



Европейская экономическая комиссия**Комитет по внутреннему транспорту****Всемирный форум для согласования правил
в области транспортных средств****Рабочая группа по автоматизированным/автономным
и подключенным транспортным средствам****Девятая сессия****Пункт 6 а) предварительной повестки дня****Правила № 79 ООН (оборудование рулевого управления):****Автоматизированная функция рулевого управления****Предложение по дополнению к поправкам серии 03
к Правилам № 79 ООН (оборудование рулевого
управления)****Представлено экспертами от Международной организации
предприятий автомобильной промышленности и Европейской
ассоциации поставщиков автомобильных деталей***

Воспроизведенный ниже текст был подготовлен экспертами от Международной организации предприятий автомобильной промышленности (МОПАП) и Европейской ассоциации поставщиков автомобильных деталей (КСАОД). В его основу положен неофициальный документ GRVA-07-29. Изменения к существующему тексту Правил выделены жирным шрифтом в случае новых положений или зачеркиванием в случае исключенных элементов.

* В соответствии с программой работы Комитета по внутреннему транспорту на 2021 год, изложенной в предлагаемом бюджете по программам на 2021 год (A/75/6 (разд. 20), п. 20.51), Всемирный форум будет разрабатывать, согласовывать и обновлять правила ООН в целях улучшения характеристик транспортных средств. Настоящий документ представлен в соответствии с этим мандатом.



I. Предложение

Пункт 5.6.2.2.3 изменить следующим образом:

«5.6.2.2.3 Когда система достигает граничных условий, указанных в пункте 5.6.2.3.1.1 настоящих Правил (например, указанного максимального бокового ускорения $a_{u_{max}}$), при отсутствии какого-либо воздействия на рулевое управление со стороны водителя и одновременном пересечении одной из передних шин транспортного средства маркировки полосы движения, система должна по-прежнему оказывать помощь водителю **в той мере, насколько это возможно, согласно концепции безопасности изготовителя транспортного средства** и четко информировать его о своем состоянии посредством оптического сигнала, а также дополнительного акустического или тактильного сигнала.

В случае транспортных средств ... Правил № 130 ООН».

II. Обоснование

Цель предлагаемой поправки заключается в том, чтобы уточнить существующий текст о продолжении оказания помощи водителю со стороны системы автоматизированной функции рулевого управления категории В1 в случае превышения граничных условий. Следует уточнить, что при определенных обстоятельствах, например в случае отсутствия маркировки полосы движения или в том случае, когда транспортное средство уже значительно сместилось за пределы полосы движения и полоса движения уже не может быть распознана, продолжение оказания помощи водителю может более не представляться возможным или целесообразным.
