

DIN ISO 13862

ICS 01.040.65; 65.060.80

Einsprüche bis 2023-01-11
Vorgesehen als Ersatz für
DIN ISO 13862:2016-08

Entwurf

**Forstmaschinen –
Fäller-Sammler –
Begriffe und Handelsspezifikationen (ISO 13862:2022);
Text Deutsch und Englisch**

Machinery for forestry –
Feller-bunchers –
Terms, definitions and commercial specifications (ISO 13862:2022);
Text in German and English

Matériel forestier –
Abatteuses-groupeuses –
Termes, définitions et spécifications commerciales (ISO 13862:2022);
Texte en allemand et anglais

Anwendungswarnvermerk

Dieser Norm-Entwurf mit Erscheinungsdatum 2022-11-11 wird der Öffentlichkeit zur Prüfung und Stellungnahme vorgelegt.

Weil die beabsichtigte Norm von der vorliegenden Fassung abweichen kann, ist die Anwendung dieses Entwurfs besonders zu vereinbaren.

Stellungnahmen werden erbeten

- vorzugsweise online im Norm-Entwurfs-Portal von DIN unter www.din.de/go/entwuerfe bzw. für Norm-Entwürfe der DKE auch im Norm-Entwurfs-Portal der DKE unter www.entwuerfe.normenbibliothek.de, sofern dort wiedergegeben;
- oder als Datei per E-Mail an nkt@din.de möglichst in Form einer Tabelle. Die Vorlage dieser Tabelle kann im Internet unter www.din.de/go/stellungnahmen-norm-entwuerfe oder für Stellungnahmen zu Norm-Entwürfen der DKE unter www.dke.de/stellungnahme abgerufen werden;
- oder in Papierform an den DIN-Normenausschuss Kommunale Technik (NKT), 10772 Berlin oder Am DIN-Platz, Burggrafenstr. 6, 10787 Berlin.

Die Empfänger dieses Norm-Entwurfs werden gebeten, mit ihren Kommentaren jegliche relevanten Patentrechte, die sie kennen, mitzuteilen und unterstützende Dokumentationen zur Verfügung zu stellen.

Gesamtumfang 19 Seiten

DIN-Normenausschuss Kommunale Technik (NKT)

Inhalt

	Seite
Nationales Vorwort	3
Nationaler Anhang NA (informativ) Literaturhinweise	4
Vorwort	5
1 Anwendungsbereich	6
2 Normative Verweisungen	6
3 Begriffe und Klassifizierung	6
3.1 Allgemeine Begriffe	6
3.2 Massebezogene Begriffe	6
3.3 Begriffe bezogen auf die Abmessungen der Hauptmaschine	7
3.4 Begriffe bezogen auf die Abmessungen des Fällerkopfes	9
3.5 Andere Begriffe	10
4 Geforderte Angaben	11
Anhang A (informativ) Beispiele für Abmessungen und Merkmale	13
Literaturhinweise	16

Bilder

Bild A.1 — Fäller-Sammler, beim Sammeln schwenkend, mit Gleisketten	14
Bild A.2 — Fäller-Sammler, beim Sammeln fahrend, mit Rädern	15

Nationales Vorwort

Dieses Dokument enthält die deutsche Übersetzung der Internationalen Norm ISO 13862:2022, die vom Technischen Komitee ISO/TC 23 „Tractors and machinery for agriculture and forestry“ erarbeitet wurde, dessen Sekretariat von AFNOR (Frankreich) gehalten wird.

Das zuständige deutsche Normungsgremium ist der Arbeitsausschuss NA 051-06-01 AA „Forstmaschinen und -geräte“ im DIN-Normenausschuss Kommunale Technik (NKT).

Um Zweifelsfälle in der Übersetzung auszuschließen, ist die englische Originalfassung beigelegt. Die Nutzungsbedingungen für den deutschen Text des Norm-Entwurfes gelten gleichermaßen auch für den englischen Text.

Für die in diesem Dokument zitierten Dokumente wird im Folgenden auf die entsprechenden deutschen Dokumente hingewiesen:

ISO 6814:2009 siehe DIN ISO 6814:2016-08

Aktuelle Informationen zu diesem Dokument können über die Internetseiten von DIN (www.din.de) durch eine Suche nach der Dokumentennummer aufgerufen werden.

Änderungen

Gegenüber DIN ISO 13862:2016-08 wurden folgende Änderungen vorgenommen:

- a) neue Begrifflichkeit für „Feller-buncher“ aufgenommen;
- b) Verweisung auf ISO 6814 in Literaturverzeichnis überführt;
- c) Entfernen der Begriffe „linkshändig“, „rechtshändig“, „vorne“ und „hinten“;
- d) Revision von Abschnitt 4 mit Nennung der erforderlichen Angaben;
- e) Aktualisierung von Bild A.1;
- f) Überführung aller bildlichen Darstellungen in den neuen informativen Anhang A;
- g) redaktionelle Änderungen.

Nationaler Anhang NA
(informativ)

Literaturhinweise

DIN ISO 6814:2016-08, *Forstmaschinen — Mobile und selbstfahrende Maschinen — Begriffe und Klassifizierung*
(ISO 6814:2009)

Vorwort

ISO (die Internationale Organisation für Normung) ist eine weltweite Vereinigung nationaler Normungsinstitute (ISO-Mitgliedsorganisationen). Die Erstellung von Internationalen Normen wird üblicherweise von Technischen Komitees von ISO durchgeführt. Jede Mitgliedsorganisation, die Interesse an einem Thema hat, für welches ein Technisches Komitee gegründet wurde, hat das Recht, in diesem Komitee vertreten zu sein. Internationale staatliche und nichtstaatliche Organisationen, die in engem Kontakt mit ISO stehen, nehmen ebenfalls an der Arbeit teil. ISO arbeitet bei allen elektrotechnischen Normungsthemen eng mit der Internationalen Elektrotechnischen Kommission (IEC) zusammen.

Die Verfahren, die bei der Entwicklung dieses Dokuments angewendet wurden und die für die weitere Pflege vorgesehen sind, werden in den ISO/IEC-Direktiven, Teil 1 beschrieben. Es sollten insbesondere die unterschiedlichen Annahmekriterien für die verschiedenen ISO-Dokumentenarten beachtet werden. Dieses Dokument wurde in Übereinstimmung mit den Gestaltungsregeln der ISO/IEC-Direktiven, Teil 2 erarbeitet (siehe www.iso.org/directives).

Es wird auf die Möglichkeit hingewiesen, dass einige Elemente dieses Dokuments Patentrechte berühren können. ISO ist nicht dafür verantwortlich, einige oder alle diesbezüglichen Patentrechte zu identifizieren. Details zu allen während der Entwicklung des Dokuments identifizierten Patentrechten finden sich in der Einleitung und/oder in der ISO-Liste der erhaltenen Patenterklärungen (siehe www.iso.org/patents).

Jeder in diesem Dokument verwendete Handelsname dient nur zur Unterrichtung der Anwender und bedeutet keine Anerkennung.

Für eine Erläuterung des freiwilligen Charakters von Normen, der Bedeutung ISO-spezifischer Begriffe und Ausdrücke in Bezug auf Konformitätsbewertungen sowie Informationen darüber, wie ISO die Grundsätze der Welthandelsorganisation (WTO, en: World Trade Organization) hinsichtlich technischer Handelshemmnisse (TBT, en: Technical Barriers to Trade) berücksichtigt, siehe www.iso.org/iso/foreword.html.

Dieses Dokument wurde vom Technischen Komitee ISO/TC 23, *Tractors and machinery for agriculture and forestry*, Unterkomitee SC 15, *Machinery for forestry* erarbeitet.

Diese zweite Ausgabe ersetzt die erste Ausgabe (ISO 13862:2000), die technisch überarbeitet wurde.

Die wesentlichen Änderungen im Vergleich zur Vorgängerausgabe sind folgende:

- ein neuer Begriffseintrag für Fäller-Sammler wurde hinzugefügt;
- ISO 6814 wurde in die Literaturhinweise verschoben;
- die Begriffe „rechte Seite“, „linke Seite“, „vorne“ und „hinten“ wurden gestrichen;
- Abschnitt 4 wurde überarbeitet, um die erforderlichen Informationen ausdrücklich anzugeben;
- Bild A.1 aktualisiert;
- Bilder wurden in einen neuen informativen Anhang A verschoben;
- redaktionelle Änderungen wurden vorgenommen.

Rückmeldungen oder Fragen zu diesem Dokument sollten an das jeweilige nationale Normungsinstitut des Anwenders gerichtet werden. Eine vollständige Auflistung dieser Institute ist unter www.iso.org/members.html zu finden.

1 Anwendungsbereich

Dieses Dokument legt die Terminologie und die geforderten Informationen als Rahmenbedingungen zum Kennzeichnen und Beschreiben der Hauptmaße und Funktionen von Fäller-Sammlern fest.

Sie ist auf Fäller-Sammler auf Gleisketten und Rädern anwendbar.

ANMERKUNG Die Terminologie und die Anforderungen, die in diesem Dokument gegeben sind, gelten nicht notwendigerweise alle für eine besondere Maschine. Maschinen können durch die Maße und Funktionen charakterisiert werden, die für sie relevant sind.

2 Normative Verweisungen

Es gibt keine normativen Verweisungen in diesem Dokument.

3 Begriffe und Klassifizierung

Für die Anwendung dieses Dokuments gelten die folgenden Begriffe.

ISO und IEC stellen terminologische Datenbanken für die Verwendung in der Normung unter den folgenden Adressen bereit:

— ISO Online Browsing Platform: verfügbar unter <https://www.iso.org/obp>

— IEC Electropedia: verfügbar unter <https://www.electropedia.org/>

3.1 Allgemeine Begriffe

3.1.1

Fäller-Sammler

selbstfahrende Maschine zum Fällen von stehenden Bäumen und deren Anordnung in Bündeln

[QUELLE: ISO 6814:2009, 2.3.2.2]

3.1.2

Bodenbezugsfläche

GRP, en: ground reference plane

harte, flache, horizontale Oberfläche, auf der die Maschine für Messungen platziert wird

3.2 Massebezogene Begriffe

3.2.1

normale Betriebsmasse

festgelegte Gesamtmasse der Maschine, vollständig gewartet, mit gefüllten Flüssigkeitsbehältern und einer Bedienperson mit 75 kg

3.2.2

maximale Betriebsmasse

festgelegte Gesamtmasse der Maschine, vollständig gewartet, mit gefüllten Flüssigkeitsbehältern und einer Bedienperson mit 75 kg, inklusive aller Maschinenausrüstungen, mit entweder dem schwersten Fahrwerk und Gleiskettenkombination oder der größten Reifen-/ oder Flüssigkeitsfüllungskombinationen und der vom Hersteller festgelegten maximalen Beladung

3.2.3

Achslast

Last auf jeder Achse bei *normaler Betriebsmasse* (3.2.1) oder *maximaler Betriebsmasse* (3.2.2)

3.3 Begriffe bezogen auf die Abmessungen der Hauptmaschine

3.3.1

Gesamtrahmenlänge

l_1

horizontaler Abstand zwischen den vertikalen Ebenen, die rechtwinklig zu der Längsachse sind und dort liegen, wo die Längsachse die äußersten Punkte an der Vorder- und Hinterseite der Maschine trifft, Fällerkopf ausgenommen

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.2

Gesamtlänge

l_2

horizontaler Abstand von der vertikalen Ebene, die den äußersten hinteren Punkt der Maschine berührt, bis zur vertikalen Ebene, die den äußersten vorderen Punkt des Fällerkopfes berührt, wobei der *Neigungs-Ausgleichsmechanismus* (3.5.1), wenn entsprechend ausgerüstet, parallel zur *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) und der Fällerkopf auf der Bodenbezugsfläche bei maximaler Reichweite positioniert sind

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.3

Achsstand

Länge der Gleiskette auf dem Boden

l_3

horizontaler Abstand zwischen dem Mittelpunkt der Vorderachse oder der Achse der vorderen Tragrolle und dem Mittelpunkt der Hinterachse oder der Achse des hintersten Kettenrades oder der hintersten Tragrolle

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.4

Gesamthöhe

h_1

vertikaler Abstand zwischen der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) und einer horizontalen Ebene, die durch den höchsten Punkt der Maschine geht, wobei der Neigungs-Ausgleichstisch (en: levelling table), wenn entsprechend ausgerüstet, parallel zur Bodenbezugsfläche und der Fällerkopf so positioniert ist, wie in 3.3.2 beschrieben

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.5

Bodenfreiheit

h_2

vertikaler Abstand von der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) zum tiefsten Punkt des zentralen Teils der Maschine, d. h. 25 % von der *Spurweite* (3.3.8) zu jeder Seite der Maschinenlängsachse

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.6

Bodenfreiheit an der Gelenkverbindung

h_3

vertikaler Abstand von der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) zum tiefsten Punkt an der Gelenkverbindung

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1.

3.3.7

Gesamtbreite

w_1
horizontaler Abstand zwischen zwei vertikalen Ebenen, die parallel zur Längsachse der Maschine sind und die durch die äußersten Punkte auf den beiden Seiten dieser Achsen gehen, wobei der Fällerkopf so positioniert ist, wie in 3.3.2 beschrieben

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.8

Spurweite

w_2
horizontaler Abstand zwischen zwei parallelen vertikalen Ebenen, die durch die Mittellinie der Reifen auf einer Achse oder durch die Mitte der Breite der Kettenräder einer Maschine mit Gleisketten gehen

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.3.9

Radius des Reifens bei Belastung

r_1
vertikaler Abstand von der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) zum horizontalen Mittelpunkt der Achse bei einer Maschine mit *normaler Betriebsmasse* (3.2.1)

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1.

3.3.10

Knickwinkel

α_1
maximaler Winkel der Knicklenkungsbewegung zur Geradeaus-Stellung zwischen den Längsmittelachsen des vorderen und hinteren Rahmens, gemessen in Grad

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1.

3.3.11

minimaler Schwenkkreis

d_1
kleinster Durchmesser, den der äußerste Punkt auf der Maschine oder auf dem Fällerkopf beschreibt, wenn der Drehtisch und/oder der Ausleger und der Fällerkopf zu deren Begrenzungen geschwenkt werden, wobei der Fällerkopf in normaler Schwenkposition und so nahe wie möglich an der Maschine gehalten wird, ohne dass es dabei zu einem Kontakt mit den nicht-drehenden tragenden Bauteilen kommt

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.2.

3.3.12

Schwenkradius der Rückseite

r_2
maximaler Radius, der von der Mittelachse der Rotation zum äußersten Punkt des oberen Aufbaus beschrieben wird, wobei der Neigungs-Ausgleichstisch, wenn entsprechend ausgerüstet, parallel zur *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) positioniert ist

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.2.

3.3.13

Wendekreis

d_2

Durchmesser des kleinsten Kreises, den der äußerste Punkt auf der Maschine beschreibt, wenn die Maschine bei unbetätigten Bremsen wendet, wobei der Fällerkopf auf Bodenhöhe positioniert ist

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1.

3.3.14

Neigung in Längsrichtung

a_2, a_3

<oberer Aufbau> maximaler Winkel, den der *Neigungs-Ausgleichsmechanismus* (3.5.1) mit dem oberen Aufbau einstellen kann, in Vorwärts- und Rückwärtsrichtung, gemessen in Grad

Anmerkung 1 zum Begriff: a_2 = Vorwärtsneigung; a_3 = Rückwärtsneigung.

Anmerkung 2 zum Begriff: Siehe Bild A.2.

3.3.15

Neigung zur Seite

a_4, a_5

<oberer Aufbau> maximaler Winkel in einer Ebene, die senkrecht zur Maschinenlängsachse liegt, den der *Neigungs-Ausgleichsmechanismus* (3.5.1) mit dem oberen Aufbau einstellen kann, nach links und nach rechts, gemessen in Grad

Anmerkung 1 zum Begriff: a_4 = Neigung nach links; a_5 = Neigung nach rechts.

Anmerkung 2 zum Begriff: Siehe Bild A.2.

3.4 Begriffe bezogen auf die Abmessungen des Fällerkopfes

3.4.1

minimale Baumstumpfhöhe

hh_1

vertikaler Abstand von der Unterseite des Fällerkopfes zur Unterseite der Baum-Schneidekante

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.4.2

Schneidetiefe der Maschine

hh_2

maximaler vertikaler Abstand unter der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) zu einer horizontalen Ebene, die durch die Unterseite der Schneidekante geht, wobei die vertikale Baum-Mittellinie des Fällerkopfes senkrecht zur Bodenbezugsfläche liegt

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.

3.4.3

maximale Schneidehöhe

hh_3

maximaler vertikaler Abstand über der *Bodenbezugsfläche* (3.1.2) bis zur Unterseite der Schneidekante, wobei die vertikale Baum-Mittellinie des Fällerkopfes senkrecht zur Bodenbezugsfläche liegt

Anmerkung 1 zum Begriff: Siehe Bild A.1 und Bild A.2.