|  |  |
| --- | --- |
| E/ECE/324/Rev.1/Add.82/Rev.3/Amend.9−E/ECE/TRANS/505/Rev.1/Add.82/Rev.3/Amend.9 | |
|  | 21 mars 2022 |

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[[1]](#footnote-2)\*

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

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Additif no 82 − Règlement ONU no 83

Révision 3 − Amendement 9

Complément 14 à la série 05 d’amendements − Date d’entrée en vigueur : 7 janvier 2022

Prescriptions uniformes relatives à l’homologation des véhicules   
en ce qui concerne les émissions de polluants selon les exigences   
du moteur en matière de carburant

Le présent document est communiqué uniquement à titre d’information. Le texte authentique, juridiquement contraignant, est celui du document ECE/TRANS/WP.29/2021/68.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_



**Nations Unies**

*Annexe 4a, paragraphe 5.1*, lire :

« 5.1 Procédure d’essai

La méthode utilisée pour mesurer la résistance à l’avancement sur route du véhicule est décrite à l’appendice 7a de la présente annexe.

Dans le cas où la résistance à l’avancement sur la route du véhicule a déjà été déterminée conformément à la procédure WLTP telle que définie dans le RTM ONU no 15, la méthode décrite à l’appendice 7b peut être utilisée en remplacement.

Ces procédures ne sont pas requises si le réglage du banc doit être effectué en fonction de la masse de référence du véhicule. ».

*Annexe 4a*, l’appendice 7 devient l’appendice 7a.

*Annexe 4a*, ajouter le nouvel appendice 7b, comme suit :

« Annexe 4a − Appendice 7b

Autre procédure de détermination de la résistance totale   
à l’avancement d’un véhicule

1. Introduction

Le présent appendice décrit la méthode de calcul de la résistance à l’avancement qui peut être utilisée, au choix du constructeur, lorsque la résistance à l’avancement du véhicule est déterminée conformément à la procédure WLTP telle que définie dans le RTM ONU no 15.

2. Méthode

2.1 Calcul de la résistance à l’avancement du véhicule (procédure WLTP)

La résistance à l’avancement du véhicule (procédure WLTP) doit être déterminée conformément à l’annexe 4 du RTM ONU no 15 ou, dans le cas où le véhicule appartient à une famille d’interpolation, conformément au paragraphe 3.2.3.2.2 de son annexe 7 (Calcul de la résistance à l’avancement sur route pour un véhicule donné), avec les paramètres d’entrée suivants :

a) La masse d’essai du véhicule[[2]](#footnote-3) pourvu de son équipement de série1 ;

b) La valeur du CRR de la classe d’efficacité énergétique correspondante selon le tableau A4/2 de l’annexe 4 du RTM ONU no 15 ou, si les pneumatiques montés sur les essieux avant et arrière relèvent de différentes classes d’efficacité énergétique, la moyenne pondérée calculée à l’aide de l’équation qui figure au paragraphe 3.2.3.2.2.2.3 de l’annexe 7 du RTM ONU no 15 ;

c) La traînée aérodynamique du véhicule pourvu de son équipement de série1.

2.2 Calcul de la résistance à l’avancement du véhicule (procédure NEDC)

2.2.1 Effet de la différence de pression recommandée des pneumatiques

La pression des pneumatiques à prendre en considération aux fins du calcul de la résistance à l’avancement par la procédure NEDC est la moyenne entre les deux essieux de la moyenne entre la pression minimale et la pression maximale autorisées des pneumatiques sélectionnés, pour chaque essieu, pour la masse de référence NEDC du véhicule. Le calcul doit être effectué à l’aide de la formule suivante :

où :

Pmax désigne la moyenne des pressions maximales des pneumatiques sélectionnés pour les deux essieux ;

Pmin désigne la moyenne des pressions minimales des pneumatiques sélectionnés pour les deux essieux.

L’effet qui en résulte sur la résistance appliquée au véhicule doit être calculé à l’aide de la formule suivante :

2.2.2 Effet de la profondeur de sculpture des pneumatiques

L’effet de la profondeur de sculpture des pneumatiques sur la résistance appliquée au véhicule doit être déterminé à l’aide de la formule suivante :

où RMn est la masse de référence du véhicule telle que définie dans le présent Règlement.

2.2.3 Effet de la différence de prise en compte des composants en rotation

Dans le cadre de la méthode de la décélération libre de la procédure WTLP, les temps de décélération libre sont convertis en forces et inversement par prise en compte de la masse d’essai applicable et de la masse rotative (3 % de la somme de la masse en ordre de marche du véhicule et de 25 kg). Dans le cadre de la méthode de la décélération libre de la procédure NEDC, les temps de décélération libre sont convertis en forces et inversement en faisant abstraction de la masse rotative.

2.2.4 Détermination des coefficients de résistance à l’avancement   
pour la procédure NEDC

a) Le coefficient de résistance à l’avancement F0n du véhicule, en newtons (N), est calculé comme suit :

i) Effet de la différence d’inertie :

où :

RMn est la masse de référence du véhicule telle que définie dans le présent Règlement ;

F0w est le coefficient de résistance à l’avancement F0 déterminé aux fins de l’essai WLTP du véhicule ;

TMw est la masse d’essai utilisée pour l’essai WLTP du véhicule pourvu de son équipement de série ;

ii) Effet de la différence de pression des pneumatiques :

où TP est tel que défini au 2.2.1.

iii) Effet de l’inertie des composants en rotation :

iv) Effet de la différence de profondeur de sculpture des pneumatiques :

où TTD est tel que défini au 2.2.2.

b) Le coefficient de résistance à l’avancement F1n du véhicule est calculé comme suit :

c) Le coefficient de résistance à l’avancement F2n du véhicule est calculé comme suit :

où F2w désigne le coefficient de résistance à l’avancement F2 de la procédure WLTP déterminé pour le véhicule pourvu de son équipement de série. ».

1. \* 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). [↑](#footnote-ref-2)
2. Selon la définition figurant dans le RTM ONU no 15. [↑](#footnote-ref-3)