KOMISJONI DELEGEERITUD MÄÄRUS (EL) 2018/830,

9. märts 2018,

millega muudetakse Euroopa Parlamendi ja nõukogu määruse (EL) nr 167/2013 I lisa ja komisjoni delegeeritud määrust (EL) nr 1322/2014 põllu- ja metsamajanduses kasutatavate sõidukite konstruktsiooni ja üldiste tüübikinnitusnõuete kohandamise osas

EUROOPA KOMISJON,

võttes arvesse Euroopa Liidu toimimise lepingut,

võttes arvesse Euroopa Parlamendi ja nõukogu 5. veebruari 2013. aasta määrust (EL) nr 167/2013 põllu- ja metsamajanduses kasutatavate sõidukite kinnituse ja turujärelevalve kohta, ([1]) eriti selle artikli 18 lõiget 4 ja artikli 49 lõiget 3,

ning arvestades järgmist:

(1) Määruse (EL) nr 167/2013 I lisas tuleks muuta mitut kannet, et saaks kehtestada nõuded täiendavate sõidukikategooriate jaoks vastavalt Majanduskoostöö ja Arengu Organisatsiooni (OECD) põllu- ja metsamajanduses kasutatavate traktorite ametliku katsetamise standardite viimastele versioonidele (OECD katsestandardid) ([2]).

(2) UNECE eeskirju, mille kohaldamine on komisjoni delegeeritud määruse (EL) nr 1322/2014 ([3]) I lisa sätete alusel muudetud kohustuslikuks, ajakohastatakse sageli. Sellega seoses tuleks seda loetelu täiendada selgitava märkusega, milles täpsustatakse, et tootjad võivad kasutada kõnealuste UNECE eeskirjade kohaldatavate muudatusseeriate täiendusi isegi juhul, kui need ei ole *Euroopa Liidu Teatajas* avaldatud.

(3) Selgitamaks, et liidu õigusaktide teatavad nõuded on samaväärsed ja täielikult kooskõlas OECD katsestandardites sätestatud nõuetega, tuleks delegeeritud määruse (EL) nr 1322/2014 teatavates lisades esitatud nõuete teksti ja numeratsiooni kohandada, et need kattuksid vastavate OECD katsestandardite teksti ja numeratsiooniga.

(4) Selleks et vähendada selliseid vigastusi ja hukkunutega õnnetusi, mis on tingitud sellest, et potentsiaalselt ohtlikes olukordades ei saa kitsaröövõpmeliste traktorite tagaossa paigaldatud kokkukäivat ümbermineku kaitsekonstruktsiooni üles tõsta, tuleks ergonoomilised nõuded muuta kohustuslikuks, et lihtsustada ja soodustada ümbermineku kaitsekonstruktsiooni ülestõstmist vajaduse korral.

(5) OECD katsestandardite alusel väljastatud katsearuannete loetelu, mida tunnustatakse ELi tüübikinnituse alternatiivina delegeeritud määruse (EL) nr 1322/2014 alusel väljastatud katsearuannetele, tuleks ajakohastada.

(6) Teatavate katsemenetluste täpsustamiseks ja täiustamiseks tuleks teha veel väikesi muudatusi juhiistme katsemeetodis ja juhiistmele ligipääsu, juhtseadiste minimaalset tugevust ja kabiini materjali põlemiskiirust käsitlevates nõuetes, mis on sätestatud delegeeritud määruses (EL) nr 1322/2014.

(7) Määrust (EL) nr 167/2013 ja delegeeritud määrust (EL) nr 1322/2014 tuleks seepärast vastavalt muuta,

ON VASTU VÕTNUD KÄESOLEVA MÄÄRUSE:

Artikkel 1

Määruse (EL) nr 167/2013 I lisa muudatus

Määruse (EL) nr 167/2013 I lisas asendatakse 38. real sõidukikategooriate Ca ja Cb veerus märge „NA“ märkega „X“.

([1]) ELT L 60, 2.3.2013, lk 1.
([2]) http://www.oecd.org/tad/code/oecd-standard-codes-official-testing-agricultural-forestry-tractors.htm
([3]) Komisjoni 19. septembri 2014. aasta delegeeritud määrus (EL) nr 1322/2014, millega täiendatakse ja muudetakse Euroopa Parlamendi ja nõukogu määrust (EL) nr 167/2013 põllu- ja metsamajanduslike sõidukite konstruktsiooni ja üldise tüübikinnituse nõuete osas (ELT L 364, 18.12.2014, lk 1).

Artikkel 2

Delegeeritud määruse (EL) nr 1322/2014 muudatused

Delegeeritud määrust (EL) nr 1322/2014 muudetakse järgmiselt.

(1) Artiklis 12 asendatakse sõnad „T2-, T3- ja T4.3-kategooria sõidukite“ sõnadega „T2/C2-, T3/C3- ja T4.3/C4.3-kategooria sõidukite“;

(2) V peatükis lisatakse artikkel 35a:

„*Artikkel 35a*

Üleminekusätted

1. Kuni 26. juunini 2018 peavad liikmesriikide ametiasutused jätkama tüübikinnituste andmist põllu- ja metsamajanduses kasutatavate sõidukite tüüpidele või süsteemide, nende osade ja eraldi seadmestike tüüpidele käesoleva määruse 25. juunil 2018 kehtiva redaktsiooni kohaselt.

2. Kuni 31. detsembrini 2018 peavad liikmesriigid lubama turule lasta, registreerida või kasutusele võtta põllu- ja metsamajanduses kasutatavaid sõidukeid, süsteeme, osi ja eraldi seadmestikke, mis põhinevad tüübil, mis on saanud tüübikinnituse käesoleva määruse 25. juunil 2018 kehtiva redaktsiooni kohaselt.“;

(3) I lisas lisatakse pealkirja „Märkus“ all olevasse teksti järgmine lõik:

„Kohaldatakse käesolevas tabelis loetletud UNECE eeskirjade üleminekusätteid, välja arvatud juhul, kui käesolevas määruses on sätestatud konkreetsed alternatiivsed kuupäevad. Aktsepteeritakse ka eeskirjadele vastavust kooskõlas käesolevas tabelis loetletud muudatustest hilisemate muudatustega.“;

(4) II lisa muudetakse vastavalt käesoleva määruse I lisale;

(5) VI lisa muudetakse järgmiselt:

a) punkti B muudetakse järgmiselt:

a) punkti 3.8.2 esimene lõik asendatakse järgmisega:

„Vajaduse korral kontrollitakse külmahapruse omadusi kooskõlas punktides 3.8.2.1–3.8.2.7 esitatud nõuetega või punktis 3.8.3 esitatud nõuetega.“;

b) lisatakse punkt 3.8.3:

„3.8.3. Vastupidavust külmahaprusele võib tõendada, kohaldades käesoleva punkti B alapunkti 3 eeskirju ja juhiseid temperatuuril – 18 °C või sellest madalamal temperatuuril. Enne dünaamilist katset jahutatakse katsetatav kaitsekonstruktsioon ja kõik paigaldamistarvikud temperatuurini – 18 °C või sellest madalama temperatuurini.“;

(6) VI lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Kui ei ole sätestatud teisiti, on punktis B osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD põllu- ja metsamajanduses kasutatavate traktorite kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise (dünaamiline katse) standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD katsestandard nr 3, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“;

(7) VII lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Kui ei ole sätestatud teisiti, on punktis B osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD põllu- ja metsamajanduses kasutatavate roomiktraktorite kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD katsestandard nr 8, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“;

(8) VIII lisa muudetakse järgmiselt:

a) punkti B alapunkt 3.11.2 asendatakse järgmisega:

„3.11.2. Vajaduse korral kontrollitakse külmahapruse omadusi kooskõlas punktides 3.11.2.1–3.11.2.7 esitatud nõuetega.“;

b) VIII lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Kui ei ole sätestatud teisiti, on punktis B osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD põllu- ja metsamajanduses kasutatavate traktorite kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise (staatiline katse) standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD katsestandard nr 4, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“;

(9) IX lisa muudetakse vastavalt käesoleva määruse II lisale;

(10) X lisa muudetakse vastavalt käesoleva määruse III lisale;

(11) XI lisa muudetakse vastavalt käesoleva määruse IV lisale;

(12) XIII lisa muudetakse järgmiselt:

a) punktile 3.1.3 lisatakse järgmine lõik:

„tootja valikul võib teha täiendavalt vabatahtliku müra mõõtmise, kusjuures mootor on seisatud ja lisaseadmed, nagu ventilaatorid, klaasisoojendid ja muud elektrilised seadmed töötavad täisvõimsusel;“;

b) lisatakse punkt 3.2.2.2.2:

„3.2.2.2.2. vabatahtliku kolmanda mõõtmise vältel on mootor seisatud ja lisaseadmed, nagu ventilaatorid, klaasisoojendid ja muud elektrilised seadmed töötavad täisvõimsusel;“;

(13) XIV lisa muudetakse vastavalt käesoleva määruse V lisale;

(14) XV lisas asendatakse punkt 3.3.2 järgmisega:

„3.3.2. Ülemine aste või pulk peab olema sõidukist lahkuvale isikule kergesti nähtav ja ligipääsetav. Järjestikku paiknevate astmete või pulkade vertikaalne vahemaa peab olema võrdne. Siiski on lubatud 20 mm suurune hälve.“;

(15) XVIII lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Välja arvatud numeratsioon, on punktis B sätestatud nõuded identsed OECD põllu- ja metsamajanduses kasutatavate traktorite kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise (staatiline katse) standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD katsestandard nr 4, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“;

(16) XXII lisa punkt 4 asendatakse järgmisega:

„4. Müradeklaratsioon

Kasutusjuhendis tuleb esitada müratase juhi kõrva juures, iga lisas XIII sätestatud katsetingimuse puhul või alternatiivina OECD katsestandardi nr 5 kohase mürataseme katse tulemused vastavalt selle katseprotokolli näidise punktile 4.“;

(17) XXIII lisa punkt 1.2.1 asendatakse järgmisega:

„1.2.1. Juhtseadised nagu roolirattad või juhthoovad, käigukangid, juhtkangid, vändad, pedaalid ja lülitid tuleb valida, kujundada, ehitada ja paigaldada selliselt, et nende aktiveerimisjõud, töömaht, asukoht, töömeetod ja värvikood on kooskõlas standardiga ISO 15077:2008, sealhulgas selle standardi A ja C lisa sätetega.“;

(18) XXVII lisa punkt 2 asendatakse järgmisega:

„2. Kabiini materjali põlemiskiirus

Kabiinisisese materjali (nagu istme-, seina-, põranda- ja laekatted, kui need olemas on) põlemiskiirus ei tohi ületada 150 mm/min, kui neid katsetatakse kooskõlas standardiga ISO 3795:1989 või standardiga FMVSS302.“

Artikkel 3

Jõustumine

Käesolev määrus jõustub kahekümnendal päeval pärast selle avaldamist *Euroopa Liidu Teatajas*.

Käesolev määrus on tervikuna siduv ja vahetult kohaldatav kõikides liikmesriikides.

Brüssel, 9. märts 2018

Komisjoni nimel
president
Jean-Claude JUNCKER

I LISA

Delegeeritud määruse (EL) nr 1322/2014 II lisa tabel asendatakse järgmisega:

„OECD katsestandardi nr […] alusel esitatav katseaaruanne	Valdkond	Väljaanne	Kohaldatavus	Alternatiivne katsearuanne ELi katsearuandele, mis esitatakse järgmise alusel
3	Põllu- ja metsamajanduslike traktorite ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametlikud katsed (dünaamiline katse)	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T1, T4.2 ja T4.3	VI lisa XVIII lisa (kui turvavöö kinnituspunkte on katsetatud)
4	Põllu- ja metsamajanduslike traktorite ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametlikud katsed (staatiline katse)	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T1/C1, T4.2/C4.2 ja T4.3/C4.3	VIII lisa ja XVIII lisa (kui turvavöö kinnituspunkte on katsetatud)
5	Põllu- ja metsamajandustraktorite juhtimiskoha (-kohtade) mürataseme ametlikud katsed	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T ja C	XIII lisa
6	Kitsarööpmeliste põllu- ja metsamajanduslike ratastraktorite esiossa paigaldatavate ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametlikud katsed	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T2/C2, T3/C3 ja T4.3/C4.3	IX lisa (kui kokkukäiva ümbermineku kaitsekonstruktsiooni kaitsevõime nõuete täitmist on katsetatud ja need nõuded on täidetud) ja XVIII lisa (kui turvavöö kinnituspunkte on katsetatud)
7	Kitsarööpmeliste põllu- ja metsamajanduslike ratastraktorite tagaossa paigaldatavate ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametlikud katsed	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T2/C2, T3/C3 ja T4.3/C4.3	X lisa (kui kokkukäiva ümbermineku kaitsekonstruktsiooni kaitsevõime nõuete täitmist on katsetatud ja need nõuded on täidetud) ja XVIII lisa (kui turvavöö kinnituspunkte on katsetatud)
8	Põllu- ja metsamajanduslike roomiktraktorite ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametlikud katsed	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	C1, C2, C4.2 ja C4.3	VII lisa ja XVIII lisa (kui turvavöö kinnituspunkte on katsetatud)
10	Põllu- ja metsamajanduslike traktorite langevate esemete eest kaitsvate konstruktsioonide ametlikud katsed	2017. aasta väljaanne -2017. aasta veebruar-	T ja C	XI lisa C osa“.

II LISA

Delegeeritud määruse (EL) 1322/2014 IX lisa muudetakse järgmiselt.

(1) Punkti B muudetakse järgmiselt:

a) punkt 1.3.1 asendatakse järgmisega:

„1.3.1. Esialgne mõiste: ratta või rööpme kesktasand

Ratta või rööpme kesktasand on võrdsel kaugusel kahest tasandist, kus asuvad rattavelje välispinna välisservad.“;

b) punkti 1.3.2 lisatakse järgmine lause:

„Roomiktraktorite puhul on rattaröövbe kummagi roomiku kesktasapinna vaheline kaugus.“;

c) punkti 1.4 lisatakse järgmine lause:

„Roomikutega varustatud traktorite puhul: veorataste telgesid läbiva keskmise pikitasapinnaga risti asetsevate vertikaaltasapindade vaheline kaugus.“;

d) punktid 2.1.2 ja 2.1.3 asendatakse järgmisega:

„2.1.2. suuremate rehvide või roomikutega varustatud ühe telje jäik või reguleeritav minimaalne rööpmelaius on alla 1 150 mm. Eeldatakse, et suuremate rehvide või roomikutega telje rööbe on seatud mitte laiemaks kui 1 150 mm. Teise telje rööbet peab olema võimalik seada selliselt, et kitsamate rehvide või roomikute välimised ääred ei ulatu kaugemale teise telje rehvide või roomikute välisäärtest. Kui mõlema telje veljed ja rehvid või roomikud on samas mõõdus, peab jäik või reguleeritav rööpmelaius olema vähem kui 1 150 mm;

2.1.3. traktori tühikaalule vastav mass vahemikus 400–3 500 kilogrammi, kaasa arvatud ümbermineku kaitsekonstruktsioon ja tootja soovitatud suurima mõõduga rehvid või roomikud. Suurim lubatud mass on 5 250 kg ning massikoefitsient (suurim lubatud mass/etalonmass) ei tohi olla suurem kui 1,75;“;

e) punkti 3.1.2.3 lisatakse järgmine lause:

„Juhul kui traktor on varustatud roomikutega, määrab tootja kindlaks rööpmete laiuse.“;

f) punkti 3.1.3.2 teine ja kolmas lause asendatakse järgmisega:

„Kui traktor on maad puudutavatel ratastel ebakindlas tasakaalus, peab see nurk olema vähemalt 38°. Katse tehakse üks kord täielikult paremale lukku pööratud roolirattaga ja teine kord täielikult vasakule lukku pööratud roolirattaga.“;

g) punkti 3.1.4.3.1 muudetakse järgmiselt:

i) traktorit iseloomustavate andmete rida B_0 asendatakse järgmisega:

„**B_0** (m) tagumise rehvi või roomiku laius;“;

ii) traktorit iseloomustavate andmete read D_2 ja D_3 asendatakse järgmisega:

„**D_2** (m) esirehvide või -roomikute kõrgus täieliku teljekoormuse juures;

D_3 (m) tagarehvide või -roomikute kõrgus täieliku teljekoormuse juures;“;

iii) traktorit iseloomustavate andmete reas S asendatakse sõnad „Rööpmelaiuse (S) ja rehvilaiuse (B_0) summa peab olema suurem kui kaitsekonstruktsiooni laius B_6.“ sõnadega „Tagumise rööpmelaiuse (S) ja rehvi- või roomikulaiuste (B_0) summa peab olema suurem kui kaitsekonstruktsiooni laius B_6.“;

h) punkt 3.1.4.3.2.2 asendatakse järgmisega:

„3.1.4.3.2.2. pöörlemistelg on traktori pikisuunalise teljega paralleelne ning läbib esimese ja tagumise allamäge jääva ratta või roomiku kontaktpindade keskme;“;

i) punkti 3.1.5.1 viimane lõik asendatakse järgmisega:

„Kaugus raskuskeskme ja tagatelje (**L_3**) või esitelje (**L_2**) vahel arvutatakse traktori massi jaotumise põhjal taga- ja esirataste või taga- ja esiroomikute vahel.“;

j) punkt 3.1.5.2 asendatakse järgmisega:

„3.1.5.2. Tagarehvide või -roomikute (**D_3**) ja esirehvide või -roomikute (**D_2**) kõrgus

Mõõdetakse rehvi või roomikute kõrgeima punkti kaugus maapinnast (joonis 6.5); esi- ja tagarehvide või esi- ja tagaroomikute puhul kasutatakse sama meetodit.“;

k) punkti 3.1.5.4 viimane lõik asendatakse järgmisega:

„Löögipunkt määratakse kindlaks kaitsekonstruktsiooniga tangentsiaalsel tasandil, mis läbib esi- ja tagarehvide või esi- ja tagaroomikute ülemiste väliste punktide moodustatud joont (joonis 6.7).“;

l) punkti 3.1.5.6 viimane lõik asendatakse järgmisega:

„Löögipunkt määratakse kindlaks kapotikaane ja kaitsekonstruktsiooniga tangentsiaalsel tasandil, mis läbib esirehvi või -roomiku ülemisi väliseid punkte (joonis 6.7). Mõõtmised tehakse kapotikaane mõlemal küljel.“;

m) punktis 3.1.5.9 asendatakse esimene ja teine lõik pealkirja „Esitelje keskpunkti kõrgus (H_0)“ all järgmisega:

„Esitelje keskpunkti vertikaalkaugus esirataste või -roomikute telje keskpunktist (**H_{01}**) peab olema esitatud tootja tehnilises aruandes ja see tuleb järele vaadata.

Mõõdetakse esirataste või -roomikute telje keskpunkti vertikaalkaugus maapinnast (**H_{02}**) (joonis 6.8).“;

n) punktid 3.1.5.10 ja 3.1.5.11 asendatakse järgmistega:

„3.1.5.10. Tagumine rööpmelaius (**S**)

Mõõdetakse minimaalne tagumine rööpmelaius suurimate tootja täpsustatud rehvide või roomikute kasutamise korral (joonis 6.9).

3.1.5.11. Tagumise rehvi või roomiku laius (**B_0**)

Mõõdetakse tagumise rehvi või roomiku välis- ja sisetasandi vaheline kaugus rehvi ülaosas (joonis 6.9).“;

o) punkt 3.2.1.3.4 asendatakse järgmisega:

„3.2.1.3.4. Rööpmelaius tuleb reguleerida selliselt, et rehvid või roomikud tugevuskatse ajal kaitsekonstruktsiooni ei toetaks, kui see on võimalik. Kui katsed tehakse staatilise menetluse kohaselt, võib rattad või roomikud eemaldada.“;

p) punkt 3.2.2.2.4 asendatakse järgmisega:

„3.2.2.2.4. Kui traktori kere ja rataste või roomikute vahel on vedrustus, peab see olema katsete ajal blokeeritud.“;

q) punkt 3.2.5.4 asendatakse järgmisega:

„3.2.5.4. Muljumiskatsel kasutatav seade

Joonisel 6.10 kujutatud seadmega peab olema võimalik rakendada kaitsekonstruktsioonile allapoole suunatud jõudu ligikaudu 250 mm laiuse jäiga prussi abil, mis on universaalliigenditega kinnitatud koormust avaldava mehhanismi külge. Tuleb kasutada sobivaid teljetugesid, et traktori rehvidele või roomikutele ei mõjuks muljumisjõud.“;

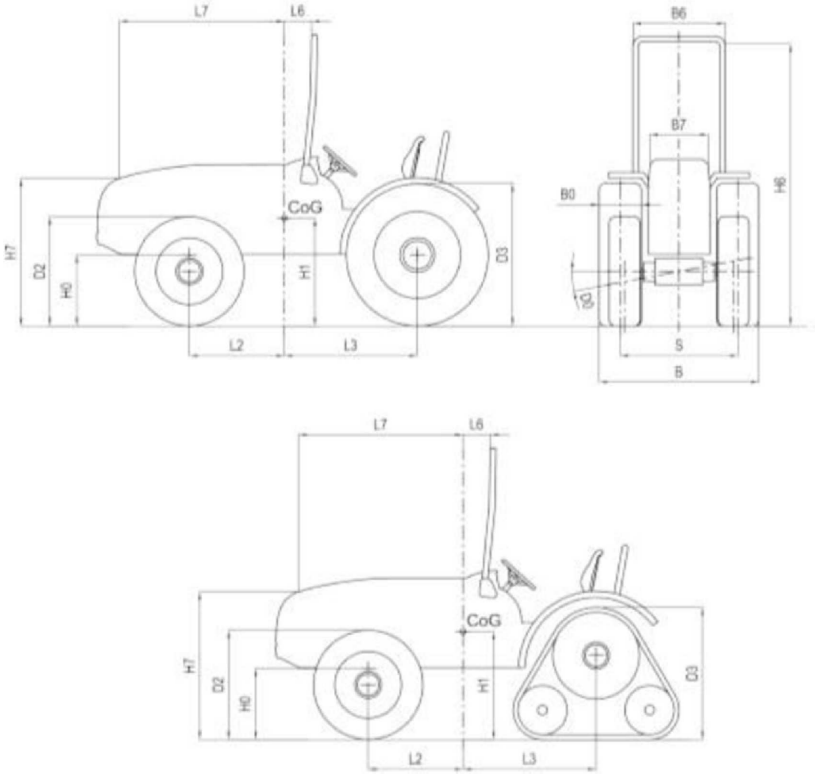
r) punkti 3.3.2.2 viimase lõigu viimane lause asendatakse järgmisega:

„Selle hindamiseks peavad esi- ja tagarehvid või esi- ja tagaroomikud ning rööpmelaius vastama tootja täpsustatud väikseimale standardmõõdule.“;

s) joonis 6.5 asendatakse järgmisega:

„*Joonis 6.5*

Andmed, mida on vaja, et teha arvutuse teel kindlaks ruumiline rullumiskäitumine traktori ümberpaiskumisel



Märkus: D2 ja D3 mõõdetakse täieliku teljekoormuse juures.“;

t) punkti 5.3.1 viimasesse lõiku lisatakse järgmine lause:

„Juhul kui traktor on varustatud roomikutega, määrab tootja kindlaks rööpmete laiuse.“;

u) Osa B4 („Virtuaalkatsete suhtes kehtivad nõuded“) lisatakse järgmine lõik:

„Roomikutega varustatud traktorite puhul tuleb algmudelis asendada järgmised read:

520 LOCATE 12, 40: PRINT „HEIGHT OF THE REAR TRACKS D3=“

*540 PRINT „HEIGHT OF THE FRT TRACKS D2=“: LOCATE 13, 29: PRINT ““

650 LOCATE 17, 40: PRINT „REAR TRACKS WIDTH B0=“

970 LPRINT TAB(40); „HEIGHT OF THE REAR TRACKS D3=“;

*980 LPRINT „HEIGHT OF THE FRT TRACKS D2=“;

1160 LPRINT TAB(40); „REAR TRACK WIDTH B0=“;

1390 W2 = SQR(H0 * H0 + L0 * L0): S1 = S/2 + B0/2

1530 F2 = 2 * ATN(- L0/D3 + SQR((L0/D3) ^ 2 – (D2/D3) + 1))

1590 X(1, 5) = D3

1660 Y(1, 5) = -L3

* kui see on asjakohane“;

(2) IX lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Välja arvatud B2 ja B3 osa numeratsioon, mida on ühtlustatud kogu lisa lõikes, on punktis B osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD kitsarööpmeliste põllu- ja metsamajanduslike traktorite esiossa paigaldatavate ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD standard 6, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“

III LISA

Delegeeritud määruse (EL) 1322/2014 X lisa muudetakse järgmiselt.

(1) Punkti A lisatakse alapunkt 3:

„3. Lisaks punkti 2 nõuetele peavad olema täidetud kokkukäiva ümbermineku kaitsekonstruktsiooni (ROPS) toimivusnõuded, mis on sätestatud B3 osas.“;

(2) Punkti B muudetakse järgmiselt:

(1) punkt 3.1.2.2.5 asendatakse järgmisega:

„3.1.2.2.5. Konstruktsiooni tagaosa külg, millele rakendatakse esimene koormus, peab olema see külg, mis katse tegijate arvates saab konstruktsiooni jaoks koormusi kõige ebasoodsamates tingimustes. Külgkoormust tuleb rakendada traktori keskpikitasandi küljele, mis asub selle külje vastas, millele rakendati pikisuunalist koormust. Koormust tuleb eest rakendada kaitsekonstruktsiooni keskpikitasandi samale küljele, millele rakendati külgkoormust.“;

(2) lisatakse järgmine B3 osa:

„B3 **NÕUDED KOKKUKÄIVA ÜMBERMINEKU KAITSEKONSTRUKTSIOONI KAITSEVÕIME KOHTA**

5.1. Kohaldamisala

Käesolevas osas sätestatakse minimaalsed kaitse- ja katsenõuded tagaossa paigaldatud kokkukäiva kaitsekonstruktsiooni kohta, mille juht tõstab seistes käsitsi üles ja/või laseb alla (kas koos osalise abisüsteemiga või ilma) ning mis lukustatakse käsi- või automaatjuhtimisega.

5.2. Käesolevas jaos kasutatakse järgmisi mõisteid:

5.2.1. „käsitsijuhtimisega kokkukäiv kaitsekonstruktsioon (ROPS)“ – tagaossa paigaldatud kahepostiline kaitsekonstruktsioon, mille juht ise käsitsi üles tõstab või alla laseb (kas koos osalise abisüsteemiga või ilma);

5.2.2. „automaatselt kokkukäiv kaitsekonstruktsioon“ – tagaossa paigaldatud kahepostiline kaitsekonstruktsioon, mille tõste-/langetamissüsteem on täisautomaatne;

5.2.3. „lukustussüsteem“ – seade, millega lukustatakse käsi- või automaatjuhtimisega kaitsekonstruktsioon kas ülestõstetud või allalastud asendisse;

5.2.4. „käsitsemisala“ – tootja määratletud ümbermineku kaitsekonstruktsiooni ala ja/või kaitsekonstruktsioonile paigaldatud lisakäepide, millega juht võib teostada tõstmis-/langetamistoiminguid;

5.2.5. „käsitsemisala juurdepääsetav osa“ – ala, millest juht kaitsekonstruktsiooni üles tõstmisel ja alla laskmisel kinni võtab; see ala määratakse kindlaks käsitsemisala ristlõigete geomeetrilise keskpunktina;

5.2.6. „juurdepääsetav ala“ – ruum, milles seisev juht saab rakendada jõudu kaitsekonstruktsiooni ülestõstmiseks ja allalaskmiseks;

5.2.7. „muljumiskoht“ – koht, kus traktori osad liiguvad üksteise või liikumatute osade suhtes nii, et see võib põhjustada inimese või tema kehaosade muljumist;

5.2.8. „rebenemiskoht“ – koht, kus traktori osad liiguvad üksteise või muude osade suhtes nii, et see võib põhjustada inimese või tema kehaosade muljumise või rebenemise;

5.2.9. „seismiskoht“ – koht traktori platvormil, kuhu pääseb juhtimiskoha peamise juurdepääsu kohalt ja kus on piisavalt ruumi seisvale juhile.

5.3. Käsitsijuhtimisega kokkukäiv kaitsekonstruktsioon

5.3.1. Katse eeltingimused

5.3.1.1. Käsitsemisala

Käsitsijuhtimine toimub seistes ning kasutatakse ühte või mitut turvakaare käsitsemisalas asuvat käepidet.

Turvakaart saab käsitseda maapinnalt või platvormil olevalt seismiskohalt (joonised 7.8a ja 7.8b).

Juht saab käsitseda turvakaart paralleelselt selle trajektooriga või trajektoori ees.

Lubatud on mitmejärguline protsess, mis hõlmab juhi mitut asendit ja mitut käsitsemisala.

Käsitsemisala peab olema selgelt ja püsivalt tähistatud (joonis 7.9).

Ala peab olema projekteeritud selliselt, et puuduksid teravad servad, nurgad ja karedad pinnad, mis võivad juhti vigastada.

Ala võib asuda traktori ühel või mõlemal küljel ning moodustada turvakaare või lisakäepidemete konstruktsioonielemendi. Käsitsemisalal ei tohi turvakaare käsitsi üles tõstmine ja alla laskmine tekitada juhile rebestusi, muljumisvigastusi ega ohtu kontrollimatute liigutuste tõttu.

5.3.1.2. Juurdepääsetavad alad

Kolm juurdepääsetavat ala, millel rakendatakse erinevat lubatud jõudu ja mis on määratletud horisontaaltasapinna ja traktori välisdetailidega kokku puutuvate vertikaaltasapindade suhtes, mis piiravad juhi asendit või asendimuutust (joonis 7.10).

I ala: mugavalt juurdepääsetav ala

II ala: ilma keha ette kallutamata juurdepääsetav ala

III ala: keha ette kallutades juurdepääsetav ala

Turvakaare käsitsemine selle trajektooriga paralleelselt

Juhi asendit ja liikumist piiravad takistused. Need traktori osad on kindlaks määratud takistuse välisservadega külgnevate vertikaaltasapindadega.

Kui juhil on vaja turvakaare käsitsijuhtimise ajal jalgu liigutada, võib ta muuta oma asendit kas turvakaare liikumissuunaga vertikaalset tasapinda mööda või üksnes eelnevaga paralleelset ühte paralleeltasapinda mööda, et takistust vältida. Üldine asendimuutus on kombinatsioon sirglõikudest, mis on paralleelsed ja risti turvakaare trajektooriga. Ristisuunaline asendimuutus on lubatud eeldusel, et juht tuleb turvakaarele lähemale. Juurdepääsetavat ala mõistetakse eri juurdepääsetavate alade kogualana (joonis 7.11).

Turvakaare käsitsemine selle trajektoori ees:

II ja III ala laiendusi peetakse juurdepääsetavateks aladeks vaid turvakaare käsitsemisel selle trajektoori ees (joonis 7.12). Nendes laiendustes on käsitsemiseks vastuvõetav jõud sama kui vastavalt II ja III alal.

Kui juhil on vaja turvakaare käsitsijuhtimise ajal liikuda, peab saama asendit muuta ilma, et turvakaare trajektooriga paralleelsel tasapinnal oleks takistusi.

Sel juhul mõistetakse juurdepääsetavat ala eri juurdepääsetavate alade kogualana.

5.3.1.3. Seismiskoht

Kõik tootja deklareeritud seismiskohad platvormil peavad olema juurdepääsetavad juhtimiskoha peamise juurdepääsu kohalt ja vastama järgmistele nõuetele:

— seismiseks ettenähtud kohas peab olema piisavalt ruumi juhi mõlema jala jaoks ning, pind peab olema tasane ja libisemiskindel; sõltuvalt sõiduki ehitusest võib see koosneda kahest eraldi pinnast ja selleks võivad olla ka sõiduki osad. See peab olema paigutatud nii, et juht saab nõutavat toimingut tehes säilitada tasakaalu ja see peab olema samal kõrgustasandil ± 50 mm hälbega.

— Sõiduk tuleb varustada selliste käepideme(te)ga ja/või piiretega, et oleks võimalik kolme punkti kontakt. Selle nõude täitmiseks saab kasutada ka sõiduki osi.

Seismiskohta peetakse piisavalt suureks, kui selle pind on ristlõikes vähemalt 400 mm küljepikkusega ruut (joonis 7.13).

Alternatiivse võimalusena võib seismiskoha nõude täitmiseks ette näha piisava ruumi ühe jala jaoks tasasel pinnal ja ühe põlve jaoks istmel.

5.3.1.4. Katsetingimused

Traktoril tuleb kasutada tootja soovitatud suurima läbimõõdu ja selle läbimõõdu juures väikseima ristlõikega rehve. Rehvide rõhk peab vastama tootja poolt põllutöödeks ette nähtule.

Tagarattad peavad olema reguleeritud kitsaimale rööpmelaiusele; esirattad peavad olema reguleeritud samale rööpmelaiusele nii lähedale kui võimalik. Kui esirataste puhul on võimalik valida kahe erineva rööpme vahel, mis võrdselt erinevad kitsaimast tagumisest rööpmest, tuleb valida neist kahest laiem.

5.3.2. Katsemenetlus

Katse eesmärk on mõõta turvakaare tõstmiseks ja langetamiseks vajaminevat jõudu. Katse viiakse läbi staatilistes tingimustes: esmast turvakaare liigutamist ei toimu. Turvakaare tõstmiseks ja langetamiseks vajamineva jõu iga mõõtmine tehakse turvakaare trajektoori puutuja suunas ja nii, et see läbib käsitsemisala ristlõikelist geomeetrilist keskpunkti.

Käsitsemisala peetakse juurdepääsetavaks juhul, kui see asub juurdepääsetavates alades või juurdepääsetavate alade kogualas (joonis 7.14).

Turvakaare tõstmiseks ja langetamiseks vajaminevat jõudu mõõdetakse mitmes käsitsemisala juurdepääsetava osa punktis (joonis 7.15).

Esimene mõõtmine teostatakse käsitsemisala juurdepääsetava osa äärmises punktis, kus turvakaar on täiesti alla lastud asendis (punkt 1 joonisel 7.15).

Teine mõõtmine tehakse punktis, kus asub punkt 1 pärast turvakaare pööramist üles, kohta, kus turvakaare trajektoori ristsirge on vertikaalne (punkt 2 joonisel 7.15).

Kolmas mõõtmine teostatakse pärast seda, kui turvakaar on tõstetud käsitsemisala juurdepääsetava osa ülemisse otsa (punkt 3 joonisel 7.15).

Kui kolmanda mõõtmise ajal ei ole turvakaar täiesti üleval, siis tehakse mõõtmine punktist, mis asub käsitsemisala juurdepääsetava osa kõige äärmises punktis, kui turvakaar on täielikult ülemises asendis (punkt 4 joonisel 7.15).

Kui trajektoor ületab punkti 1 ja punkti 3 vahel käsitsemisala juurdepääsetava osa kõige äärmises punktis I ja II ala piiri, teostatakse selles punktis täiendav mõõtmine (joonis 7.16).

Nendes punktides ei tohi suurim jõud ületada alas (I, II või III ala) vastuvõetavat jõudu.

Selleks et mõõta nõutavates punktides rakendatavat jõudu, saab mõõta väärtuse kas vahetult või turvakaare tõstmiseks või langetamiseks vajaliku pöördemomendi mõõtmise kaudu.

5.3.3. Vastuvõetavuse kriteerium

5.3.3.1. Jõu suhtes kehtiv nõue

Ümbermineku kaitsekonstruktsiooni käsitsemiseks vastuvõetav jõud sõltub juurdepääsetavast alast tabelis 7.2 näidatud viisil.

Tabel 7.2.

Lubatavad jõutasemed

Ala	I	II	III
Vastuvõetav jõud (N)	100	75	50

Kui turvakaar on täielikult ülestõstetud või allalastud asendis, on lubatud suurendada vastuvõetavaid jõutasemeid kuni 25 %.

Kui turvakaart käsitsetakse selle trajektoorist eespool, on vastuvõetavaid jõutasemeid lubatud suurendada kuni 25 %.

Allalaskmise toimingu ajal on lubatud suurendada vastuvõetavaid jõutasemeid kuni 50 %.

5.3.3.2. Täiendavad nõuded

Turvakaare käsitsi ülestõstmine ja allalaskmine ei tohi tekitada juhile rebestusi, muljumisvigastusi ega ohtu kontrollimatute liigutuste tõttu.

Muljumispunkti ei peeta juhi kätele ohtlikuks, kui käsitsemisalas on turvakaare ja traktori liikumatute osade vahelised kaugused vähemalt 100 mm käte, randmete ja rusika puhul ning 25 mm sõrmede puhul (ISO 13854:1996). Ohutuid kauguseid kontrollitakse vastavalt käsitsemisviisile, mille tootja on kasutusjuhendis ette näinud.

5.4. Käsilukustussüsteem

Ümbermineku kaitsekonstruktsiooni ülestõstetud/allalastud asendisse lukustamiseks paigaldatud seade peab olema projekteeritud järgmiselt:

— seda peab saama seistes käsitseda üks juht ning see peab asuma ühel juurdepääsetavatest aladest;

— olema kaitsekonstruktsioonist raskesti eemaldatav (nt lukustuspoltidena või fikseerivate poltidena küljespüsivad poldid);

— peab vältima segadust seoses lukustustoiminguga (ära tuleb näidata poltide täpne asukoht);

— peab vältima detailide soovimatut eemaldamist või kadumist.

Kui turvakaare ülestõstetud/allalastud asendisse lukustamise seadmed on tihvtid, peab neid olema võimalik kergesti sisse-välja lükata. Kui selleks on vaja rakendada turvakaare suhtes jõudu, peab see vastama punktide 1 ja 3 või 4 nõuetele (vt punkt 5.3).

Kõik muud lukustusseadmed tuleb projekteerida ergonoomiliselt, mille kohaselt ei või eriti nende kuju ega jõud põhjustada muljumis- ega rebenemisohtu.

5.5. Automaatlukustussüsteemi eelkatse

Käsitsijuhtimisega kokkukäivale kaitsekonstruktsioonile paigaldatud automaatlukustussüsteemi suhtes tuleb teostada enne kaitsekonstruktsiooni tugevuse katset eelkatse.

Turvakaar reguleeritakse allalastud asendist ülemisse lukustusasendisse ja tagasi. Need toimingud moodustavad ühe tsükli. Täita tuleb 500 tsüklit.

Seda võib teha käsitsi või välise energiaallika abil (hüdrauliline, pneumaatiline või elektriline täiturseade). Mõlemal juhul rakendatakse jõudu tasapinna suunas, mis on paralleelne turvakaare trajektooriga ja läbib käsitsemisala. Turvakaare pöörlemissagedus on pidev ja väiksem kui 20 p/s.

Pärast 500 tsüklit ei tohi ülemises asendis turvakaare suhtes rakendatud jõud olla rohkem kui 50 % lubatavast jõust (tabel 7.2).

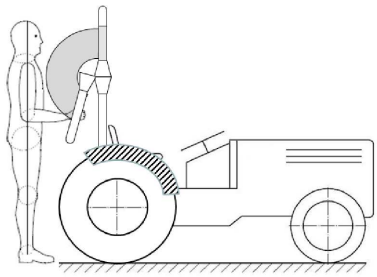
Turvakaare lahtilukustamine toimub vastavalt tootja kasutusjuhendile.

Pärast 500 tsükli täitmist ei tohi lukustussüsteemi hooldada ega parandada.

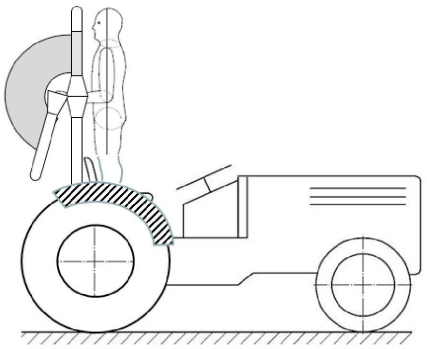
Märkus 1. Eelkatset võib nõuda ka automaatselt kokkukäiva ümbermineku kaitsekonstruktsiooni suhtes. Katse tuleb viia läbi enne kaitsekonstruktsiooni tugevuse katset.

Märkus 2. Eelkatse võib viia läbi tootja. Sel juhul esitab tootja kontrolliasutusele sertifikaadi, milles on kinnitatud katse nõuetekohast läbiviimist ning seda, et pärast 500 tsükli läbimist ei ole lukustussüsteemi hooldatud ega reguleeritud. Kontrolliasutus kontrollib seadme töökindlust ühe tsükli jooksul, mis seisneb turvakaare tõstmises ülemisse lukustusasendisse ja tagasi alla laskmises.

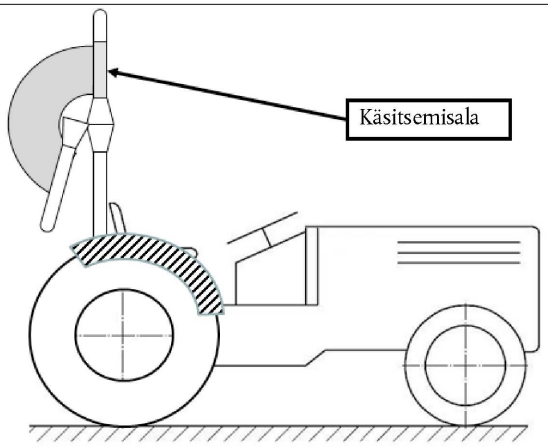
Joonis 7.8 a
Maapinnalt



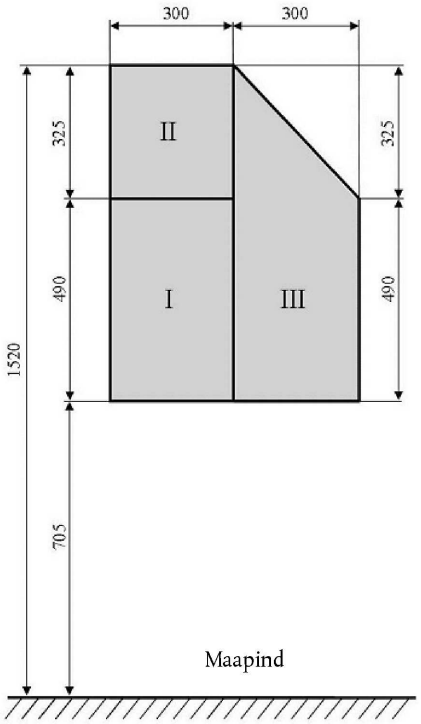
Joonis 7.8 b
Platvormilt



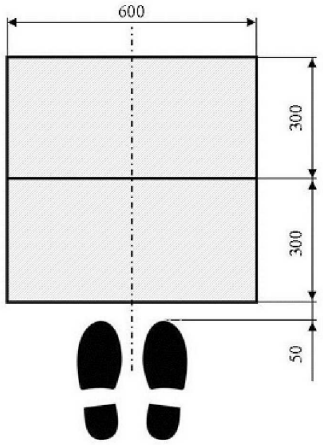
Joonis 7.9
Käsitsemisala



Joonis 7.10
Juurdepääsetavad alad
(mõõtmed millimeetrites)

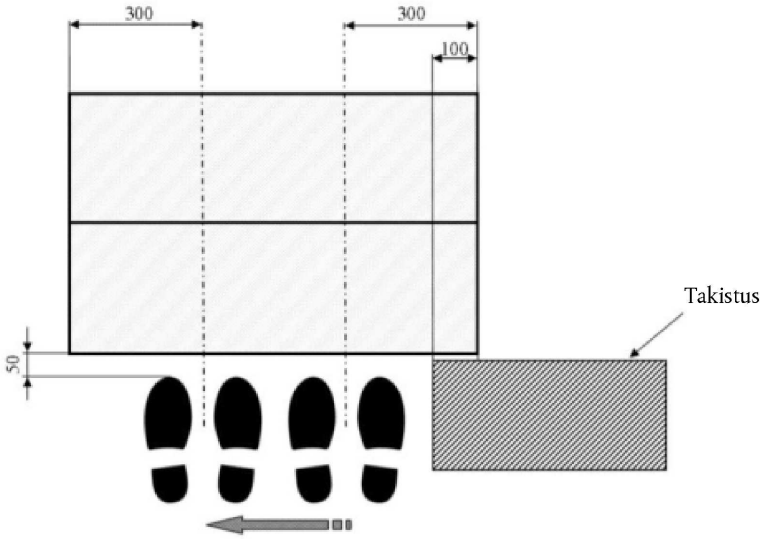


Juurdepääsetavad alad külgvaates

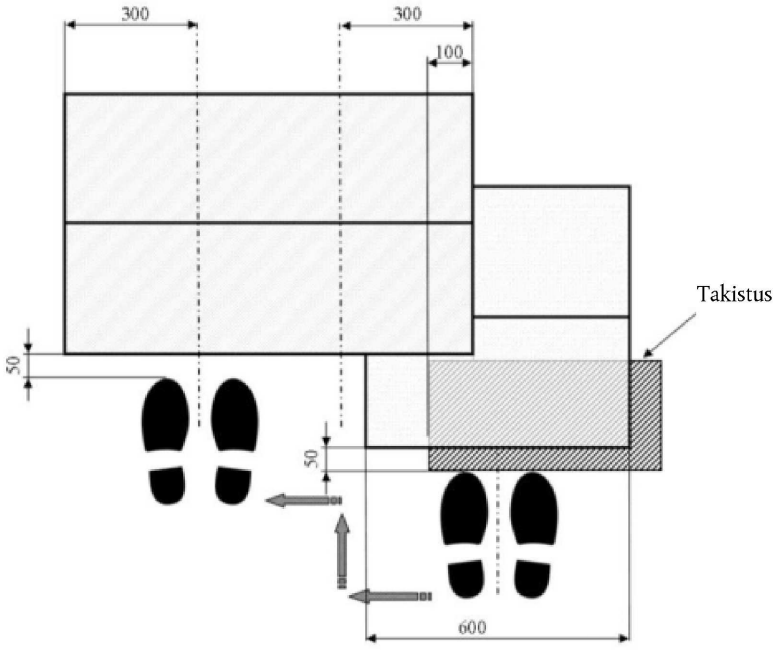


Juurdepääsetavad alad ülaltvaates

Joonis 7.11
Juurdepääsetavate alade koguala
(mõõtmed millimeetrites)

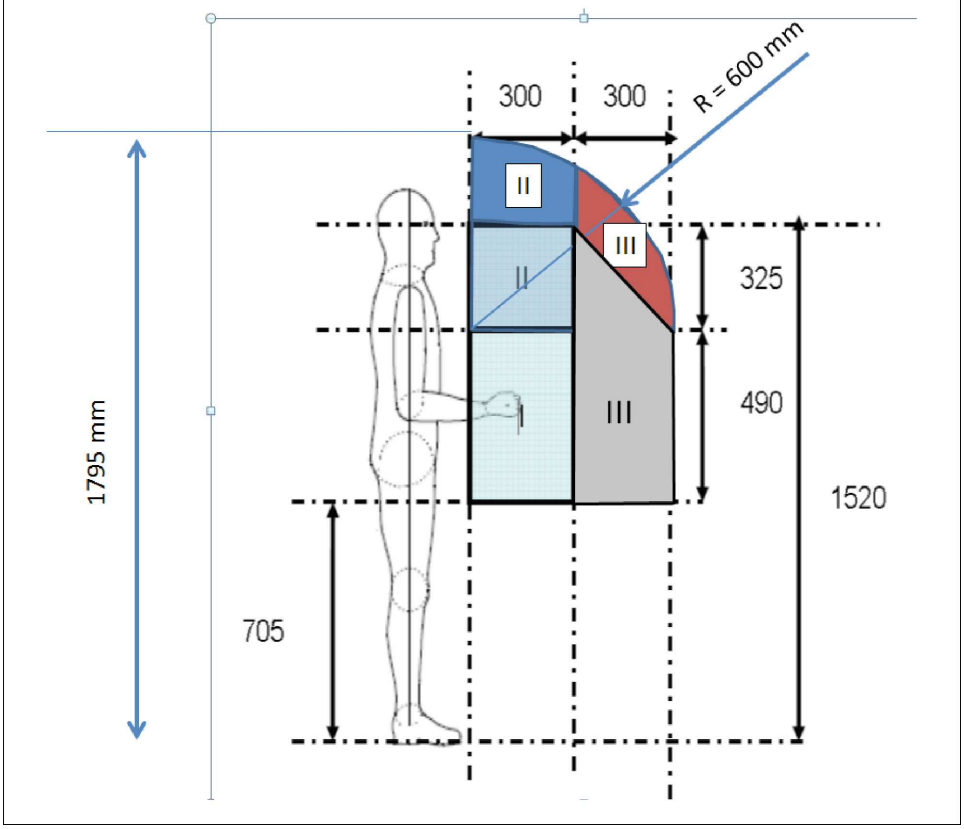


Asendimuutus suunamuutuseta

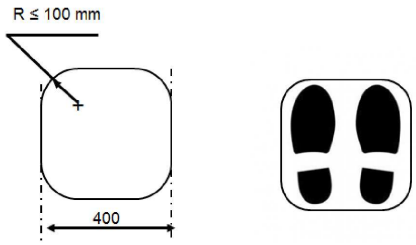


Asendimuutus ühe suunamuutusega

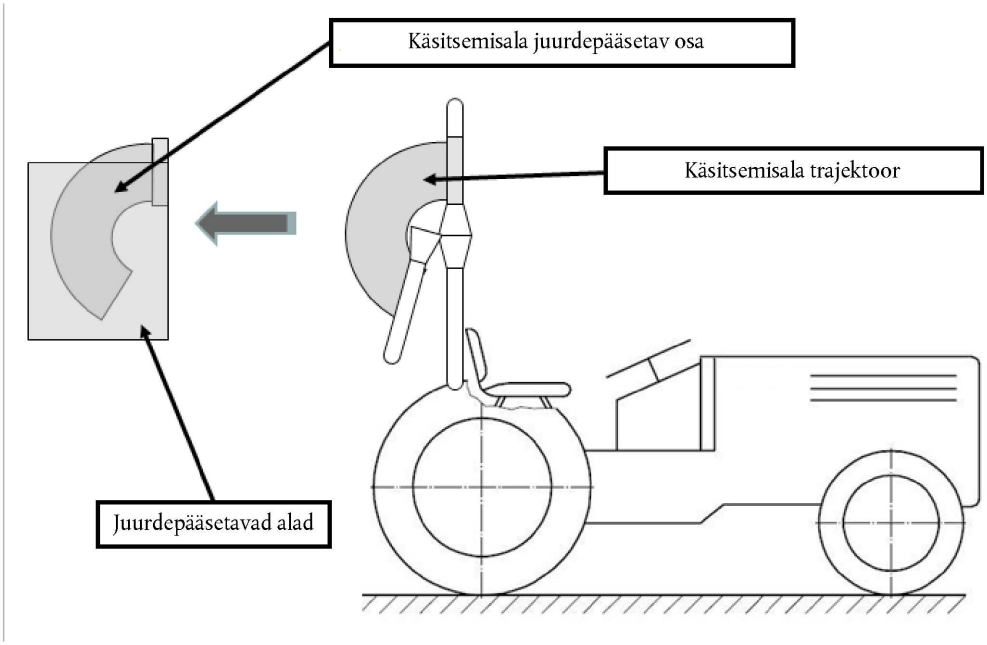
Joonis 7.12
Turvakaare käsitsemine selle trajektoori ees
Juurdepääsetavad alad
(mõõtmed millimeetrites)



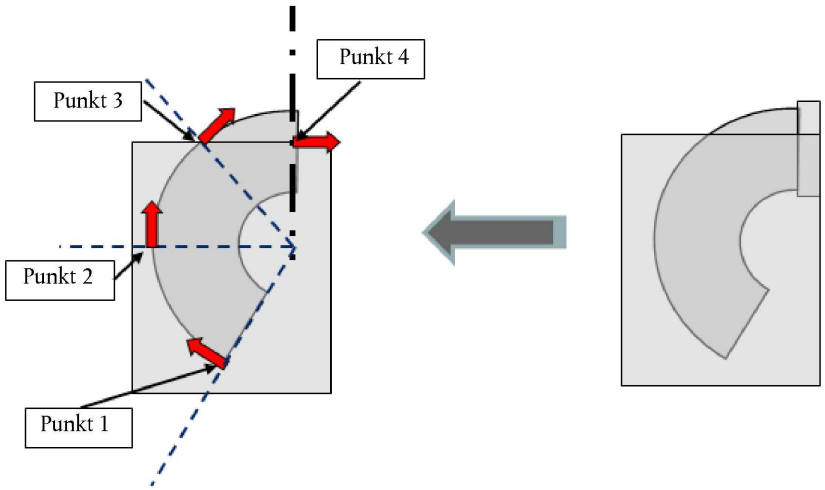
Joonis 7.13
Seismiskoht platvormil.



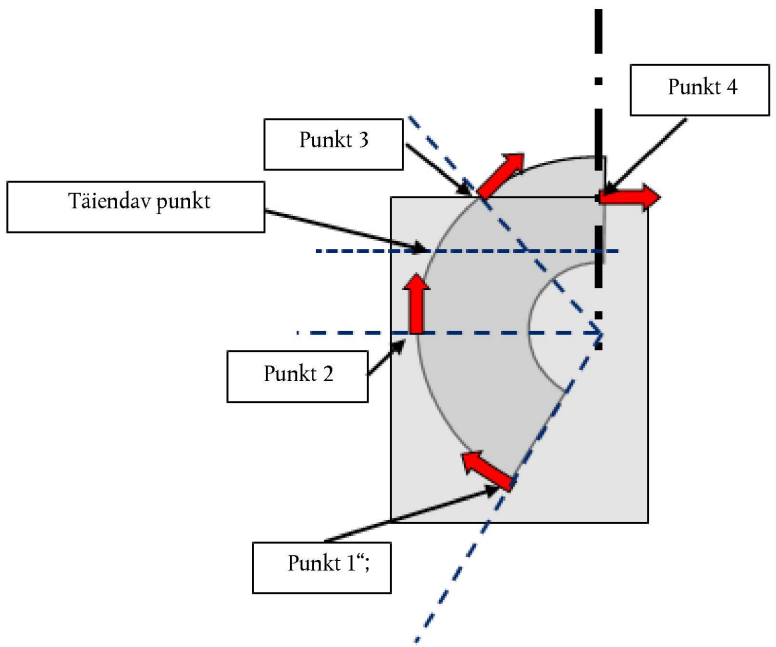
Joonis 7.14
Käsitsemispiirkonna juurdepääsetava osa näide



Joonis 7.15
Punktid, milles tuleb kontrollida jõu suhtes kehtivaid nõudeid



Joonis 7.16
Täiendav punkt, milles tuleb kontrollida jõu suhtes kehtivaid nõudeid



(3) X lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus (1) järgmisega:

„(1) Välja arvatud B2 ja B3 osa numeratsioon, mida on ühtlustatud kogu lisa lõikes, on punktis B osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD kitsarööpmeliste põllu- ja metsamajanduslike ratastraktorite tagaossa paigaldatavate ümbermineku kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD standard 7, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“

IV LISA

Delegeeritud määruse (EL) 1322/2014 XI lisa muudetakse järgmiselt.

(1) Punkti C muudetakse järgmiselt:

a) punkt 3.1.3 asendatakse järgmisega:

„3.1.3. Kaitsekonstruktsioon võib olla ette nähtud ainult juhi kaitsmiseks kukkuva eseme eest. Juhi jaoks võib konstruktsiooni peale olla võimalik paigaldada vähem või rohkem ajutise ilmastikukaitse. Tavaliselt eemaldab juht selle sooja ilma korral. Siiski on olemas püsikattega kaitsekonstruktsioone ning soe õhk ventileeritakse akende või klappide kaudu. Kuna kõnealune kate võib lisada konstruktsioonile tugevust ning eemaldatav kate ei pruugi õnnetuse toimumise ajal traktorile paigaldatud olla, eemaldatakse katseks kõik osad, mida juht niimoodi ära võtta saab. Avatavad uksed ja aknad eemaldatakse katse ajaks või kinnitatakse avatud asendisse, et need ei lisaks kaitsekonstruktsioonile tugevust.“;

b) lisatakse järgmine punkt 3.1.3.1:

„3.1.3.1. Kui ohutu ruumi vertikaalprojektsioonil on avatav katuseluuk, võib tootja taotlusel tema vastutusel ja vastavalt tema juhistele teha katse nii, et katuseluuk on:

— suletud ja lukustatud asendis,

— avatud asendis,

— eemaldatud.

Igal juhul peavad punktis 3.3 esitatud nõuded olema täidetud ja katsetingimuste kirjeldus tuleb esitada katsearuandes.

Käesolevate eeskirjade ülejäänud osas osutatakse ainult kaitsekonstruktsiooniga tehtavatele katsetele. Seda tuleb mõista nii, et selles sisaldub ka traktori alaline kate.

Spetsifikatsioonidesse tuleb lisada kõigi ajutiste katete kirjeldus. Enne katset eemaldatakse kõik klaasist või sarnasest haprast materjalist osad. Traktori ja kaitsekonstruktsiooni osad, mis võivad katse ajal asjatult kahjustada saada ning mis ei mõjuta kaitsekonstruktsiooni tugevust ega mõõtmeid, võib tootja soovi korral enne katset eemaldada. Katse ajal ei või teha parandusi ega kohandusi. Kui on vaja teha mitu kukkumiskatset, võib tootja esitada mitu identset katsenäidist.“;

c) tabeli 10.2 ette lisatakse punkt 3.6.2.8:

„3.6.2.8. Teise võimalusena saab nende nõuete täitmist kontrollida rakendades katseesemele lööki olukorras, kus kõikide konstruktsioonielementide temperatuur on – 18 °C või madalam.“;

d) joonise 10.3 pealkiri asendatakse järgmisega:

„*Joonis 10.3*

Langevate esemete eest kaitsva konstruktsiooni minimaalne katsekonfiguratsioon

Katsestendil oma tavapärasesse paigalduskohta jäigalt kinnitatud kaitsekonstruktsioon“;

(2) XI lisa selgitavates märkustes asendatakse selgitav märkus 1 järgmisega:

„1. Kui ei ole sätestatud teisiti, on punktis C osutatud nõuded ja numeratsioon identsed OECD põllu- ja metsamajanduslike traktorite langevate esemete kaitsekonstruktsioonide ametliku katsetamise standardi sisu ja numeratsiooniga (OECD standard 10, 2017. aasta väljaanne, veebruar 2017).“

V LISA

Delegeeritud määruse (EL) 1322/2014 XIV lisa muudetakse järgmiselt.

(1) 3. liidet muudetakse järgmiselt:

a) tabelis asendatakse PS nr 1 ja 2 read järgmisega:

„PS nr	a 10^{-4} m	t s
1	0 089	
2	0 215“;	

b) tabelis asendatakse PS nr 699 ja 700 read järgmisega:

„PS nr	a 10^{-4} m	t s
699	0 023	
700	0 000	28·0“;

(2) liidet 4a muudetakse järgmiselt:

a) tabelis asendatakse PS nr 1 ja 2 read järgmisega:

„PS nr	a 10^{-4} m	t s
1	0 022	
2	0 089“;	

b) tabelis asendatakse PS nr 699 rida järgmisega:

„PS nr	a 10^{-4} m	t s
699	0 062“.	