'arc décrit par la lame (3.3.4);

— distance de l'axe de l'articulation à l'avant de la machine (3.3.5);

— distance entre l'axe de l'articulation et l'essieu avant (3.3.6);

— hauteur hors tout (3.3.7);

© ISO 2022 – Tous droits réservés