

МЕЖГОСУДАРСТВЕННЫЙ
СТАНДАРТ

ГОСТ
ISO 19452—
2017

Строительные машины и оборудование

**ВИБРАЦИОННЫЕ (ПЕРКУССИОННЫЕ) КОПРЫ,
УПРАВЛЯЕМЫЕ ПЕШИМ ОПЕРАТОРОМ**

Терминология и торговые технические условия

(ISO 19452:2008, IDT)

Издание официальное



Москва
Стандартинформ
2019

Предисловие

Цели, основные принципы и общие правила проведения работ по межгосударственной стандартизации установлены ГОСТ 1.0 «Межгосударственная система стандартизации. Основные положения» и ГОСТ 1.2 «Межгосударственная система стандартизации. Стандарты межгосударственные, правила и рекомендации по межгосударственной стандартизации. Правила разработки, принятия, обновления и отмены»

Сведения о стандарте

1 ПОДГОТОВЛЕН Обществом с ограниченной ответственностью «ИЦ «ЦНИП СДМ» (ООО «ИЦ «ЦНИП СДМ») на основе собственного перевода на русский язык англоязычной версии стандарта, указанного в пункте 5

2 ВНЕСЕН Межгосударственным техническим комитетом по стандартизации МТК 267 «Строительно-дорожные машины и оборудование»

3 ПРИНЯТ Межгосударственным советом по стандартизации, метрологии и сертификации (протокол от 28 февраля 2017 г. № 96-П)

За принятие проголосовали:

Краткое наименование страны по МК (ИСО 3166) 004 -- 97	Код страны по МК (ИСО 3166) 004 -- 97	Сокращенное наименование национального органа по стандартизации
Армения	AM	Минэкономики Республики Армения
Беларусь	BY	Госстандарт Республики Беларусь
Казахстан	KZ	Госстандарт Республики Казахстан
Киргизия	KG	Кыргызстандарт
Россия	RU	Росстандарт

4 Приказом Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии от 20 апреля 2017 г. № 289-ст межгосударственный стандарт ГОСТ ISO 19452—2017 введен в действие в качестве национального стандарта Российской Федерации с 1 июля 2018 г.

5 Настоящий стандарт идентичен международному стандарту ISO 19452:2008 «Строительные машины и оборудование. Вибрационные (перкуссионные) копры, управляемые пешим оператором. Терминология и торговые технические условия» («Building construction machinery and equipment — Pedestrian-controlled vibratory (percussion) rammers — Terminology and commercial specifications», IDT), включая техническую поправку Cor.1:2008.

6 Настоящий стандарт может быть использован при ежегодной актуализации перечня стандартов, содержащих правила и методы исследований (испытаний), а также стандартов, в результате применения которых на добровольной основе обеспечивается соблюдение требований технического регламента Таможенного союза ТР ТС 010/2011 «О безопасности машин и оборудования»

7 ВВЕДЕН ВПЕРВЫЕ

8 ПЕРЕИЗДАНИЕ. Декабрь 2019 г.

Информация о введении в действие (прекращении действия) настоящего стандарта и изменений к нему на территории указанных выше государств публикуется в указателях национальных стандартов, издаваемых в этих государствах, а также в сети Интернет на сайтах соответствующих национальных органов по стандартизации.

В случае пересмотра, изменения или отмены настоящего стандарта соответствующая информация будет опубликована на официальном интернет-сайте Межгосударственного совета по стандартизации, метрологии и сертификации в каталоге «Межгосударственные стандарты»

© ISO, 2008 — Все права сохраняются
© Стандартиформ, оформление, 2017, 2020



В Российской Федерации настоящий стандарт не может быть полностью или частично воспроизведен, тиражирован и распространен в качестве официального издания без разрешения Федерального агентства по техническому регулированию и метрологии

Строительные машины и оборудование

ВИБРАЦИОННЫЕ (ПЕРКУССИОННЫЕ) КОПРЫ, УПРАВЛЯЕМЫЕ ПЕШИМ ОПЕРАТОРОМ

Терминология и торговые технические условия

Building construction machinery and equipment. Pedestrian-controlled vibratory (percussion) rammers.
Terminology and commercial specifications

Дата введения — 2018—07—01

1 Область применения

Настоящий стандарт устанавливает терминологию и технические характеристики для коммерческой документации в отношении вибрационных (перкуSSIONных) трамбовок, используемых в строительстве и управляемых пешим оператором.

Настоящий стандарт не распространяется на трамбовки, предназначенные для подбивки, а также трамбовки взрывного типа.

2 Термины и определения

В настоящем стандарте применены следующие термины и определения:

2.1 вибрационная трамбовка, управляемая пешим оператором; перкуSSIONная трамбовка ударного действия, управляемая пешим оператором (pedestrian-controlled vibratory rammer; pedestrian-controlled percussion rammer): Машина, предназначенная для уплотнения материала (в первую очередь, грунта) с использованием для уплотнения виброперемещения или виброудара трамбующей плиты (см. рисунок 1).

Примечание — Машина уплотняет материал посредством вибрационного воздействия на него трамбующей плиты.

2.2 приводной двигатель (prime mover). Источник энергии привода ударного механизма (см. рисунок 1).

Примечание — Для вибрационных трамбовок используют следующие типы приводных двигателей: двигатель внутреннего сгорания (см. рисунок 2); пневматический (см. рисунок 3) и гидравлический.

(Измененная редакция, Cor.1:2008)

2.3 вибрационный механизм (vibratory mechanism): Система компонентов, передающая энергию приводного двигателя к трамбующей плите.

2.4 трамбовочная плита; башмак (foot-plate; shoe): Элемент машины, непосредственно воздействующий на уплотняемый материал (см. рисунок 1)

Примечание — Материалами для трамбовочной плиты являются сталь, дерево и полимерные смеси.

2.5 сила удара (impact force): Сила, создаваемая трамбовкой, в момент удара по поверхности материала.

Примечание — Результатом использования силы удара трамбовок является увеличение удельной плотности.

2.6 **рабочая масса** (operating mass): Масса машины с оборудованием, оснасткой и всеми жидкостными системами, заправленными до уровня, указанного изготовителем (например, гидравлического, моторного, смазочного и трансмиссионного масла), а также топливного бака (при наличии), заправленного наполовину.

2.7 **отгрузочная масса** (shipping mass): Масса скомплектованной и упакованной для транспортирования машины.

2.8 **габаритные размеры** (overall dimensions): Максимальная длина L , максимальная ширина W и максимальная высота H машины, установленной в вертикальном положении на трамбовочной плите (см. рисунок 4).

2.9 **размер трамбовочной плиты [башмака]** (foot-plate [shoe] size): Размер плиты, определяемый ее длиной L_s и шириной W_s (см. рисунок 4).

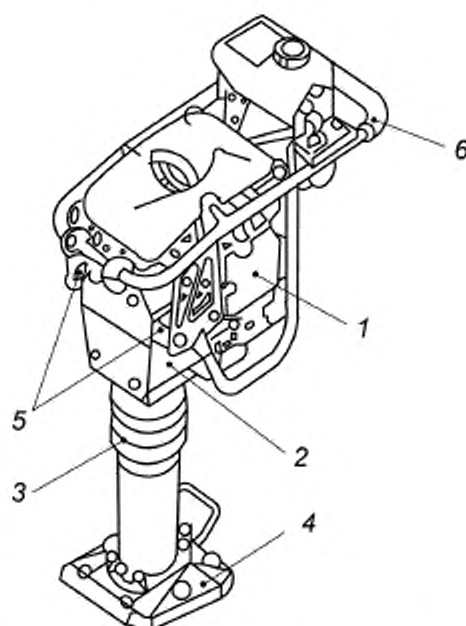
2.10 **частота вибрации; частота ударов** (vibration frequency; percussion frequency): Частота соприкосновений трамбовочной плиты (башмака) с уплотняемым материалом.

2.11 **максимальная скорость движения** (maximum travel speed): Максимальное горизонтальное расстояние перемещения трамбовки по уплотняемому материалу в единицу времени.

2.12 **рабочая скорость** (operating speed): Максимальная рабочая скорость приводного двигателя.

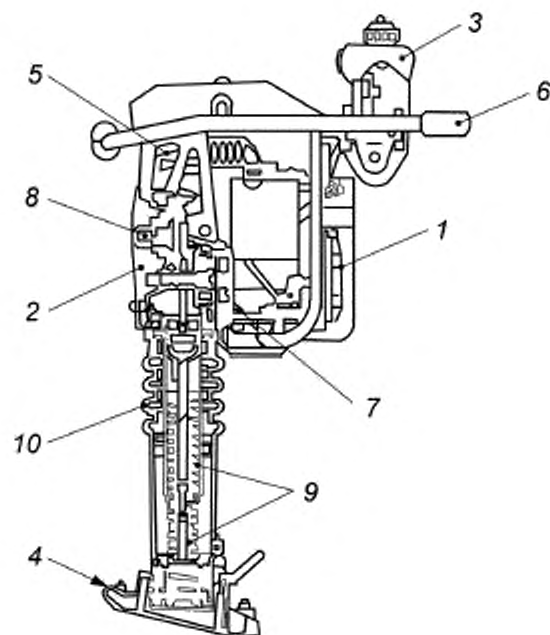
2.13 **соотношение топлива и масла; топливно-масляная смесь** (fuel-to-oil ratio; fuel oil mixture): Соотношение частей масла к бензину, требуемое для двухтактного двигателя внутреннего сгорания.

2.14 **рабочий ход** (stroke): Полное перемещение трамбовочной плиты (башмака) в вертикальном направлении в отсутствии поступательного движения вперед.



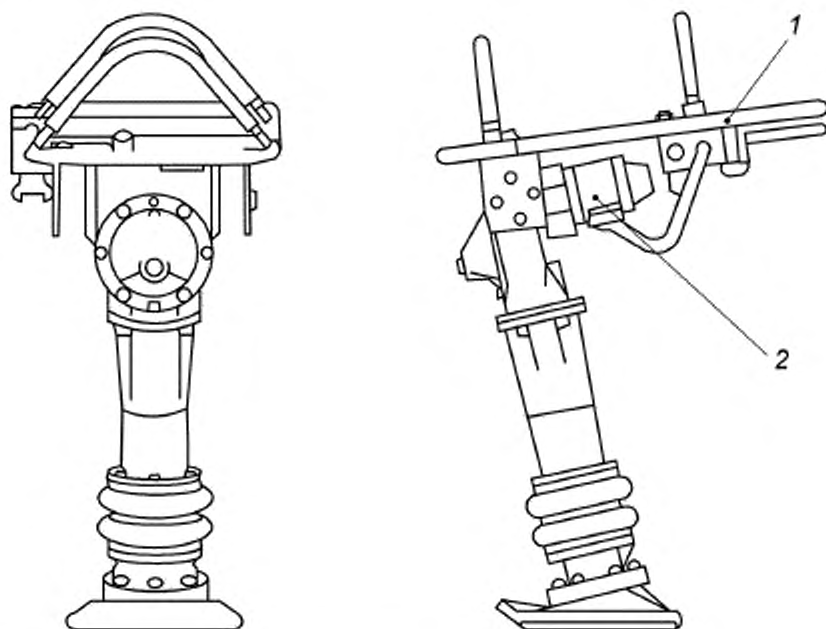
1 — приводной двигатель; 2 — трансмиссия; 3 — эластичное соединение; 4 — трамбовочная плита (башмак); 5 — виброизолирующие крепления; 6 — рукоятка управления

Рисунок 1 — Основные узлы конструкции вибрационной (перкуSSIONной) трамбовки, управляемой пешим оператором



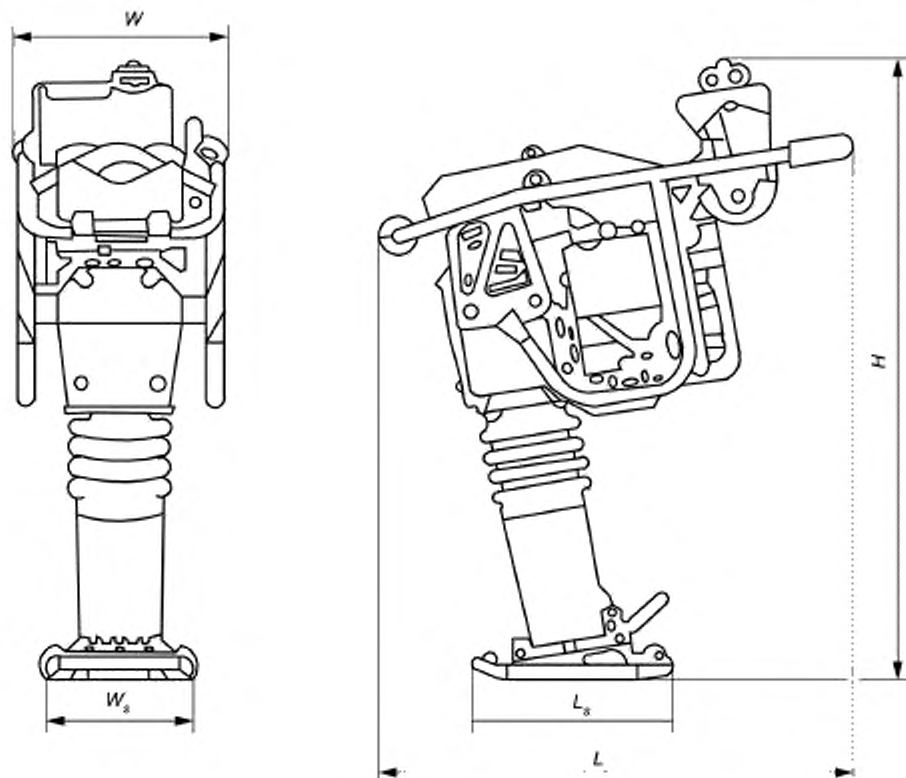
- 1 — приводной двигатель; 2 — трансмиссия; 3 — топливный бак; 4 — трамбовочная плита (башмак);
 5 — виброизолирующие крепления; 6 — рукоятка управления; 7 — центробежная муфта;
 8 — кривошипно-шатунный механизм; 9 — комплект пружин; 10 — эластичное соединение

Рисунок 2 — Пример вибрационной (перкуSSIONной) трамбовки, управляемой пешим оператором, с приводом от двигателя внутреннего сгорания



1 — вход для подачи сжатого воздуха, 2 — пневмомотор

Рисунок 3 — Пример вибрационной (перкуSSIONной) трамбовки, управляемой пешим оператором, с пневматическим приводом



L — длина; W — ширина; H — высота, с рукояткой в рабочем положении; L_s — длина трамбовочной плиты;
 W_s — ширина трамбовочной плиты

Рисунок 4 — Габаритные размеры и размеры трамбовочной плиты

3 Технические характеристики для коммерческой документации

3.1 Общее

Предоставляют следующие данные:

- модель или тип;
- изготовитель;
- серийный номер;
- тип приводного двигателя (двигатель внутреннего сгорания, электрический, гидравлический, пневматический);
- рабочая масса, кг;
- рабочий ход, мм;
- размеры трамбовочной плиты (башмака) ($W_s \cdot L_s$), мм (см. рисунок 4);
- частота вибрации, Гц;
- максимальная скорость движения, м/мин;
- габаритные размеры в рабочем режиме (см. рисунок 4):
 - длина L , мм;
 - ширина W , мм;
 - высота H , мм.

3.2 Приводной двигатель

3.2.1 Для двигателя внутреннего сгорания

Предоставляют следующие данные:

- a) тип двигателя внутреннего сгорания:
 - с искровым зажиганием (2-тактный или 4-тактный);
 - воспламенением от сжатия;
- b) модель;
- c) изготовитель;
- d) рабочее число оборотов, мин^{-1} ;
- e) рабочий объем двигателя, см^3 ;
- f) полезная мощность двигателя, кВт (как указано изготовителем двигателя);
- g) вид топлива;
- h) соотношение топлива и масла в смеси (в случае применения);
- i) емкость топливного бака, л.

3.2.2 Для электродвигателей

Предоставляют следующие данные электродвигателя:

- a) модель или тип;
- b) номинальная сила тока, А;
- c) напряжение, число фаз и частота, В/число фаз/Гц;
- d) максимальное рабочее число оборотов, мин^{-1} .

3.2.3 Для гидравлического или пневматического привода

Предоставляют следующие данные гидравлического или пневматического привода:

- a) максимальное давление питания, МПа;
- b) расход воздуха (для пневмопривода), $\text{м}^3/\text{ч}$;
- c) подача насоса (для гидропривода), л/мин;
- d) частота циклов при установленном давлении и расходе, Гц.

3.3 Другие данные

Следующие данные не являются обязательными; если они предусмотрены, то должны быть представлены:

- a) отгрузочная масса, кг;
- b) сила удара, кН;
- c) энергия удара, Дж.

УДК 621.869.4-788:629.614.006.354

МКС 91.220

IDT

Ключевые слова: строительные машины и оборудование, вибрационные (перкуSSIONные) копры, управляемые пешим оператором, терминология, технические характеристики для коммерческой документации

Редактор *Г.И. Симонова*
Технический редактор *И.Е. Черепкова*
Корректор *М.И. Першина*
Компьютерная верстка *М.В. Лебедевой*

Сдано в набор 03.12.2019. Подписано в печать 06.12.2019. Формат 60×84¼. Гарнитура Ариал.
Усл. печ. л. 1,40. Уч.-изд. л. 1,00.

Подготовлено на основе электронной версии, предоставленной разработчиком стандарта

Создано в единичном исполнении во ФГУП «СТАНДАРТИНФОРМ»
для комплектования Федерального информационного фонда стандартов,
117418 Москва, Нахимовский пр-т, д. 31, к. 2.
www.gostinfo.ru info@gostinfo.ru