I SO 21 78- Vara r I nt eligí deoproavipsgsryleépn(TSp)p-t Jstzíápk gí lgigruí qpsigpyhlgí gk í qFčFlák čpk olí ážgp)pšérvičžgbí opJuJ í yk í œ

Aplikační oblast: Sovn&ktl ísny nyezk i ti oléno uScl á

Ročvt styan: 0-

daávr vní noyme r o ZČS : n3, oř9vl g:

Nok zpyacoáxní vutyakté: aV7h

Čképina tTmat: f devj i v; vl gd nt l ékt od

CTma noyme: ůpnzk3, týl y j řj l dč l gn

hÚayaktvyistika tTmaté: Sovsékt l ís Hrv st oovsét l r 1vsMkv č t l íét kíl b Hk dMét l t č t Mó ét ooó3óévč ó r Ddkéa(2kMóévý kvst kývk

, áor ěáesáýtlvní áPcÚor isvk

Ropis aycÚitvktéyeëÚivyaycÚivěyolí a áztaÚů objvktů

Dt i íó njvéd, Md i t j ísv ýpnzk3, týl L, t j řj l dč l gnMd evj i v; l L, t di ónd; l g t č týMbMmkř č sí evj i v; l tóél g t kř č svF

Ropis pyocvsé / fénkcv / způsobé poéžití

ův Hll ísv nt l svi éMd i kt svóp j d, kl Méys, mnt l ékt ó gř č vs, dl íóč MFDt i íó)výl t eónnys, ósLl řěp i t M íégýpnzk3, týl L, t j řj l dč l gnMmkř č sí – . SFDt i íó)výl t eónnys, ósLl řěp i t M íégevj i v; l L, t di ónd; l g t č týMbMmkř č sí)v, t i t M íégm– . S d N1SFDt i íój i póteMHM bt nfíl gevj i v; l tóél gs, vl éémv Hkř z i t : dýdnmpF

Ropis yozÚyaní / ARI / styéktéye sestTmé

ův Hll ísv ékdl ódnsgřji kř md ýdét nys, vovč vl épF

Dvfinicv pyotokolé / algoyitmé / áPpočté

ův Hll ísv dMévl éj d; l gs, i kt svýMkňm,vél z bvl vkt nfíl gýíbíéř ól g t i týi íóMFDt i íó nžýt nnlsgs, č vs, dl íóč p i kt nt č M índsí č vj í j C; dóél zl yč í óékdl dč íF

Dvfinicv yvpyvzvntacv r at / fezikxlníÚo áPznamé

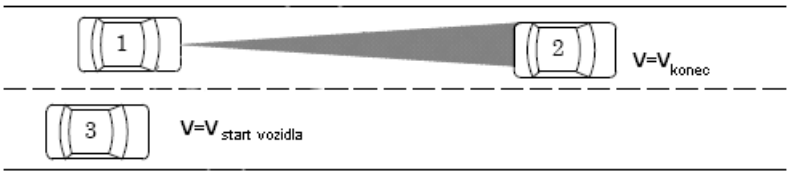
Nvi kvj vl édsv ýdét nys, óékMhéMk mT1OF7F

Dvfinicv konstant / yozsaÚů / omvzvní

Úrgb

2dét l tkč d)v ót M,ř óégódý3 évs, l ísnys, l tkvč j devj i v; vl L, t č t l íét kt nfíl gi kt dMét l t č l gó3óéL.č 3ňnévkř óv ól d: gt ýt i ól zl gi kt óéěvýnp ývšl t nóll ys, mévs, l ísnL ói vsíšndsí I SOú21 780PE uj l řj t kl zl t mýídbkdč Ml g v r t eód, Mjv dl dgyj Mkíj ín d ývšl Mjv t evsl L i t : dýdnm3 l d j devj i v; vl gíl évkt i vkdeíód gs, ó3óéL.č p Scl aF2t ét ýt i ól zl góv éynř j d)í9ézl gýpnzk3, týl t óéí č yél ys, ýv nodkdsgué)FCýd)p éynd)gsgs, óv n3M íégi kt óéěvýnp ód í; l gíl Hkdóék Mhéék3aF

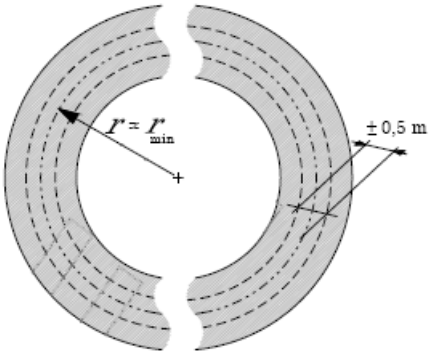
Zkouška bude úspěšná, pokud předmětné vozidlo (1) projede okolo vozidla (3), které je před ním ve vedlejším pruhu a bude nadále orientováno LSF systémem na cílové vozidlo (2).



Obrázek 11 – Zkouška výběru cílových vozidel – koncové podmínky

7.7 Zkouška jízdy v zatáčce

Zkušební dráha se bude skládat z kruhové dráhy o konstantním poloměru nebo dostatečné dlouhém úseku zatáčky konstantního poloměru. Směr jízdy by měl být v obou směrech (ve směru i proti směru hodinových ručiček). Žádné další omezující podmínky na dopravní značení či ochranná svodidla nejsou.



Obrázek 17 – Vymezení zkušebního okruhu

Průběh jízdy

- obě vozidla pojedou za sebou po stejné dráze, s počátečními podmínkami, které jsou definovány na obrázku14
- rychlost cílového vozidla na začátku zkoušky bude definována podle normy
- ve vhodném okamžiku začne cílové vozidlo zpomalovat a budou zaznamenávány reakce předmětného vozidla
- předmětné vozidlo začne zpomalovat z důvodu zmenšující se vzdálenosti mezi cílovým vozidlem předtím, než časová mezera klesne pod definovanou hodnotu.

Příloha A (normativní) Technické informace

Příloha popisuje základní fyzikální veličiny.

Souvisící termíny

- dopravní kongesce
- stav nového zacílení LSF
- stav následování LSF
- prudké vybočení; náhlé vyjetí z jízdního pruhu
- pomalu se pohybující objekt
- operace aktivace
- následování pomalou rychlostí
- minimální provozní rychlost
- maximální provozní rychlost
- stav zastavení LSF

© Silmos, s.r.o. 2018 - 2025. *Pomůžeme Vám se zorientovat v oboru Dopravní telematiky a najít správnou normu.*