



Европейская экономическая комиссия

Комитет по внутреннему транспорту

**Всемирный форум для согласования правил
в области транспортных средств**

Сто восемьдесят пятая сессия

Женева, 23–25 ноября 2021 года

Пункт 4.10.1 предварительной повестки дня

Соглашение 1958 года:

Рассмотрение проектов поправок к существующим
правилам ООН, представленных GRVA**Предложение по дополнению 3 к поправкам серии 02
к Правилам № 79 ООН (оборудование рулевого
управления)****Представлено Рабочей группой по автоматизированным/
автономным и подключенным транспортным средствам***

Воспроизведенный ниже текст был принят Рабочей группой по автоматизированным/автономным и подключенным транспортным средствам (GRVA) на ее десятой сессии в мае 2021 года (ECE/TRANS/WP.29/GRVA/10, пункт 64). Он основан на приложении IV к докладу о работе сессии. Этот текст представляется Всемирному форуму для согласования правил в области транспортных средств (WP.29) и Административному комитету (AC.1) для рассмотрения на их сессиях в ноябре 2021 года.

* В соответствии с программой работы Комитета по внутреннему транспорту на 2021 год, изложенной в предлагаемом бюджете по программам на 2021 год (A/75/6 (часть V, 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.



Пункт 2.4.8 изменить следующим образом:

«2.4.8 “Дистанционно управляемая парковка (ДУП)” означает АФРУ категории А, активируемую водителем и выполняющую парковочный маневр или маневрирование на низкой скорости. Активация производится в непосредственной близости от транспортного средства».

Пункт 2.4.9 изменить следующим образом:

«2.4.9 “Указанный максимальный рабочий диапазон ДУП (S_{RCpmax})” означает максимальное расстояние между ближайшей точкой механического транспортного средства и устройством дистанционного управления или, в качестве альтернативного варианта, водителем (в случае систем, основанных на детекции положения и перемещения водителя), на которое рассчитана АФРУ».

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

«5.6.1.2 Дополнительные положения о системах ДУП

5.6.1.2.1 Парковка Непосредственное воздействие на угол поворота, ускорение и торможение с помощью устройства дистанционного управления или посредством перемещения 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 перемещения водителя), непрерывное перемещение водителя в том же продольном направлении, в котором движется транспортное средство».

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 остановиться, если:

- a) постоянная активация прервана;
- 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.

В случае систем, основанных на детекции положения и перемещения водителя, транспортное средство должно немедленно остановиться, если:

- a) непрерывное перемещение водителя прерывается;
- b) расстояние между транспортным средством и устройством дистанционного управления или водителем превышает установленный максимальный рабочий диапазон ДУП (S_{RCpmax});
- c) система не распознает водителя; или
- d) происходит быстрое увеличение скорости перемещения водителя».

Включить новый пункт 5.6.1.2.9 следующего содержания:

«5.6.1.2.9 В случае систем ДУП, основанных на детекции положения и перемещения водителя, деактивация, упомянутая в пункте 3.6.1.1.3, должна осуществляться посредством простого и очевидного действия, которое будет распознано системой».

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 перемещения водителя, изготовитель должен продемонстрировать

технической службе во время официального утверждения типа, каким образом человек идентифицируется в качестве водителя, каким образом положение этого человека отслеживается и как водитель инициирует и прекращает управление. На это должно быть получено согласие технической службы».
