

SOPIMUSTEKSTI

ARTICLE 1

Definitions

(ab) “Automated driving system” refers to a vehicle system that uses both hardware and software to exercise dynamic control of a vehicle on a sustained basis.

(ac) “Dynamic control” refers to carrying out all the real-time operational and tactical functions required to move the vehicle. This includes controlling the vehicle’s lateral and longitudinal motion, monitoring the road, responding to events in the road traffic, and planning and signalling for manoeuvres.

ARTICLE 34 bis

Automated driving

The requirement that every moving vehicle or combination of vehicles shall have a driver is deemed to be satisfied while the vehicle is using an automated driving system which complies with:

- (a) domestic technical regulations, and any applicable international legal instrument, concerning wheeled vehicles, equipment and parts which can be fitted and/or be used on wheeled vehicles, and
- (b) domestic legislation governing operation.

The effect of this Article is limited to the territory of the Contracting Party where the relevant domestic technical regulations and legislation governing operation apply.

1 ARTIKLA

Määritelmät

ab) automaattinen ajojärjestelmä tarkoittaa ajoneuvojärjestelmää, joka käyttää sekä laitteistoja että ohjelmistoja ajoneuvon pitkäkestoiseen dynaamiseen hallintaan;

ac) dynaaminen hallinta tarkoittaa kaikkien ajoneuvon liikuttamiseen tarvittavien reaaliaikaisten operationaalisten ja taktisten toimintojen suorittamista. Näihin kuuluvat ajoneuvon sivu- ja pituus-suuntaisen liikkeen hallinta, tieympäristön tarkkailu, tieliikenteen tapahtumiin reagointi sekä ohjausliikkeiden suunnittelu ja niistä ilmoittaminen muulle liikenteelle;

34 bis ARTIKLA

Automaattiajaminen

Vaatus, että jokaisella liikkuvalla ajoneuvolla tai ajoneuvoyhdistelmällä on oltava kuljettaja, katsotaan täytetyksi, kun ajoneuvo käyttää automaattista ajojärjestelmää, joka noudattaa:

a) kansallisia teknillisiä vaatimuksia ja sovellettavia kansainvälisiä oikeudellisia välineitä, jotka koskevat pyörillä varustettuja ajoneuvoja, varusteita ja pyörillä varustettuihin ajoneuvoihin asennettavia ja/tai niissä käytettäviä osia; ja

b) toimintaa säätelevää kansallista lainsäädäntöä.

Tätä artiklaa sovelletaan vain sellaisella sopimuspuolen alueella, jossa sovelletaan asiaan kuuluvia, toimintaa sääteleviä kansallisia teknillisiä vaatimuksia ja säädöksiä.

ARTIKEL 1

Definitioner

(ab) “Automatiserat körsystem” avser ett fordonssystem som använder både hårdvara och programvara för att på ett varaktigt sätt utöva dynamisk kontroll över ett fordon.

(ac) “Dynamisk kontroll” avser utförande i realtid av alla de operativa och taktiska funktioner som krävs för att framföra fordonet. I detta ingår att kontrollera fordonets rörelser i sidgående och längsgående riktning, iaktta vägen, reagera på händelser i vägtrafiken samt planera och signalera manövrar.

ARTIKEL 34 bis

Automatiserad körning

Kravet på att varje fordon eller fordonskombination i rörelse ska ha en förare anses vara uppfyllt när fordonet använder ett automatiserat körningssystem som stämmer överens med

(a) nationella tekniska föreskrifter samt tillämpliga internationella rättsliga instrument i fråga om hjulfordon, utrustning och delar som kan monteras på och/eller användas i hjulfordon, och

(b) nationell lagstiftning som reglerar körning.

Denna artikel tillämpas endast i det område hos en fördragsslutande part som omfattas av relevanta nationella tekniska föreskrifter och nationell lagstiftning om körning.