



Commission économique pour l'Europe

Comité des transports intérieurs

Forum mondial de l'harmonisation des Règlements concernant les véhicules

Groupe de travail des véhicules automatisés/autonomes et connectés

Neuvième session

Point 6 a) de l'ordre du jour provisoire

Règlement ONU n° 79 (Équipement de direction) :**Fonction de direction à commande automatique****Proposition d'amendements au Règlement ONU n° 79
(Équipement de direction)****Communication des experts de l'Organisation internationale
des constructeurs d'automobiles***

La présente proposition a été élaborée par les experts de l'Organisation internationale des constructeurs d'automobiles (OICA). Elle est fondée sur le document informel GRVA-07-17. Les modifications qu'il est proposé d'apporter au texte actuel du Règlement figurent en caractères gras pour les ajouts et biffés pour les suppressions.

* Conformément au programme de travail du Comité des transports intérieurs pour 2021 tel qu'il figure dans le projet de budget-programme pour 2021 (A/75/6 (Sect. 20), par. 20.51), le Forum mondial a pour mission d'élaborer, d'harmoniser et de mettre à jour les Règlements ONU en vue d'améliorer les caractéristiques fonctionnelles des véhicules. Le présent document est soumis en vertu de ce mandat.



I. Proposition

Paragraphes 5.6.1.2.1 et 5.6.1.2.2 (le paragraphe 5.6.1.2 est reproduit à titre d'information seulement), lire :

- « 5.6.1.2 Prescriptions supplémentaires applicables aux systèmes de parcage télécommandé
- 5.6.1.2.1 La manœuvre de stationnement doit être déclenchée par le conducteur, mais contrôlée par le système. Une action directe sur la direction, l'accélération et le freinage au moyen de la télécommande **ou de déplacements du conducteur** ne doit pas être possible.
- 5.6.1.2.2 Le conducteur doit actionner la télécommande de façon continue **ou, dans le cas d'un système reposant sur la détection de sa position et de ses déplacements, se déplacer de façon continue dans la même direction longitudinale** pendant toute la durée de la manœuvre de stationnement. ».

Paragraphe 5.6.1.2.3, lire :

- « 5.6.1.2.3 **Dans le cas d'un système reposant sur l'actionnement continu de la télécommande, le véhicule doit s'immobiliser immédiatement si :**
- a) L'actionnement est interrompu ; , ou si
- b) La distance entre le véhicule et la télécommande dépasse la portée indiquée du système RCP (S_{RCPmax}) ; ; ou encore si
- c) Le signal entre la télécommande et le véhicule s'interrompt.
- ~~Le véhicule doit s'immobiliser immédiatement.~~

Dans le cas d'un système reposant sur la détection de la position et des déplacements du conducteur, le véhicule doit s'immobiliser immédiatement si :

- a) **Le déplacement continu du conducteur est interrompu ;**
- b) **La distance entre le véhicule et la télécommande dépasse la portée indiquée du système RCP (S_{RCPmax}) ; ou**
- c) **Le conducteur n'est plus détecté. ».**

Ajouter le nouveau paragraphe 5.6.1.3.1.4, libellé comme suit :

- « **5.6.1.3.1.4 Pour les systèmes RCP reposant sur la détection de la position et des déplacements du conducteur, le constructeur doit expliquer au service technique comment une personne est identifiée comme étant le conducteur et comment la position et les déplacements de cette personne sont suivis. ».**

II. Justification

1. La présente proposition vise à offrir une solution autre que l'actionnement continu de la télécommande.
2. La solution du déplacement continu du conducteur constitue un autre moyen de solliciter l'attention de celui-ci.
3. Cette solution requiert la participation active du conducteur et aide celui-ci à être attentif à l'environnement du véhicule.
4. Le document informel GRVA-05-47 fournit des informations complémentaires de caractère général.