NATIONS UNIES **E**

Conseil économique et social

Distr.
GÉNÉRALE

ECE/TRANS/WP.29/2008/63
10 avril 2008

FRANÇAIS
Original: ANGLAIS ET FRANÇAIS

COMMISSION ÉCONOMIQUE POUR L'EUROPE

COMITÉ DES TRANSPORTS INTÉRIEURS

Forum mondial de l'harmonisation des Règlements concernant les véhicules

Cent-quarante-cinquième session
Genève, 24-27 juin 2008
Point 4.2.1 de l'ordre du jour provisoire

ACCORD DE 1958

Considération des projets d'amendements aux Règlements existants

Proposition de Supplément 1 à la série 11 d'amendements au Règlement No 13 (Freinage)

Communication du groupe de travail des roulements et des freins (GRRF) */

Le texte reproduit ci-après a été adopté par le GRRF à sa soixante-troisième session. Il a été établi sur la base du document ECE/TRANS/WP.29/GRRF/2008/5, non modifié. Il est transmis pour examen au WP.29 et à l'AC.1 (ECE/TRANS/WP.29/GRRF/63, paragraphe 9).

*/ Conformément au programme de travail pour 2006-2010 du Comité des Transports Intérieurs (ECE/TRANS/166/Add.1, programme d'activité 02.4), la mission du Forum mondial est de développer, harmoniser et mettre à jour les Règlements dans le but d'améliorer la performance des véhicules. Le présent document est soumis en vertu de ce mandat.

Dans l'ensemble du texte du Règlement n° 13, remplacer le renvoi à "la norme ISO 11992:2003" par "la norme ISO 11992-2:2003 et son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007".

Ajouter un nouveau paragraphe 5.1.3.6.1, libellé comme suit:

"5.1.3.6.1 La prise en compte par le véhicule tracteur et par la remorque, selon le cas, des messages définis dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son Amd.1:2007 est décrite à l'annexe 16 du présent Règlement. "

Les paragraphes 5.1.3.6.1 et 5.1.3.6.2 (anciens) deviennent les paragraphes 5.1.3.6.2 et 5.1.3.6.3, respectivement.

Paragraphe 5.2.1.30.5, supprimer l'appel de note de bas de page 12/ et la note correspondante.

Paragraphe 5.2.2.22.1, supprimer l'appel de note de bas de page 19/ et la note correspondante.

Paragraphe 5.2.2.22.2, supprimer l'appel de note de bas de page 21/ et la note correspondante.

Ajouter une nouvelle annexe 16, ainsi conçue:

"Annexe 16

COMPATIBILITÉ ENTRE LES VÉHICULES TRACTEURS ET LES REMORQUES EN CE QUI CONCERNE LA COMMUNICATION DES DONNÉES DÉFINIES DANS LA NORME ISO 11992

1. Généralités

1.1 Les prescriptions de la présente annexe ne s'appliquent qu'aux véhicules tracteurs et aux remorques équipés d'une ligne de commande électrique, telle qu'elle est définie au paragraphe 2.24 du présent Règlement.

1.2 Le raccord ISO 7638 assure l'alimentation en énergie électrique du système de freinage ou du système de freinage antiblocage de la remorque. Dans le cas de véhicules équipés d'une ligne de commande électrique, telle qu'elle est définie au paragraphe 2.24 du présent Règlement, ce raccord sert aussi d'interface de communication des données par l'intermédiaire des broches n^{os} 6 et 7 (voir le paragraphe 5.1.3.6 du présent Règlement).

1.3 Dans la présente annexe sont énoncées les prescriptions applicables au véhicule tracteur et à la remorque, qui concernent la prise en compte des messages définis dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992 2:2003/Amd.1:2007.

2. Les paramètres définis dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, qui sont transmis par la ligne de commande électrique, doivent être pris en compte comme suit:

2.1 Les fonctions et les messages associés suivants, tels qu'ils sont définis dans le présent Règlement, doivent être respectivement assurés et pris en compte par le véhicule tracteur ou par la remorque, selon le cas:

2.1.1 Messages émis par le véhicule tracteur à destination de la remorque:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003	Référence dans le Règlement n° 13
Valeur du signal de demande d'actionnement du frein de service ou du frein d'urgence	EBS11 (octets 3-4)	Annexe 10, par. 3.1.3.2
Valeur du signal de demande d'actionnement du frein à l'aide de deux circuits électriques	EBS12 (octet 3), bits 1-2	Règlement n° 13, par. 5.1.3.2
Ligne de commande pneumatique	EBS12 (octet 3), bits 5-6	Règlement n° 13, par. 5.1.3.2

2.1.2 Messages émis par la remorque à destination du véhicule tracteur:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003	Référence dans le Règlement n° 13
Dispositif actif ou passif de stabilisation du véhicule1/	EBS21 (octet 2), bits 1-2	Annexe 21, par. 2.1.6
Alimentation du véhicule en énergie électrique suffisante ou insuffisante	EBS22 (octet 2), bits 1-2	Règlement n° 13, par. 5.2.2.20
Demande d'allumage du signal d'avertissement rouge	EBS22 (octet 2), bits 3-4	Règlement n° 13, par. 5.2.2.15.2.1, 5.2.2.16 et 5.2.2.20
Demande d'actionnement du frein à l'aide de la ligne d'alimentation	EBS22 (octet 4), bits 3-4	Règlement n° 13, par. 5.2.2.15.2
Demande d'allumage des feux-stop	EBS22 (octet 4), bits 5-6	Règlement n° 13, par. 5.2.2.22.1
Alimentation du véhicule en énergie pneumatique suffisante ou insuffisante	EBS23 (octet 1), bits 7-8	Règlement n° 13, par. 5.2.2.16

1/ La commande dynamique du véhicule (VDC), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «dispositif de stabilisation du véhicule» (voir le paragraphe 2.32 du présent Règlement).

2.2 Lorsque la remorque émet les messages suivants, le véhicule tracteur doit émettre un signal d'avertissement à destination du conducteur:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003	Signal prescrit d'avertissement du conducteur
Dispositif actif ou passif de stabilisation du véhicule1/	EBS21 (octet 2), bits 1-2	Annexe 21, par 2.1.6
Demande d'allumage du signal d'avertissement rouge	EBS22 (octet 2), bits 3-4	Règlement n° 13, par. 5.2.1.29.2.1

2.3 Les messages suivants, tels qu'ils sont définis dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, doivent être pris en compte par le véhicule tracteur ou par la remorque:

2.3.1 Messages émis par le véhicule tracteur à destination de la remorque:

Aucun message n'est à ce jour défini.

2.3.2 Messages émis par la remorque à destination du véhicule tracteur:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Frein de service actif ou passif du véhicule	EBS22 (octet 1), bits 5-6
Freinage assuré par l'intermédiaire de la ligne de commande électrique	EBS22 (octet 4), bits 7-8
Indice des données de géométrie	EBS24 (octet 1)
Contenu de l'indice de données de géométrie	EBS24 (octet 2)

2.4 Les messages suivants doivent être pris en compte par le véhicule tracteur ou par la remorque, selon le cas, lorsque le véhicule est équipé d'un dispositif associé au paramètre en question:

2.4.1 Messages émis par le véhicule tracteur à destination de la remorque:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Type de véhicule	EBS11 (octet 2), bits 3-4
Dispositif actif ou passif de stabilisation du véhicule2/	EBS11 (octet 2), bits 5-6
Valeur du signal de demande d'actionnement du frein pour l'avant ou le côté gauche du véhicule	EBS11 (octet 7)
Valeur du signal de demande d'actionnement du frein pour l'arrière ou le côté droit du véhicule	EBS11 (octet 8)
Dispositif antirenversement de la remorque activé ou désactivé3/	EBS12 (octet 1), bits 3-4
Dispositif de commande de direction activé ou désactivé4	EBS12 (octet 1), bits 5-6
Activation ou désactivation du dispositif antirenversement de la remorque2/	EBS12 (octet 2), bits 1-2
Activation ou désactivation du dispositif de commande de direction de la remorque3/	EBS12 (octet 2), bits 3-4
Demande d'aide à la traction	RGE11 (octet 1), bits 7-8
Demande de la position de l'essieu relevable 1	RGE11 (octet 2), bits 1-2
Demande de la position de l'essieu relevable 2	RGE11 (octet 2), bits 3-4
Demande de verrouillage de l'essieu directeur	RGE11 (octet 2), bits 5-6
Secondes	TD11 (octet 1)
Minutes	TD11 (octet 2)
Heures	TD11 (octet 3)
Mois	TD11 (octet 4)

2/ La commande dynamique du véhicule (VDC), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «dispositif de stabilisation du véhicule» (voir le paragraphe 2.32 du présent Règlement).

3/ La protection contre le renversement (ROP), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «dispositif anti renversement de la remorque» (voir le paragraphe 2.32.2.2 du présent Règlement).

4/ La commande de lacet (Yaw control), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «commande de direction» (voir le paragraphe 2.32.2.1 du présent Règlement).

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Jour	TD11 (octet 5)
Année	TD11 (octet 6)
Décalage horaire local concernant les minutes	TD11 (octet 7)
Décalage horaire local concernant les heures	TD11 (octet 8)

2.4.2 Messages émis par la remorque à destination du véhicule tracteur:

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Prise en charge de la répartition des forces latéralement ou dans le sens des essieux	EBS21 (octet 2), bits 3-4
Vitesse du véhicule déduite de celle des roues	EBS21 (octets 3-4)
Accélération latérale	EBS21 (octet 8)
Système actif ou passif de freinage antiblocage du véhicule	EBS22 (octet 1), bits 1-2
Demande d'allumage du signal d'avertissement orange	EBS22 (octet 2), bits 5-6
Type de véhicule	EBS22 (octet 3), bits 5-6
Aide au rapprochement de la rampe de chargement	EBS22 (octet 4), bits 1-2
Charge totale par essieu	EBS22 (octets 5-6)
Pression suffisante ou insuffisante des pneumatiques	EBS23 (octet 1), bits 1-2
Garniture suffisante ou insuffisante des freins	EBS23 (octet 1), bits 3-4
État de la température des freins	EBS23 (octet 1), bits 5-6
Identification des pneumatiques ou des roues (pression)	EBS23 (octet 2)
Identification des pneumatiques ou des roues (revêtement)	EBS23 (octet 3)
Identification des pneumatiques ou des roues (température)	EBS23 (octet 4)
Pression des pneumatiques (pression du moment)	EBS23 (octet 5)
Garnitures des freins	EBS23 (octet 6)
Température des freins	EBS23 (octet 7)
Pression dans le cylindre du frein du premier	EBS25 (octet 1)

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
essieu de la roue gauche	
Pression dans le cylindre du frein du premier essieu de la roue droite	EBS25 (octet 2)
Pression dans le cylindre du frein du deuxième essieu de la roue gauche	EBS25 (octet 3)
Pression dans le cylindre du frein du deuxième essieu de la roue droite	EBS25 (octet 4)
Pression dans le cylindre du frein du troisième essieu de la roue gauche	EBS25 (octet 5)
Pression dans le cylindre du frein du troisième essieu de la roue droite	EBS25 (octet 6)
Dispositif antirenversement de la remorque activé ou désactivé2/	EBS25 (octet 7), bits 1-2
Dispositif de commande de direction activé ou désactivé3/	EBS25 (octet 7), bits 3-4
Aide à la traction	RGE21 (octet 1), bits 5-6
Position de l'essieu relevable 1	RGE21 (octet 2), bits 1-2
Position de l'essieu relevable 2	RGE21 (octet 2), bits 3-4
Verrouillage de l'essieu directeur	RGE21 (octet 2), bits 5-6
Identification des pneumatiques	RGE23 (octet 1)
Température des pneumatiques	RGE23 (octets 2-3)
Détection d'une fuite d'air (pneumatique)	RGE23 (octets 4-5)
Détection du seuil de pression des pneumatiques	RGE23 (octet 6), bits 1-3

2.5 La prise en compte par le véhicule tracteur et par la remorque de tous les autres messages définis dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007 est facultative. "

2/ La protection contre le renversement (ROP), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «dispositif antirenversement de la remorque» (voir le paragraphe 2.32.2.2 du présent Règlement).

3/ La commande de lacet (Yaw control), telle qu'elle est définie dans la norme ISO 11992-2:2003 et dans son amendement ISO 11992-2:2003/Amd.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «commande de direction» (voir le paragraphe 2.32.2.1 du présent Règlement).

Annexe 17

Ajouter les nouveaux paragraphes 3.2.2.6 et 3.2.2.7, libellés comme suit:

"3.2.2.6 Allumage des feux-stop

Simuler un message EBS22 (octet 4), les bits 5-6 étant mis sur 00, et vérifier que les feux-stop ne sont pas allumés.

Simuler un message EBS22 (octet 4), les bits 5-6 étant mis sur 01, et vérifier que les feux-stop sont allumés.

3.2.2.7 Actionnement du dispositif de stabilité directionnelle de la remorque

Simuler un message EBS21 (octet 2), les bits 1-2 étant mis sur 00, et vérifier que le témoin d'avertissement du conducteur défini au paragraphe 2.1.6 de l'annexe 21 n'est pas allumé.

Simuler un message EBS21 (octet 2), les bits 1-2 étant mis sur 01, et vérifier que le témoin d'avertissement du conducteur défini au paragraphe 2.1.6 de l'annexe 21 est allumé. "

Ajouter le nouveau paragraphe 3.2.3.2, ainsi conçu:

"3.2.3.2 Dans le paragraphe 2.4.1 de l'annexe 16 sont définis des messages supplémentaires qui doivent, dans des conditions précises, être pris en compte par le véhicule tracteur. Des contrôles supplémentaires peuvent être effectués pour vérifier que l'état des messages pris en compte est tel que les prescriptions du paragraphe 5.1.3.6.2 du présent Règlement sont remplies. "

Ajouter les nouveaux paragraphes 4.2.2.4 à 4.2.2.6, libellés comme suit:

"4.2.2.4 Freinage commandé automatiquement

Dans le cas où la remorque est équipée d'un dispositif de freinage commandé automatiquement, on procédera aux vérifications suivantes:

Si aucun freinage commandé automatiquement n'a lieu, vérifier que dans le message EBS22 (octet 4) les bits 5-6 sont mis sur 00.

Simuler un freinage commandé automatiquement et, lorsque la décélération est supérieure ou égale à 0,7 m/sec^2, vérifier que dans le message EBS22 (octet 4) les bits 5-6 sont mis sur 01.

4.2.2.5 Dispositif de stabilité directionnelle

Dans le cas où la remorque est équipée d'un dispositif de stabilité directionnelle, on procédera aux vérifications suivantes:

Si le dispositif de stabilité directionnelle est désactivé, vérifier que dans le message EBS21 (octet 2) les bits 1-2 sont mis sur 00.

Simuler l'actionnement du dispositif de stabilité directionnelle, comme indiqué au paragraphe 2.2.4 de l'annexe 21, et vérifier que dans le message EBS21 (octet 2) les bits 1-2 sont mis sur 01.

4.2.2.6 Prise en charge de la ligne de commande électrique

Si le système de freinage de la remorque n'assure pas le freinage par l'intermédiaire de la ligne de commande électrique, vérifier que dans le message EBS22 (octet 4) les bits 7-8 sont mis sur 00.

Si le système de freinage de la remorque assure le freinage par l'intermédiaire de la ligne de commande électrique, vérifier que dans le message EBS22 (octet 4) les bits 7-8 sont mis sur 01. "

Ajouter le nouveau paragraphe 4.2.3.2, ainsi conçu:

"4.2.3.2 Dans le paragraphe 2.4.2 de l'annexe 16 sont définis des messages supplémentaires qui doivent, dans des conditions précises, être pris en compte par la remorque. Des contrôles supplémentaires peuvent être effectués pour vérifier que l'état des messages pris en compte est tel que les prescriptions du paragraphe 5.1.3.6.2 du présent Règlement sont remplies. "

- - - - -