

### ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

# машины землеройные

### ОПРЕДЕЛЕНИЯ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ РАЗМЕРНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК

Часть 1. БАЗОВАЯ МАШИНА

ΓΟCT 28633-90 (ИСО 6746/1-87)

Издание официальное

### ГОСУДАРСТВЕННЫЙ СТАНДАРТ СОЮЗА ССР

#### **МАШИНЫ ЗЕМЛЕРОЙНЫЕ**

Определения и условные обозначения размерных характеристик

Часть 1. Базовая машина

ГОСТ 28633—90

Earth-moving machinery.

Definitions of dimensions and symbols.

Part 1. Base machine

(HCO 6746/1-87)

ОКП 48 1000

Дата введения

01.01.92

#### 1. НАЗНАЧЕНИЕ И ОБЛАСТЬ ПРИМЕНЕНИЯ

Стандарт устанавливает термины и определения, условные обозначения размерных характеристик базовых землеройных машин. Стандарт распространяется на основные типы землеройных машин по ГОСТ\* (ИСО 6165).

Примечание. В СССР требования данного стандарта являются обязательными.

#### 2. ССЫЛКИ

Ссылочные документы приведены в информационных данных.

### 3. ТЕРМИНЫ И ОПРЕДЕЛЕНИЯ

3.1. Трехмерная система координат — см. приложение А.

3.2. Опорная плоскость отсчета (GRP) — нулевая плоскость Z. на которую помещают машину для проведения измерений.

Опорной плоскостью отсчета являются:

а) для колесных машин — твердая ровная поверхность;

б) для гусеничных машин:

нижняя поверхность башмаков с грунтозацепами (см. Н5) (для тракторов, трубоукладчиков);

вершина грунтозацепа (см. Н5) (для погрузчиков, экскавато-

ров);

половина расстояния от поверхности болтового присоединения к звену гусеничной цепи до вершины грунтозацепа (см. *H5*).

<sup>\*</sup> Государственный стандарт на стадии утверждения.

3.3. Базовая машина — машина без рабочего оборудования, соответствующая технической характеристике изготовителя.

На машине должны быть предусмотрены места крепления рабочего оборудования, указанного в ГОСТ 28632 (ИСО 6746/2).

#### 4. ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

Приложения B, C, D и F содержат условные обозначения и определения терминов, относящихся к размерным характеристикам базовых землеройных машин.

#### 5. СИСТЕМА КОДИРОВАНИЯ

Размерам, приведенным в приложениях B, C, D, E, и F, присвоен код, состоящий из прописной буквы (см. п. 5.1) и номера по международному стандарту (см. п. 5.2).

5.1. Прописная буква, обозначающая размер:

H — по высоте; W — по ширине;

L — по длине:

R — радиальный;

A — угловой.

5.2. Номер по международному стандарту, обозначающий конкретную машину (см. ГОСТ 28633 (ИСО 6746/1), ГОСТ 27721 (MCO 7131), FOCT 27249 (MCO 7132), FOCT 27536 (MCO 7133), ГОСТ 27535 (ИСО 7134), ГОСТ 27963 (ИСО 7136), ГОСТ \* (ИСО 7135) соответственно).

<sup>\*</sup> Государственный стандарт на стадии разработки.

### ТРЕХМЕРНАЯ СИСТЕМА КООРДИНАТ

### А.1. Система координат

Настоящее приложение устанавливает трехмерную систему координат, используемую для определения размеров землеройных машин.

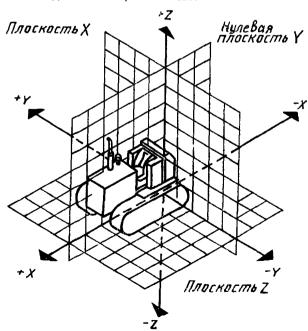
Систему не следует использовать в коммерческой документации.

А.2. Термины и определения

- A.2.1. Нулевая плоскость Y вертикальная плоскость, проходящая через продольную осевую линию машины.
- A.2.2. Плоскость X любая вертикальная плоскость, перпендикулярная к плоскости Y
- A.2.3. Плоскость Z любая горизонтальная плоскость, перпендикулярная к плоскостям X и Y.
- **А.2.4.** Положительная координата положительное направление: вперед от пулевой плоскости X, вправо от нулевой плоскости Y и вверх от нулевой плоскости Z.

Примечания:

- 1. Оси X, Y и Z (нулевые плоскости) пересекаются под прямым углом в определенной точке (например. в точке SIP, т. е. контрольной точке сиденья; на осевой линии коленчатого вала двигателя, на осевой линии ведущего колеса или заднего моста трактора, на уровне опорной поверхности при проведении ызмерений машины).
- 2. Если показаны только части машины (например двигатель, сиденье), то положение и положительное направление оси от точки пересечения осей X, Y и Z (нулевых плоскостей) принимают с учетом ориентации данной части относительно машины (например ориентации первого цилиндра двигателя или сиденья относительно передней части машины).
- 3. Если на схеме показаны машина и (или) ее рабочее оборудование, то принимают, что машина движется справа налево.



### РАЗМЕРЫ ПО ВЫСОТЕ. ТЕРМИНЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ РАЗМЕРОВ

 $\Pi$  римечание Для трехосных землевозов и скреперов условные обозначения H1—H4 относятся только к трактору.

Условное обозначение	Термин	Определение	Схема
Н1	Макси- мальная га- баритная высота	Расстояние по коорди- нате Z от GRP до верх- ней точки машины с ка- биной или ROPS*	
H2	Макси- мальная высота	Расстояние по коорди- нате Z от GRP до верх- ней точки машины без кабины и ROPS	
Н3	Отгрузоч- ная высота	Расстояние по координате Z от верхней точки машины после снятия деталей, обычно демонтируемых при отгрузке, до GRP (колесных машин) или до вершины грунтозацепа (для гусеничных машин)	GRP

Услов- ное обо- значе- ние	Термив	Определение	Схема
Н4	Дорож- ный про- свет	Расстояние по координате Z от GRP до центральной части машины, занимающей 25% гусеничной (W2) или колесной колеи (W3) по обестороны от нулевой плоскости	25%W2 W2 25%W3 W3
Н5	Высота грунтозаце- па	Расстояние по координате Z между двумя плоскостями Z, одна из которых проходит через наружную поверхность башмака гусеницы, другая—через вершину грунтозацепа.  Для башмаков треугольного сечения — расстояние по координате Z между двумя плоскостями Z, одна из которых проходит через поверхность болтового присоединения к звену гусеничной цепи, другая—через вершину грунтозацепа	В С В Р Наружная поверхность башмака 2/ Погрузчики, экскаваторы GRP 1/2 H5  3/Давление на грунт

<sup>\*</sup> Устройство защиты при опрокидывании машины.

### РАЗМЕРЫ ПО ШИРИНЕ, ТЕРМИНЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

Услов- ное обо- вначе- ние	Термин	Определение	Схема
W1	Макси- мальная ширина	Расстояние по координате У между двумя плоскостями У, проходящими через крайние боковые точки машины по обе стороны от нулевой плоскости У.  Для трехосных землевозов и скреперов данный размер относится только к трактору	Нусевая плос- кость Y
W.5	Колея гу- сеничной машины	Расстояние по координате У между двумя илоскостями У, проходящими через середины зубьев ведущих колес	
W3	Колея колесной машины	Расстояние по координате У между двумя плоскостями У, проходящими через осевые линии шин. При сдвоенных колесах — расстояние между двумя плоскостями У, проходящими через осевые линии сдвоенных колес. Если машина имеет более одного размера колеи, то следует указывать каждый из них	

## FOCT 28633-90 C. 7

## Продолжение

Услов- ное обо- значе- ние	Термин	Определение	Схема
W4	Ширина башмака	Расстояние по координате У между двумя плоскостями У, проходящими через крайние боковые точки башмака гусеницы	

## РАЗМЕРЫ ПО ДЛИНЕ. ТЕРМИНЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

Услов- ное обо- значе- ние	Термин	Определение	Схема
L1	Макси- мальная длина	Расстояние по координате X между двумя плоскостями X, проходящими через крайнюю переднюю и крайнюю заднюю точки машины. Для трехосных землевозов и скреперов этот размер относится только к трактору	+ + + + + + + + + + + + + + + + + + + +
L2	База гу- сеничной машины	Расстояние по координате X между двумя плоскостями X, проходящими через оси ведущего и направляющего колес гусеничной машины	21

			прооблжение
Услов- нос обо- значе- ние	Термин	Определение	Схема
Lò	База ко- лесной ма- шины	Расстояние по коор- динате X между двумя плоскостями X, прохо- дящими через центры передних и задних ко- лес машины, находящей- ся в положении прямо- линейного движения. Если у машины есть зад- ний сдвоенный мост (те- лежка), то центр зад- них колес определяется линией, проходящей по- средине между осями колес этого моста. Для трехосных зем- левозов и скреперов ко- лесная база относится к трактору	23
L4	Свес зад- ней мон- тажной по- верхности	Расстояние по координате X между двумя плоскостями X, проходящими: для гусеничных машин — через ось ведущего колеса и заднюю монтажную поверхность машины; для колесных машин — через ось заднего колеса и монтажную поверхность машины	+ + + + + + + + + + + + + + + + + + + +

# Продолжение

Услов- ное обо- значе- ние	Термин	Определение	Схема
L5	Расстоя- ние от зад- него моста до шарнира сочлененной рамы	плоскостями $X$ , проходящими через ось зад-	+ 25

## РАДИАЛЬНЫЕ РАЗМЕРЫ, ТЕРМИНЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

Условное обозна- чение	Термин	Определение	Схема
RI	Радиус поворота машины	Расстояние в плоско- сти Z от центра пово- рота до осевой линии гусеницы или шины, описывающей наиболь- шую окружность.  Примечание. Для гусеничных машин с объемной гидропередачей R1 относится к осевой линии машины	
R2	Габарит- ный раднус поворота машины	Расстояние в плоскости Z от центра поворота до наиболее удаленной от него точки машины при выполнении ею возможно более крутого практически осуществимого поворота	

### УГЛОВЫЕ РАЗМЕРЫ. ТЕРМИНЫ И УСЛОВНЫЕ ОБОЗНАЧЕНИЯ

Условное обозна- чение	Термин	Определение	Схема
A1	Угол складыва- ния	Максимальный угол в плоскости Z, на который поворачивается машина влево или вправо относительно положения прямолинейного движения	

### ИНФОРМАЦИОННЫЕ ДАННЫЕ

- 1. ВНЕСЕН Министерством тяжелого машиностроения СССР
- 2. Постановлением Государственного комитета СССР по управлению качеством продукции и стандартам от 30.07.90 № 2320 введен в действие государственный стандарт СССР ГОСТ 28633—90, в качестве которого непосредственно применен международный стандарт ИСО 6746/1—87, с 01.01.92
- 3. ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ
- 4. ССЫЛОЧНЫЕ НОРМАТИВНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ДОКУМЕНТЫ

Раздел, пункт, в котором приведена ссылка	Обозначение соответ- ствующего стандарта ИСО	Обозначение отечественного нормативно-технического документа, на который дана осылка
Разд 1 3.3 5.2	ИСО 6165—87 ИСО 6746/2—87 ИСО 6746/1—87 ИСО 7131—84 ИСО 7132—84 ИСО 7133—85 ИСО 7136—86 ИСО 7135—90 ИСО 7134—85	FOCT* FOCT 28632—90 FOCT 28633—90 FOCT 27721—88 FOCT 27249—87 FOCT 27536—87 FOCT 27963—88 FOCT** FOCT 27535—87

<sup>\*</sup> Государственный стандарт на стадии утверждения.

<sup>\*\*</sup> Государственный стандарт на стадии разработки.

Редактор  $\mathcal{A}$ .  $\mathcal{A}$ .  $\mathcal{A}$  Курочкина Технический редактор  $\mathcal{O}$ .  $\mathcal{U}$ .  $\mathcal{U}$  Никитина Корректор  $\mathcal{P}$ .  $\mathcal{U}$  Корчагина

Сдано в габ, 03.09.90 Подп. в печ. 01.11.90 1,0 усл. п л. 1,0 усл. кр-отт 0,63 уч-язд л Тир. 5000