|  |
| --- |
| E/ECE/324/Rev.1/Add.12/Rev.8/Amend.6−E/ECE/TRANS/505/Rev.1/Add.12/Rev.8/Amend.6 |
|  | 16 janvier 2019 |

 Accord

 Concernant l’adoption de Règlements techniques harmonisés de l’ONU applicables aux véhicules à roues et aux équipements et pièces susceptibles d’être montés ou utilisés sur les véhicules à roues et les conditions de reconnaissance réciproque des homologations délivrées conformément à ces Règlements[[1]](#footnote-2)\*

(Révision 3, comprenant les amendements entrés en vigueur le 14 septembre 2017)

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

 Additif 12 : Règlement ONU no 13

 Révision 8 − Amendement 6

Complément 16 à la série 11 d’amendements − Date d’entrée en vigueur : 29 décembre 2018

 Prescriptions uniformes relatives à l’homologation des véhicules des catégories M, N et O en ce qui concerne le freinage

Le présent document est communiqué uniquement à titre d’information. Le texte authentique, juridiquement contraignant, est celui du document ECE/TRANS/WP.29/2018/53 (tel que modifié par le paragraphe 83 du rapport ECE/TRANS/WP.29/1139).

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_



**Nations Unies**

*Paragraphe 5.2.1.10*, lire :

« 5.2.1.10 Les systèmes de freinage de service, de secours et de stationnement doivent agir sur des surfaces de freinage reliées aux roues par l’intermédiaire de pièces suffisamment robustes.

Lorsque le couple de freinage pour tel ou tel essieu est assuré à la fois par un système de freinage à friction et un système de freinage électrique à récupération de la catégorie B, la mise hors fonction de cette dernière source est autorisée pour autant que la source de freinage à friction demeure constamment en fonction et soit capable de fournir la compensation dont il est question au paragraphe 5.2.1.7.2.1.

Toutefois, en cas d’effets transitoires de perte de contact de brève durée, une compensation incomplète est admise à condition qu’elle atteigne, dans la seconde, au moins 75 % de sa valeur finale.

Dans tous les cas néanmoins, la source de freinage à friction constamment en fonction doit fonctionner de telle sorte que tant le système de freinage de service que le système de freinage de secours continuent d’opérer avec le degré d’efficacité prescrit.

Pour le système de freinage de stationnement, un désaccouplement des surfaces freinées n’est admis qu’à condition d’être commandé par le conducteur de sa place de conduite ou à l’aide d’une télécommande, au moyen d’un système ne pouvant entrer en action à cause d’une fuite.

La télécommande mentionnée ci-dessus doit faire partie d’un système satisfaisant aux prescriptions techniques s’appliquant à une ACSF de catégorie A, qui sont énoncées dans la série 02 d’amendements au Règlement ONU no 79 ou dans les séries d’amendements ultérieures. »

*Paragraphe 5.2.1.26.4*, lire :

« 5.2.1.26.4 Une fois que le contact d’allumage/démarrage qui commande l’alimentation en électricité de l’équipement de freinage a été coupé et/ou que la clef de contact a été retirée, il doit encore être possible d’actionner le système de freinage de stationnement, mais il doit être impossible de le desserrer.

Toutefois, le système de freinage de stationnement doit pouvoir être desserré en actionnant une télécommande satisfaisant aux prescriptions techniques s’appliquant à une ACSF de catégorie A, qui sont énoncées dans la série 02 d’amendements au Règlement ONU no 79 ou dans les séries d’amendements ultérieures. »

1. \* Anciens titres de l’Accord :

 Accord concernant l’adoption de conditions uniformes d’homologation et la reconnaissance réciproque de l’homologation des équipements et pièces de véhicules à moteur, en date, à Genève, du 20 mars 1958 (version originale) ;

 Accord concernant l’adoption de prescriptions techniques uniformes applicables aux véhicules à roues, aux équipements et aux pièces susceptibles d’être montés ou utilisés sur un véhicule à roues et les conditions de reconnaissance réciproque des homologations délivrées conformément à ces prescriptions, en date, à Genève, du 5 octobre 1995 (Révision 2). [↑](#footnote-ref-2)