

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*

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

Additif 139 : Règlement ONU n° 140

Amendement 2

Complément 2 à la version originale du Règlement – Date d'entrée en vigueur : 29 décembre 2018

Prescriptions uniformes relatives à l'homologation des voitures particulières en ce qui concerne les systèmes de contrôle électronique de la stabilité (ESC)

Le présent document est communiqué uniquement à titre d'information. Le texte authentique, juridiquement contraignant, est celui du document ECE/TRANS/WP.29/2018/61.



Nations Unies

* 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).

GE.19-00786 (F) 130319 180319



* 1 9 0 0 7 8 6 *

Merci de recycler



Paragraphe 5.1, lire :

- « 5.1 Les véhicules doivent être équipés d'un système de contrôle électronique de la stabilité (ESC) satisfaisant aux prescriptions fonctionnelles énoncées au chapitre 6 et aux prescriptions d'efficacité énoncées au chapitre 7, dans le cadre des procédures d'essai décrites au chapitre 9 et dans les conditions d'essai spécifiées au chapitre 8 du présent Règlement. ».

Annexe 4,

Paragraphe 2.1, lire :

- « 2.1 Il convient de vérifier la validité de l'outil de modélisation et de simulation utilisé en procédant à des comparaisons avec des essais effectués sur un véhicule dans des conditions réelles. Les essais à prendre en compte pour la validation doivent être les manœuvres dynamiques décrites au paragraphe 9.9 du présent Règlement.

Pendant les essais, les variables de mouvement ci-après, selon le cas, doivent être enregistrées ou calculées conformément à la norme ISO 15037 – Partie 1:2006 : Conditions générales pour voitures particulières ou Partie 2:2002 : Conditions générales pour véhicules lourds et autobus (selon la catégorie du véhicule) :

- a) Angle de braquage (δH) ;
 - b) Vitesse longitudinale (vX) ;
 - c) Angle de dérive (β) ou vitesse latérale (vY) ; (facultatif) ;
 - d) Accélération longitudinale (aX) ; (facultatif) ;
 - e) Accélération latérale (aY) ;
 - f) Vitesse de lacet ($d\psi/dt$) ;
 - g) Vitesse de roulis ($d\phi/dt$) ;
 - h) Vitesse de tangage ($d\theta/dt$) ;
 - i) Angle de roulis (ϕ) ;
 - j) Angle de tangage (θ) ».
-