



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 поправкам к Правилам № 79 ООН (оборудование рулевого управления)

**Представлено экспертами от Международной организации
предприятий автомобильной промышленности***

Данное предложение было подготовлено экспертами от Международной организации предприятий автомобильной промышленности (МОПАП). В его основу положен неофициальный документ GRVA-07-17. Изменения к действующему тексту Правил выделены жирным шрифтом в случае новых элементов 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

Пункты 5.6.1.2.1 и 5.6.1.2.2 изменить следующим образом (пункт 5.6.1.2 приводится только для справки):

- «5.6.1.2 Дополнительные положения о системах ДУП
- 5.6.1.2.1 Парковочные маневры инициируются водителем, но контролируются системой. Непосредственное воздействие на направление движения, ускорение и торможение с помощью устройства дистанционного управления **или с помощью движения водителя** должно быть исключено.
- 5.6.1.2.2 Во время парковочного маневра требуется **либо** постоянная активация устройства дистанционного управления водителем, **либо, в качестве альтернативного варианта (для систем, основанных на детекции положения и движения водителя), непрерывное движение водителя в том же продольном направлении».**

Пункт 5.6.1.2.3 изменить следующим образом:

- «5.6.1.2.3 **В случае систем, основанных на постоянной активации устройства дистанционного управления, транспортное средство должно немедленно останавливаться, если:**
- a) постоянная активация прервана; или
 - b) расстояние между транспортным средством и устройством дистанционного управления превышает установленный максимальный рабочий диапазон ДУП (S_{RCpmax}); или
 - c) происходит потеря сигнала между устройством дистанционного управления и транспортным средством.
- ~~то транспортное средство должно немедленно останавливаться.~~
- В случае систем, основанных на детекции положения и движения водителя, транспортное средство должно немедленно останавливаться, если:**
- a) **непрерывное движение водителя прерывается; или**
 - b) **расстояние между транспортным средством и устройством дистанционного управления превышает установленный максимальный рабочий диапазон ДУП (S_{RCpmax}); или**
 - c) **детекция водителя более невозможна».**

Включить новый пункт 5.6.1.3.1.4 следующего содержания:

- «5.6.1.3.1.4 **В случае систем ДУП, основанных на детекции положения и движения водителя, изготовитель должен предоставлять техническим органам разъяснение в отношении того, каким образом идентифицируется лицо, являющееся водителем, и каким образом это лицо отслеживается».**

II. Обоснование

1. Цель настоящего предложения заключается в том, чтобы обеспечить возможность для использования варианта, представляющего собой альтернативу постоянной активации устройства дистанционного управления.
2. В этом предложении предлагается использовать непрерывное движение водителя в качестве альтернативного способа, помогающего водителю сохранять внимание.

3. Использование такого альтернативного способа требует от водителя участия и помогает ему сконцентрировать свое внимание на том, что происходит в непосредственной близости от транспортного средства.
 4. Дополнительная справочная информация содержится в неофициальном документе GRVA-05-47.
-