

29 décembre 2009

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
DELIVRÉES CONFORMÉMENT À CES PRESCRIPTIONS */**

(Révision 2, comprenant les amendements entrés en vigueur le 16 octobre 1995)

Additif 12: Règlement No 13

Révision 6 - Amendement 3

Complément 1 à la série 11 d'amendements: Date d'entrée en vigueur: 22 juillet 2009

**PRESCRIPTIONS UNIFORMES RELATIVES À L'HOMOLOGATION DES
VÉHICULES DES CATÉGORIES M, N ET O EN CE QUI CONCERNE
LE FREINAGE**



NATIONS UNIES

*/ Ancien titre 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.

GE.09-

Dans la table des matières,

Le titre de l'annexe 16, modifier pour lire:

Annexe 16: Compatibilité entre les véhicules tracteurs et les remorques en ce qui concerne la communication des données définies dans la norme ISO 11992

Le texte du Règlement,

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 le 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 5.2.1.32, l'appel de note et la note */ deviennent l'appel de note et la note 12 (deux fois)

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, l'appel de note et la note 20 deviennent l'appel de note et la note 19 et l'appel de note et la note 21 sont supprimés.

Paragraphe 5.2.2.23, l'appel de note et la note 22/ deviennent l'appel de note et la note 20/.

Ajouter le nouveau paragraphe 12.1.7, ainsi conçu:

«12.1.7 Le complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement entrera en application conformément aux dispositions du paragraphe 12.4.1.».

Ajouter le nouveau paragraphe 12.2.6, ainsi conçu:

«12.2.6 À l'expiration d'un délai de quarante-huit mois à compter de l'entrée en vigueur du complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement, les Parties contractantes n'accorderont d'homologation aux véhicules exemptés en vertu des paragraphes 5.2.1.32 et 5.2.2.23, y compris les notes de bas de page, que s'ils satisfont aux prescriptions du complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement.».

Paragraphe 12.4.1, l'appel de note et la note **/ deviennent l'appel de note et la note 22.

Annexe 16, modifier pour lire:

«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 véhicule <u>1/</u>	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

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 véhicule <u>1/</u>	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.

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).

2.3.2 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 véhicule <u>2/</u>	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 désactivé <u>3/</u>	EBS12 (octet 1), bits 3-4

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).

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Dispositif de commande de direction activé ou désactivé <u>4</u>	EBS12 (octet 1), bits 5-6
Activation ou désactivation du dispositif antirenversement de la remorque <u>2/</u>	EBS12 (octet 2), bits 1-2
Activation ou désactivation du dispositif de commande de direction de la remorque <u>3/</u>	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)
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

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
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 essieu de la roue gauche	EBS25 (octet 1)
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 désactivé <u>2/</u>	EBS25 (octet 7), bits 1-2

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/Am.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «dispositif antirenversement de la remorque» (voir le paragraphe 2.32.2.2 du présent Règlement).

Fonction ou paramètre	Référence dans la norme ISO 11992-2:2003
Dispositif de commande de direction activé ou désactivé ^{3/}	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/Am.1:2007 est facultative.».

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.»

^{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/Am.1:2007, est nommée dans le présent Règlement «commande de direction» (voir le paragraphe 2.32.2.1 du présent Règlement).

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 $0,7 \text{ m/sec}^2$, 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.».

Paragraphe 5.2.1.32, l'appel de note et la note */ deviennent l'appel de note et la note 12 (deux fois).

Paragraphe 5.2.2.22.2, l'appel de note et la note 20 deviennent l'appel de note et la note 19 et l'appel de note et la note 21 sont supprimés.

Paragraphe 5.2.2.23, l'appel de note et la note 22 deviennent l'appel de note et la note 20.

Paragraphe 12.1.6, l'appel de note et la note */ deviennent l'appel de note et la note 21.

Ajouter le nouveau paragraphe 12.1.7, ainsi conçu:

«12.1.7 Le complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement entrera en application conformément aux dispositions du paragraphe 12.4.1.».

Ajouter le nouveau paragraphe 12.2.6, ainsi conçu:

«12.2.6 À l'expiration d'un délai de quarante-huit mois à compter de l'entrée en vigueur du complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement, les Parties contractantes n'accorderont d'homologation aux véhicules exemptés en vertu des paragraphes 5.2.1.32 et 5.2.2.23, y compris les notes de bas de page, que s'ils satisfont aux prescriptions du complément 1 à la série 11 d'amendements au présent Règlement.».

Paragraphe 12.4.1, l'appel de note et la note **/ deviennent l'appel de note et la note 22.
