



Европейская экономическая комиссия

Комитет по внутреннему транспорту

Всемирный форум для согласования правил в области транспортных средств

Сто пятьдесят девятая сессия

Женева, 12–15 марта 2013 года

Пункт 4.10.1 предварительной повестки дня

**Соглашение 1958 года – Рассмотрение проектов исправлений
к существующим правилам, представленных GRRF**

Предложение по исправлению 3 к поправкам серии 11 к Правилам № 13 (торможение большегрузных транспортных средств)

Представлено Рабочей группой по вопросам торможения и ходовой части*

Воспроизведенный ниже текст был принят Рабочей группой по вопросам торможения и ходовой части (GRRF) на ее семьдесят третьей сессии (ECE/TRANS/WP.29/GRRF/73, пункт 11). В его основу положен документ GRRF-73-02 с поправками, содержащимися в приложении III к докладу. Этот текст передается на рассмотрение Всемирному форуму для согласования правил в области транспортных средств (WP.29) и Административному комитету AC.1.

* В соответствии с программой работы Комитета по внутреннему транспорту на 2010–2014 годы (ECE/TRANS/208, пункт 106, и ECE/TRANS/2010/8, подпрограмма 02.4) Всемирный форум будет разрабатывать, согласовывать и обновлять правила в целях улучшения характеристик транспортных средств. Настоящий документ представлен в соответствии с этим мандатом.

Приложение 12, пункты 10.3–10.4.1, исправить следующим образом:

"10.3 Контроль эффективности торможения

10.3.1 Сумма тормозных усилий, действующих по окружности колес прицепа, должна быть не меньше $B^* = 0,50 g.G_A$, включая сопротивление качению $0,01 g.G_A$. Это соответствует тормозному усилию $B = 0,49 g.G_A$. В этом случае максимально разрешенное давление на сцепку составляет:

$D^* = 0,067 g.G_A$ для многоосных прицепов с поворотным дышлом;

и

$D^* = 0,10 g.G_A$ для прицепов с жесткой сцепкой.

Для проверки соблюдения этих условий используют следующие формулы:

10.3.1.1 для инерционных тормозов с механическим приводом:

$$\left[\frac{B.R}{\rho} + n \cdot P_o \right] \frac{1}{(D^* - K) \cdot \eta_H} \leq i_H;$$

10.3.1.2 для инерционных тормозов с гидравлическим приводом:

$$\left[\frac{B.R}{n \cdot \rho'} + P_o \right] \frac{l}{(D^* - K) \cdot \eta_H} \leq \frac{i_h}{F_{HZ}}.$$

10.4 Контроль хода устройства управления

10.4.1 Для устройств управления многоосных прицепов с поворотным дышлом, у которых система тяг тормозов зависит от положения тягового устройства, ход s устройства управления должен быть больше полезного хода s' устройства управления, причем разница должна быть не меньше потери хода s_o . Потеря хода s_o не должна превышать полезный ход s' более чем на 10%".