

<b>Messgeräte im Straßenverkehr</b>	<b>PTB-A 18.3</b>
<b>Geschwindigkeitsmessgeräte in Kraftfahrzeugen – Video-Nachfahrssysteme –</b>	<b>Dezember 2004</b>

Die PTB-Anforderungen (PTB-A) an Geschwindigkeitsmessgeräte in Kraftfahrzeugen – Video-Nachfahrssysteme – für die Zulassung zur innerstaatlichen Eichung entsprechen den anerkannten Regeln der Technik. Diese Anforderungen wurden von der Vollversammlung der Physikalisch-Technischen Bundesanstalt (PTB) für das Eichwesen 2004 verabschiedet.

Die Zulassung wird von der PTB erteilt, wenn die Bauart der Geschwindigkeitsmessgeräte in Kraftfahrzeugen – Video-Nachfahrssysteme – den Anforderungen der Eichordnung einschließlich der Anlage 18 Abschnitt 3 (EO 18-3) sowie den nachstehenden Anforderungen entspricht.

Die Bauart eines Geschwindigkeitsmessgerätes in Kraftfahrzeugen – Video-Nachfahrssysteme –, die von diesen Anforderungen abweicht, wird zugelassen, wenn die gleiche Messsicherheit auf andere Weise gewährleistet ist. In diesem Fall werden die Anforderungen an die Bauart bei der Zulassung festgelegt (§ 16 Abs. 3 der EO).

## Inhaltsübersicht

- 1 Begriffsbestimmungen
- 2 Anwendungszweck und Erläuterungen zu Betriebsarten
- 3 Anforderungen
  - 3.1 Messgrößen und Anzeigen
  - 3.2 Grundlegende Messfunktionen
    - 3.2.1 Manuelle Auslösung von Start-/Stoppfunktionen
    - 3.2.2 Geschwindigkeitsmessung
    - 3.2.3 Zeitmessfunktion
    - 3.2.4 Wegmessfunktion
  - 3.3 Wegimpulsgeber und Anpassung an das Fahrzeug
  - 3.4 Prüfschnittstelle für die Eichung
  - 3.5 Kamera
  - 3.6 Integrität und Authentizität der Aufzeichnungen
  - 3.7 Schnittstellen und Zusatzeinrichtungen
  - 3.8 Software und Selbsttest
  - 3.9 Störfestigkeit gegenüber Umgebungseinflüssen
    - 3.9.1 Klimabeständigkeit
    - 3.9.2 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)
  - 3.10 Gebrauchsanweisung
- 4 Aufschriften
- 5 Literatur
- Anhang

## 1 Begriffsbestimmungen

<b>Videonachfahr-system</b>	Ein Video-Nachfahrssystem ist ein Messgerät zur amtlichen Überwachung der Geschwindigkeit von Fahrzeugen im fließenden Verkehr. Das in ein Einsatzfahrzeug installierte Video-Nachfahrssystem umfasst i.a. drei Komponenten: <b>Zentraleinheit, Wegimpulsgeber</b> und <b>Video-System</b> .
<b>Zentraleinheit</b>	Die Zentraleinheit des Video-Nachfahrsystems realisiert vier Grundfunktionen: Berechnung der Durchschnittsgeschwindigkeit, Berechnung der Wegstrecke an Hand der von einem Wegimpulsgeber gelieferten Wegstreckenimpulse, Zeitmessung und Einblendung der Messgrößen in das Video-System.
<b>Wegimpulsgeber</b>	Der Wegimpulsgeber des Video-Nachfahrsystems erzeugt bei jeder Umdrehung der Fahrzeugräder eine konstante Anzahl von Wegstreckenimpulsen. Diese Wegstreckenimpulse dienen zur Wegstrecken- und Geschwindigkeitsmessung.
<b>Video-System</b>	Ein Video-System besteht typischerweise aus Kamera, Rekorder und Monitor. Das laufende Bild der Kamera wird zusammen mit den Messwerten auf einem Monitor dargestellt und mit einem Rekorder aufgezeichnet.
<b>Geräte konstante <math>k</math></b>	Die Gerätekonstante $k$ ist eine vom Wegimpulsgeber und vom Abrollumfang der Reifen des Fahrzeugs abhängige Kenngröße. Die Gerätekonstante $k$ kennzeichnet die Anzahl von Wegstreckenimpulsen, die einer Wegstrecke von 1 km entspricht (Einheit Impulse je Kilometer $k = \dots \text{Imp}/\text{km}$ ).
<b>Geeichte Messgröße</b>	Als geeichte Messgrößen werden im Folgenden die eichrechtlich relevanten Messgrößen bezeichnet.
<b>Hilfsgröße</b>	Als Hilfsgrößen werden vom Gerät ermittelte Messgrößen bezeichnet, deren Messfehler bei der Bauartzulassung und bei der Eichung nicht näher untersucht werden, so dass eine Einhaltung von Eichfehlergrenzen nicht gewährleistet werden kann.
<b>Bildsequenz</b>	Als Bildsequenz wird eine Folge von elektronisch erfassten und aufgezeichneten Bildern mit fester Frequenz bezeichnet.

## 2 Anwendungszweck und Erläuterungen zu Betriebsarten

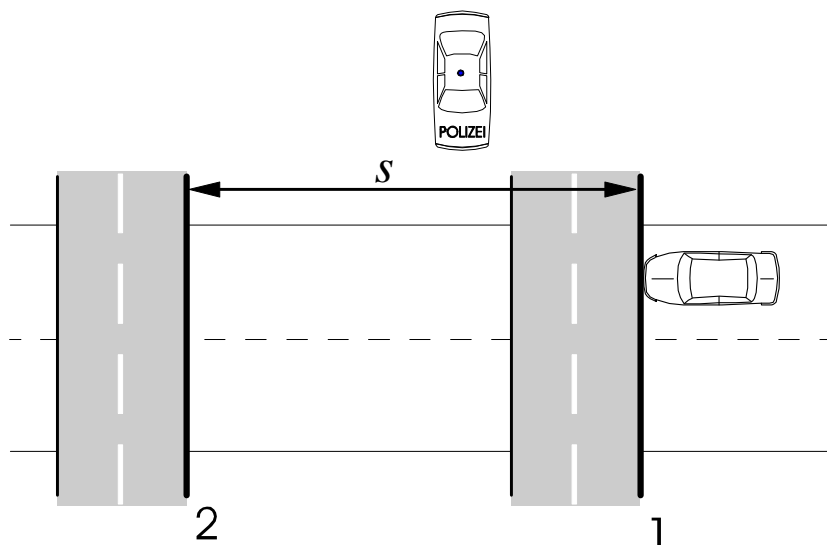
Video-Nachfahrssysteme dienen der amtlichen Überwachung der Geschwindigkeit von Fahrzeugen. Sie können hierzu die Durchschnittsgeschwindigkeit, zusätzlich ggf. auch die Momentangeschwindigkeit ermitteln. Darüber hinaus können Video-Nachfahrssysteme auch über Funktionen zur Messung von Wegstrecke und Zeit verfügen.

Im Folgenden werden typische Betriebsarten von Video-Nachfahrssystemen zur Bestimmung der Durchschnittsgeschwindigkeit näher erläutert:

- Geschwindigkeitsmessung durch Zeitmessung bei bekannter Messstreckenlänge (AUTO 1),
- Messung der Eigengeschwindigkeit beim Nachfahren mit gleichem Anfangs- und Endabstand durch simultane Zeit- und Wegstreckenmessung (AUTO 2),
- Geschwindigkeitsbestimmung durch Nachfahren mit ungleichem Anfangs- und Endabstand durch getrennte Messung von Zeit und Wegstrecke (MAN).

### ***Geschwindigkeitsmessung durch Zeitmessung bei bekannter Messstreckenlänge (AUTO 1)***

Bei der Betriebsart „AUTO 1“ wird die Geschwindigkeit über eine im Voraus mit einem geeichten Messgerät ausgemessene und somit bekannte Wegstrecke  $s$  ermittelt. Die Länge dieser Wegstrecke wird vom Bediener manuell am Gerät eingestellt. Dann wird die vom Zielfahrzeug zum Zurücklegen der Strecke benötigte Zeit manuell gestoppt und daraus anschließend automatisch die Geschwindigkeit des Zielfahrzeuges ermittelt (siehe Bild 1). Die Zeitmessung erfolgt aus einem stehenden oder einem das Zielfahrzeug verfolgenden Einsatzfahrzeug.



**Bild 1:** Geschwindigkeitsüberwachung auf einer Strecke  $s$  mit markanten Punkten am Anfang 1 und am Ende 2

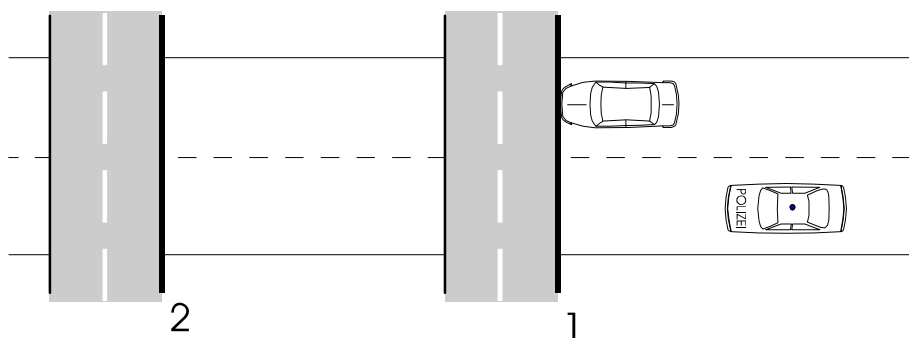
***Geschwindigkeitsmessung beim Nachfahren mit gleichem Anfangs- und Endabstand durch simultane Zeit- und Wegstreckenmessung (AUTO 2)***

Bei der Betriebsart „AUTO 2“ wird die Geschwindigkeitsmessung durch manuelle Betätigung einer Taste gestartet, nachdem zuvor die Geschwindigkeit des Einsatzfahrzeugs der des Zielfahrzeugs angepasst worden ist. Das Gerät startet hierzu simultan eine Zeit- und eine Wegstreckenmessung. Der Messungsvorgang wird dann entweder automatisch (nachdem eine zuvor vorgegebene Wegstrecke erreicht ist) oder durch eine erneute manuelle Tastenbetätigung beendet. Am Ende der Messung wird automatisch die Durchschnittsgeschwindigkeit des Einsatzfahrzeugs berechnet und angezeigt.

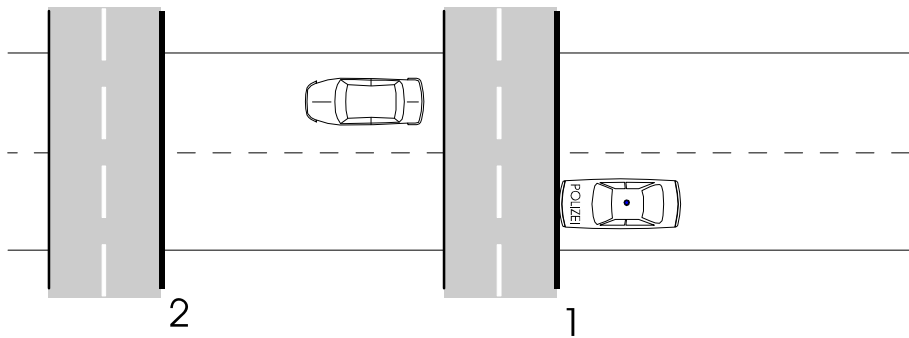
Die so gemessene Durchschnittsgeschwindigkeit des Einsatzfahrzeugs kann dann als die Mindestgeschwindigkeit des Zielfahrzeugs verwendet werden. Voraussetzung hierfür ist, dass der Abstand zum vorausfahrenden Fahrzeug am Ende der Messung nicht kleiner ist als am Beginn. Dies lässt sich erforderlichenfalls mit der aufgezeichneten Bildsequenz belegen.

***Geschwindigkeitsbestimmung durch Nachfahren mit ungleichem Anfangs- und Endabstand durch getrennte Messung von Zeit und Wegstrecke (MAN)***

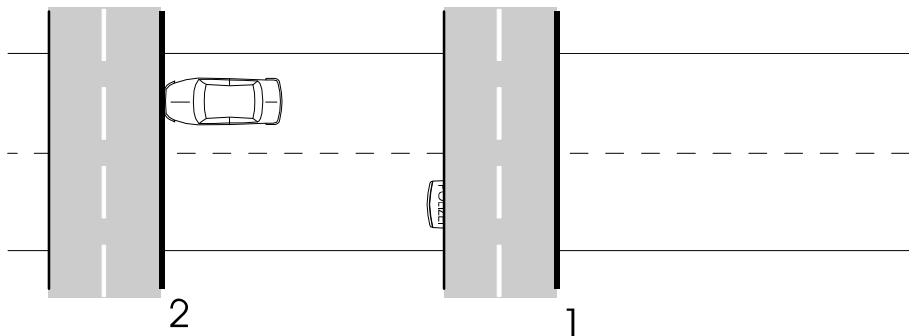
Bei der Betriebsart „MAN“ werden die Messungen von Zeit und Wegstrecke nicht simultan, sondern getrennt gestartet und gestoppt. Die Wegstreckenmessung erfolgt beim Nachfahren des Zielfahrzeugs durch Abfahren der Strecke mit dem Einsatzfahrzeug; die Zeitmessung erfasst die Zeit, die das Zielfahrzeug für dieselbe Strecke benötigt. Starten und Stoppen der beiden Messungen erfolgen an markanten Punkten, bzw. Linien quer zur Fahrtrichtung durch manuelle Tastenbetätigungen (siehe Bilder 2 bis 5). Diese Betriebsart hat den Vorteil, dass zur Geschwindigkeitsmessung kein gleich bleibender Abstand zwischen Einsatz- und Zielfahrzeug erforderlich ist. So ist z.B. auch eine Messung möglich, wenn eines der Fahrzeuge das andere überholt bzw. sich die Fahrzeuge einander nähern oder voneinander entfernen.



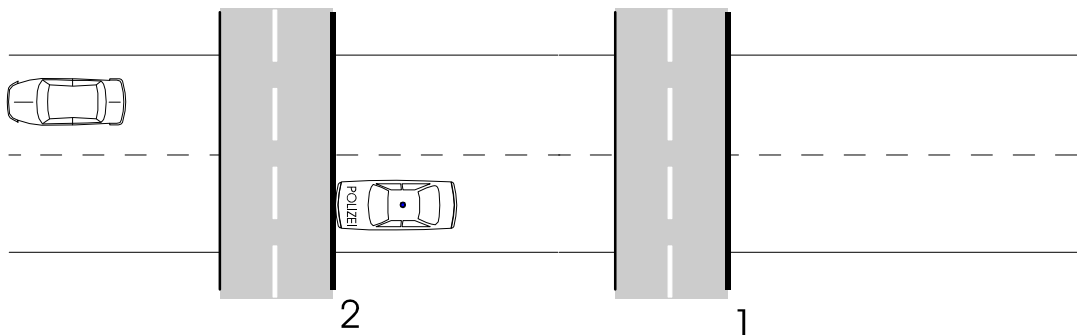
**Bild 2:** Die Zeitmessung beginnt, sowie das Zielfahrzeug den markanten Punkt 1 erreicht hat.



**Bild 3:** Die Wegstreckenmessung beginnt, wenn das Einsatzfahrzeug den markanten Punkt 1 erreicht hat.



**Bild 4:** Die Zeitmessung endet, sowie das Zielfahrzeug den markanten Punkt 2 erreicht hat.



**Bild 5:** Die Wegstreckenmessung endet, wenn das Einsatzfahrzeug den markanten Punkt 2 erreicht hat.

Die Video-Nachfahrssysteme können auch über Betriebsarten zur Bestimmung folgender geeichter Messgrößen und/oder Hilfsgrößen verfügen:

- Momentangeschwindigkeit,
- Zeit,
- Wegstrecke.

### **Momentangeschwindigkeit**

Die geeichte Momentangeschwindigkeit des Einsatzfahrzeugs darf dem Fahrzeugführer des zu messenden Zielfahrzeugs vorgehalten werden, wenn der Abstand zwischen den Fahrzeugen konstant bleibt (oder sich zu Gunsten des Betroffenen ändert). Dies lässt sich erforderlichenfalls mit der aufgezeichneten Bildsequenz belegen.

### **Zeit**

Die Zeitmessung kann als Video-Stoppuhr (mit manueller Start/Stopp-Funktion) und/oder als Video-Uhr realisiert sein. Die geeichte Zeitmessung darf zur amtlichen Verkehrsüberwachung herangezogen werden. Ein typisches Einsatzgebiet der Uhren stellt die Ermittlung der Durchschnittsgeschwindigkeit anhand eines Messverfahrens auf der Basis der geeichten Zeitmessung dar.

Bei einem Einsatz als geeichte Video-Stoppuhr kann eine Durchschnittsgeschwindigkeit ermittelt werden (ähnlich AUTO 1), indem für eine Wegstrecke  $s$  bekannter Länge die benötigte Zeit gemessen wird. Der Geschwindigkeitswert wird dabei nicht wie bei AUTO 1 vom Gerät automatisch ermittelt, sondern muss anhand eines Messverfahrens bestimmt werden.

Der Betrieb als geeichte Video-Uhr, die synchron zum Bildtakt aktualisiert wird, kann z.B. in Verbindung mit einer gleichzeitig laufenden geeichten Wegstreckenanzeige zur Ermittlung der Durchschnittsgeschwindigkeit mit einem Messverfahren herangezogen werden. Durch geeignete Auswahl der Bilder aus der Sequenz ist dabei sicherzustellen, dass der Abstand der Fahrzeuge voneinander gleich bzw. vergrößert ist. Ist die Uhr als Bildzähler realisiert, lässt sich die Zeitdifferenz als Produkt der Bildwiederholfrequenz mit der Zählerdifferenz berechnen. Die Uhr kann zusätzlich auch zur Dokumentation der Vollständigkeit einer Bildsequenz herangezogen werden.

### **Wegstrecke**

Die Wegstreckenmessung kann mit manueller Start/Stopp-Funktion und/oder auf der Basis einer laufenden Wegstreckenanzeige realisiert sein. Die geeichte Wegstreckenmessung darf zur amtlichen Verkehrsüberwachung herangezogen werden.

Die geeichte Wegstreckenmessung mit Start/Stopp-Funktion kann beispielsweise zur Bestimmung der Länge einer Wegstrecke  $s$  mit markanten Punkten am Anfang und am Ende herangezogen werden (siehe Bild 1), um spätere Messungen in der Betriebsart "AUTO 1" vorzubereiten.

Die geeichte Wegstreckenmessung auf der Basis einer laufenden Wegstreckenanzeige, die synchron zum Bildtakt aktualisiert wird, kann in Verbindung mit der geeichten Uhr (wie bereits im Abschnitt *Zeit* beschrieben) zur Ermittlung der Durchschnittsgeschwindigkeit anhand eines Messverfahrens herangezogen werden.

## **3 Anforderungen**

### **3.1 Messgrößen und Anzeigen im Einsatzfahrzeug und in der Bildsequenz**

Die folgenden Anforderungen gelten sowohl für die Anzeige während der Aufnahme im Einsatzfahrzeug, als auch für die nachträgliche Darstellung der aufgezeichneten Bildsequenzen.

In den aufgezeichneten Bildsequenzen dürfen zusätzlich zu den im Einsatzfahrzeug angezeigten geeichten Messgrößen weitere geeichte Messgrößen verwendet werden (z.B. Bildzähler).

Bei einem Video-Nachfahrssystem müssen die geeichten Messgrößen (Zahlenwert und Einheit) mit einer Mindesthöhe von 5 mm und deutlich lesbar dargestellt werden.

Für geeichte Messgrößen gilt:

<b>Geeichte Messgrößen</b>	<b>Einheit</b>	<b>Auflösung</b>	<b>Bemerkungen</b>
Geschwindigkeit	km/h	1 km/h	Durchschnitts- und Momentangeschwindigkeit
Zeit	s	0,01 s	Verwendung weiterer Einheiten zulässig, sofern die Darstellung auf Grundlage der der DIN EN 28601 erfolgt
Wegstrecke	m	1 m	für einen vollständigen Messablauf
		0,1 m	für die laufende Strecke
Bildzähler	-	1	zur Berechnung von Zeitdifferenzen

Bei Messwerten oberhalb des Messbereichs für die Geschwindigkeit (höchstens 250 km/h) muss anstelle eines Messwertes ein entsprechender Hinweis eingeblendet werden (z.B. Striche).

Die geeichten Messgrößen müssen eindeutig von den Hilfsgrößen unterscheidbar sein.

Die jeweils verwendete Betriebsart muss eindeutig erkennbar sein.

Geeichte Messgrößen, die über einen vollständigen Messablauf gebildet werden (insbesondere die Durchschnittsgeschwindigkeit, die zurückgelegte Messstrecke und/oder die Zeit) müssen spätestens innerhalb von 0,1 s nach Ende des Messvorgangs angezeigt werden. Sie müssen für eine Dauer von

mindestens 2 s angezeigt werden, es sei denn, es wird vorher eine neue Messung gestartet.

Die Einblendungen der aktuellen geeichten Messwerte für Momentangeschwindigkeit, laufende Zeit und laufende Wegstrecke müssen synchron zu den Bildern der aktuellen Verkehrssituation erfolgen. Messwerte und Bilder müssen dabei eindeutig einander zugeordnet sein (z.B. bei Videoaufzeichnungen durch eine direkte Einblendung).

## **3.2 Grundlegende Messfunktionen**

### **3.2.1 Manuelle Auslösung von Start-/Stoppfunktionen**

Eine manuelle Auslösung von Start-/Stoppfunktionen durch den Bediener muss beim Messgerät mit einer Verzögerung von maximal 40 ms zu einer Auslösung der entsprechenden Messfunktionen führen. Alle Auslösezeitpunkte (manuelle und automatische) müssen für den Bediener und in der aufgezeichneten Bildsequenz eindeutig erkennbar sein (z.B. durch akustisches Signal und Markierung entsprechender Start- u. Stopp-Bilder).

### **3.2.2 Geschwindigkeitsmessung**

Das Video-Nachfahrssystem muss bei der Messung der Durchschnittsgeschwindigkeit zusätzlich die für den Messablauf zurückgelegte Wegstrecke als geeichte Messgröße anzeigen und dokumentieren.

Wird die Momentangeschwindigkeit des Einsatzfahrzeugs als eichpflichtige Größe verwendet, muss sie Geschwindigkeitsänderungen bis zu  $2 \text{ m/s}^2$  innerhalb der Eich- bzw. Verkehrsfehlergrenzen folgen.

### **3.2.3 Zeitmessfunktion**

Die geräteinterne Zeitmessfunktion muss so ausgelegt sein, dass die Zeitmessung von einer weiteren Zeitbasis überprüft wird. Sie kann beispielsweise zweifach ermittelt werden (basierend auf zwei unabhängigen Baugruppen) oder mit einer Baugruppe durchgeführt werden, deren Zeitbasis von einer weiteren Zeitbasis (z. B. Prozessortakt) überprüft wird.

Die Überprüfung muss kontinuierlich erfolgen, so dass Abweichungen um mehr als 0,02 % spätestens nach 1 Minute erkannt werden. Bei solchen Abweichungen muss eine Fehlermeldung erfolgen, das Gerät muss dann automatisch die Durchführung weiterer Messungen blockieren.

Für Video-Uhren und Video-Stoppuhren gelten die PTB-Anforderungen Videouhren (PTB-A 18.13).

### **3.2.4 Wegmessfunktion**

Die von einem Wegimpulsgeber gelieferten Wegstreckensignale müssen vom Geschwindigkeitsmessgerät kontinuierlich auf Plausibilität überprüft werden, um grobe Abweichungen der Impulsfolge (z.B. bei Impulsverdopplung) durch Fehler des Signalgebers zu erkennen. Im Fehlerfall muss eine Meldung erfolgen und das Gerät muss automatisch die Durchführung weiterer Messungen blockieren.

Die vom Wegimpulsgeber gelieferten Signale müssen korrekt verarbeitet werden, wenn sie den ausgewiesenen Spezifikationen für das Video-Nachfahrssystem (insbesondere Impulsform und Amplitude) entsprechen.

Die untere Grenze des Einstellbereichs der Gerätekonstante muss mindestens 2 000 Imp/km betragen. Die Gerätekonstante muss mindestens mit einer Genauigkeit von 0,2 % einstellbar sein. Die Einstellung muss eichtechnisch sicherbar sein, der eingestellte Wert der Gerätekonstanten muss sich für die Eichung anzeigen lassen.

## **3.3 Wegimpulsgeber und Anpassung an das Fahrzeug**

Der im Fahrzeug installierte Wegimpulsgeber des Video-Nachfahrsystems muss die folgenden Anforderungen erfüllen:

- er muss einen rückwirkungsfreien Ausgang aufweisen,
- mindestens 2 000 Impulse pro Kilometer liefern und
- Impulse mit ausreichender Signalamplitude für Geschwindigkeiten ab 1 km/h liefern.

Es kann ein bereits im Fahrzeug serienmäßig eingebauter Wegimpulsgeber verwendet werden, sofern er den o.a. Anforderungen entspricht.

## **3.4 Prüfschnittstelle für die Eichung**

Für die eichtechnische Prüfung ist eine Prüfschnittstelle vorzusehen, die mindestens die folgenden

Funktionen unterstützt:

- a) Einspeisen von simulierten Wegstreckenimpulsen zum Überprüfen der Messrichtigkeit der Wegstreckenmessung und der Geschwindigkeitsmessung
- b) Abgriff der vom Wegimpulsgeber gelieferten Signale

### **3.5 Kamera**

Die Kamera muss Bilder mit einer Frequenz von mindestens 24 Hz liefern.

Wird eine Kamera mit veränderbarer Brennweite verwendet, so müssen Änderungen der Brennweite automatisch durch geeignete Kennzahlen erfasst werden. Diese Kennzahlen müssen in der Anzeige und in der Bildsequenz erscheinen. Eine quantitative Rückführung der Kennzahl auf die entsprechende Brennweite ist nicht erforderlich.

### **3.6 Integrität und Authentizität der Aufzeichnungen**

Für Aufzeichnungen, die archiviert und später zur Beweisführung verwendet werden sollen, muss die Integrität und Authentizität sichergestellt werden, um unzulässige Veränderungen der Bildinhalte und Messdaten oder falsche Zuordnungen zu vermeiden. Entsprechende Anforderungen finden sich in PTB-A 50.7 und dem zugehörigen messgerätespezifischen Anhang.

### **3.7 Schnittstellen und Zusatzeinrichtungen**

Als Anforderungen an Schnittstellen gelten die PTB-Anforderungen Schnittstellen an Messgeräten und Zusatzeinrichtungen (PTB-A 50.1), Ausgabe 12/89.

Sind die betreffenden Schnittstellen rückwirkungsfrei, so dürfen beliebige, nicht eichpflichtige Zusatzeinrichtungen angeschlossen werden. Andernfalls darf nur eine für das Video-Nachfahrssystem zugelassene Zusatzeinrichtung angeschlossen werden oder die Schnittstelle muss ggf. eichtechnisch gesichert werden.

### **3.8 Software und Selbsttest**

Die Software muss sich identifizieren, z.B. durch Anzeige der Version am Display.

Es muss ein Selbsttest ausführbar sein, der eine eindeutige automatische Überprüfung der eichrechtlich relevanten Software (z. B. durch Bildung einer Checksumme über diese Software) beinhaltet. Bei Abweichungen muss eine Fehlermeldung erfolgen und das Gerät muss weitere Messungen blockieren. Das Gerät muss über eine Möglichkeit zur Überprüfung der korrekten Funktion der Anzeige verfügen.

Weitere grundlegende Anforderungen an die Software ergeben sich aus PTB-A 50.7 und dem zugehörigen messgerätespezifischen Anhang. Bezüglich Manipulationsschutz, Prüftiefe und Konformität ist jeweils das Niveau „hoch“ zu verwenden.

### **3.9 Widerstandsfähigkeit gegenüber Umwelteinflüssen**

Das Video-Nachfahrssystem muss auch unter den Einflüssen von äußeren Störungen, soweit mit ihnen in der Praxis gerechnet werden muss, funktionssicher arbeiten und die geforderten Fehlergrenzen einhalten. Bei den Prüfungen zur Beständigkeit gegenüber Umwelteinflüssen darf das Video-Nachfahrssystem auch automatisch in einen Modus übergehen, in dem keine weiteren Messungen mehr möglich sind, oder der eindeutig als gestört erkennbar ist.

#### **3.9.1 Klimabeständigkeit**

Ein Video-Nachfahrssystem muss dem Lagertemperaturbereich von -25 °C bis 70 °C standhalten (gemäß des Dokumentes OIML D 11 in der Ausgabe von 1994, Organisation Internationale de Métrologie Légale).

Das Video-Nachfahrssystem muss in dem vom Hersteller spezifizierten Umgebungstemperaturbereich ordnungsgemäß arbeiten. Dieser Bereich muss mindestens 0 °C bis 40 °C umfassen. Ein Unter- oder Überschreiten des spezifizierten Temperaturbereiches muss vom Messgerät automatisch erkannt werden, ggf. muss eine geeignete Meldung erscheinen, der laufende Messvorgang muss abgebrochen werden und das Gerät muss weitere Messungen blockieren.

Das Video-Nachfahrssystem muss sowohl unter den Betriebs- als auch unter den Lagerungsbedingungen unempfindlich sein gegenüber der relativen Feuchte der Umgebungsluft.

### 3.9.2 Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV)

Die Anforderungen zur elektromagnetischen Verträglichkeit basieren auf den folgenden Normen:

- DIN EN 61000-6-2 „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) Teil 6-2: Fachgrundnormen – Störfestigkeit Industriebereich“, Ausgabe 2002-08, mit Verweisen auf eine Reihe speziellerer Grundnormen.
- DIN 40839, Teil 1, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) in Straßenfahrzeugen – Leitungsgeführte impulsförmige Störgrößen auf Versorgungsleitungen in 12-V- und 24-V-Bordnetzen“ vom Oktober 1992 und
- DIN ISO 7637-3 „Straßenfahrzeuge Elektrische Störungen durch Leitung und Kopplung Teil 3: Fahrzeuge mit 12-V- oder 24-V-Bordnetz-Nennspannung Übertragung von impulsförmigen elektrischen Störgrößen durch kapazitive und induktive Kopplung auf Leitungen, die keine Versorgungsleitungen sind“, Ausgabe 1999-02.

Eine Übersicht über die einzelnen Prüfungen gibt die im Anhang aufgeführte Tabelle.

Ein Unterschreiten der vom Hersteller spezifizierten Versorgungsspannung muss vom Messgerät automatisch erkannt werden. Im Falle der Erkennung muss eine geeignete Meldung erscheinen, der laufende Messvorgang abgebrochen werden und das Gerät weitere Messungen blockieren. Erfolgt die Versorgung mit Gleichspannung, so muss das Gerät zumindest im vom Hersteller spezifizierten Spannungsbereich ( $U_{\min}$  und  $U_{\max}$ ) korrekt arbeiten. Die untere Grenze  $U_{\min}$  des Bereichs darf  $0,8 U_0$  nicht überschreiten, die obere Grenze muss mindestens  $1,2 U_0$  betragen ( $U_0$  ist die Nennspannung der vom Hersteller empfohlenen Spannungsquelle). Oberhalb von  $U_{\max}$  muss das Gerät automatisch abschalten.

### 3.10 Gebrauchsanweisung

Die Gebrauchsanweisung muss so formuliert sein, dass bei einem Einsatz entsprechend den Festlegungen in der Gebrauchsanweisung die Fehlergrenzen stets eingehalten werden (ein gültig geeichtes Gerät vorausgesetzt).

Die Gebrauchsanweisung muss in deutscher Sprache verfasst sein und mindestens die folgenden Angaben enthalten:

- Detaillierte Beschreibung der geeichten Messgrößen (bzw. Hilfsgrößen) und der zugehörigen Betriebsarten mit Angabe der Messbereiche,
- Beschreibung sämtlicher Komponenten mit Erläuterung zur korrekten Bedienung einschließlich der Betriebs- und Einsatzbedingungen,
- Hinweise zu Fehlermöglichkeiten, deren Ursache und Vermeidung,
- Betriebs- und Einsatzbedingungen für das Einsatzfahrzeug (z.B. Luftdruck, Beladung,...), sowie ggf. Bedingungen für zulässige Reifenwechsel ohne Nacheichung (z.B. innerhalb einer Größe, verschiedene Hersteller, Sommer- und Winterreifen).

## 4 Aufschriften

Die Geschwindigkeitsmessgeräte müssen zusätzlich zu den Angaben nach § 42 Abs. 1 der EO eine Aufschrift tragen mit der Angabe des Bereichs der Gerätekonstanten.



## 5 Literatur

Die im Folgenden aufgeführten Vorschriften werden angewendet:

- 1 DIN EN 28601, Datenelement und Austauschformate; Informationsaustausch; Darstellung von Datum und Uhrzeit, Ausgabe 1993-02 (entspricht EN 28601:1992)
- 2 PTB-Anforderungen Video-Uhren (PTB-A 18.13), Ausgabe 12/04
- 3 PTB-Anforderungen an elektronische und softwaregesteuerte Messgeräte und Zusatzeinrichtungen für Elektrizität, Gas, Wasser und Wärme (PTB-A 50.7), Ausgabe 4/02
- 4 PTB-Anforderungen Schnittstellen an Messgeräten und Zusatzeinrichtungen (PTB-A 50.1), Ausgabe 12/89
- 5 Dokument OIML D 11 der Organisation Internationale de Métrologie Légale, 1994
- 6 DIN EN 61000-6-2, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 6-2: Fachgrundnormen; Störfestigkeit für Industriebereich“, Ausgabe 2002-08 (Deutsche Fassung EN 61000-6-2:2001)
- 7 DIN 40839, Teil 1, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) in Straßenfahrzeugen; Leitungsgeführte impulsförmige Störgrößen auf Versorgungsleitungen in 12-V- und 24-V-Bordnetzen“, Ausgabe 1992-10
- 8 DIN ISO 7637-3 „Straßenfahrzeuge - Elektrische Störungen durch Leitung und Kopplung - Teil 3: Fahrzeuge mit 12-V- oder 24-V-Bordnetz-Nennspannung; Übertragung von impulsförmigen elektrischen Störgrößen durch kapazitive und induktive Kopplung auf Leitungen, die keine Versorgungsleitungen sind“, Ausgabe 1999-02
- 9 DIN EN 61000-4-6, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-6: Prüf- und Messverfahren; Störfestigkeit gegen leitungsgeführte Störgrößen, induziert durch hochfrequente Felder“, Ausgabe 2001-12
- 10 DIN EN 61000-4-3, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-3: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen hochfrequente elektromagnetische Felder“, Ausgabe 2003-11
- 11 DIN EN 61000-4-2, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-2: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen die Entladung statischer Elektrizität“, Ausgabe 2001-12
- 12 DIN EN 61000-4-4, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-4: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen schnelle transiente elektrische Störgrößen/Burst“, Ausgabe 2002-07
- 13 DIN EN 61000-4-5, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-5: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen Stoßspannungen“, Ausgabe 2001-12
- 14 DIN EN 61000-4-11, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-11: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen Spannungseinbrüche, Kurzzeitunterbrechungen und Spannungsschwankungen“, Ausgabe 2001-12.
- 15 DIN EN 61000-4-8, „Elektromagnetische Verträglichkeit (EMV) - Teil 4-8: Prüf- und Messverfahren; Prüfung der Störfestigkeit gegen Magnetfelder mit energietechnischen Frequenzen“, Ausgabe 2001-12

**Anhang: Tabelle zur elektromagnetischen Verträglichkeit**

Teilprüfung	Prüfaufbau nach	Grenzwerte Prüfschärfegrad	Bemerkung
Hochfrequente elektromagnetische Felder	DIN EN 61000-4-6: 2001-12	150 kHz – 80 MHz, 20 V 1 %-Schritte Bei batteriebetriebenen Geräten ist die Startfrequenz aus Bild B.1 der Norm zu ermitteln. Abhängig von den Eigenschaften des Prüflings kann die Prüfung eines zusätzlichen Frequenzbereichs erforderlich sein. Abhängig von den Eigenschaften des Prüflings kann die Verwendung einer von der Norm abweichenden Modulationsfrequenz erforderlich sein.** Die in der Fachgrundnorm in Anmerkung 2 vorgesehene Reduzierung der Amplitude auf 3 V im Rundfunkfrequenzbereich zwischen 47 MHz und 68 MHz entfällt.	Signalanschlüsse mit Leitungslänge >3 m
			Gleichstrom-Netzein- und Ausgänge
			Wechselstrom-Netzein- und Ausgänge
			Funktionserdeanschlüsse
Hochfrequente elektromagnetische Felder	DIN EN 61000-4-3: 2003-11	80 MHz- 1000 MHz, 1,4 GHz bis 2,0 GHz, 20 V/m 1 %-Schritte 4 Seiten Abhängig von den Eigenschaften des Prüflings kann die Verwendung einer von der Norm abweichenden Modulationsfrequenz erforderlich sein.** Die in der Fachgrundnorm in Anmerkung 3 vorgesehene Reduzierung der Amplitude auf 3 V/m bei den Rundfunkfrequenzbereichen 87 MHz bis 108 MHz, 174 MHz bis 230 MHz und 470 MHz bis 790 MHz entfällt.	auf Gehäuse
Entladung statischer Elektrizität (ESD)	DIN EN 61000-4-2: 2001-12	±8 kV Luftentladung ±4 kV Kontaktentladung	auf Gehäuse
Schnelle transiente elektrische Störgrößen/Burst	DIN EN 61000-4-4: 2002-07	Signalanschlüsse: ±1 kV	Signalanschlüsse mit Leitungslänge >3 m
		Gleich- bzw. Wechselstromversorgungsleitungen: ±2 kV	Gleichstrom-Netzein- und -ausgänge*
		Funktionserdeanschlüsse: ±1 kV	Wechselstrom-Netzein- und Ausgänge
Stoßspannungen/Surge	DIN EN 61000-4-5: 2001-12	unsym.: ±1 kV	Signalanschlüsse mit Leitungslänge >30 m
		unsym.: ±0,5 kV sym. ±0,5 kV	Gleichstrom-Netzein- und -ausgänge*
		unsym.: ±2 kV sym. ±1 kV	Wechselstrom-Netzein- und -ausgänge
Spannungseinbrüche	DIN EN 61000-4-11: 2001-12	Spannungseinbruch: 30 % und 60 %	Wechselstrom-Netzein- und -ausgänge
Spannungsunterbrechungen	DIN EN 61000-4-11: 2001-12	Spannungsunterbrechung: >95 %	Wechselstrom-Netzein- und -ausgänge
Magnetfelder mit energietechnischer Frequenz	DIN EN 61000-4-8: 2001-12	50 Hz: 30 A/m	auf Gehäuse

Teilprüfung	Prüfaufbau nach	Grenzwerte Prüfschärfegrad			Bemerkung
		Imp. 1: Imp. 2: Imp. 3a: Imp. 3b:	12-V- Netz: -100 V +100 V -150 V +100 V	24-V- Netz: -200 V +100 -200 V +200V	
Kfz: Leitungsgebundene impulsförmige Störgrößen	DIN 40839 Teil 1: 1992-10				auf 12-V- und 24-V-Versorgungsleitungen
Kfz: Übertragung von impulsförmigen elektrischen Störgrößen durch Kopplung	DIN ISO 7637-3: 1999-02	Imp. a: Imp. b:	12-V- Netz: -60 V +40 V	24-V- Netz: -80 V +80 V	auf Steuer-, Regel und Datenleitungen

\*Hinweis: Anmerkung 3 der Fachgrundnorm sieht entsprechende Ausnahmen bei batteriebetriebenen und bei mit einem Wechselstrom-/Gleichstrom-Leistungsumrichter ausgestatteten Geräten vor. Die Prüfung ist nicht auf Gleichstromnetzeingänge anzuwenden, die dafür vorgesehen sind, dauerhaft mit Leitungen verbunden zu werden, deren Länge kleiner als 10 m ist.

\*\*Hinweis: Die Modulationsfrequenz muss in dem für das Video-Nachfahrssystem spezifizierten Frequenzbereich für den Fahrzeugimpulsgeber liegen.