

RESOLUÇÃO Nº 763, DE 20 DE DEZEMBRO DE 2018

Dispõe sobre a utilização obrigatória de espelhos retrovisores, equipamento do tipo câmera-monitor ou outro dispositivo equivalente, a ser instalado nos veículos destinados ao transporte coletivo de escolares.

O CONSELHO NACIONAL DE TRÂNSITO (CONTRAN), usando da competência que lhe confere o inciso I do art. 12 da Lei nº 9.503, de 23 de setembro de 1997, que instituiu o Código de Trânsito Brasileiro (CTB), e conforme o Decreto nº 4.711, de 29 de maio de 2003, que dispõe sobre a coordenação do Sistema Nacional de Trânsito (SNT).

Considerando a necessidade de aumentar a segurança nos veículos por meio da harmonização dos requisitos nacionais de segurança veicular com os requisitos internacionais equivalentes, conforme previsto no Plano Nacional de Redução de Mortes e Lesões no Trânsito – PNATRANS; e

Considerando o Processo Administrativo nº 80000.036490/2017-78,

RESOLVE:

Art. 1º Esta Resolução dispõe sobre a utilização obrigatória de espelhos retrovisores, equipamento do tipo câmera-monitor ou outro dispositivo equivalente, a ser instalado nos veículos destinados ao transporte coletivo de escolares.

Art. 2º Os campos de visão referidos nos Anexos desta Resolução deverão ser obtidos por meio de espelhos retrovisores, equipamentos do tipo câmera-monitor, pela combinação desses equipamentos ou por outros dispositivos com comprovada eficiência técnica.

§ 1º Entende-se por outros dispositivos com comprovada eficiência técnica, aqueles resultantes da inovação tecnológica, capazes de substituir os equipamentos previstos nesta Resolução.

§ 2º As especificações técnicas necessárias para o cumprimento dos requisitos desta Resolução, quanto à aplicação, à fabricação e à instalação dos dispositivos para visão indireta, estão estabelecidas nos Anexos I, II e III.

Art. 3º Os espelhos retrovisores dos veículos do tipo utilitário, camioneta, ônibus e micro-ônibus especialmente destinados à condução coletiva de escolares, devem observar os requisitos estabelecidos nos anexos desta Resolução.

Art. 4º As modificações realizadas nos veículos especialmente destinados à condução coletiva de escolares, a fim de atender aos requisitos previstos nesta Resolução, não serão consideradas alterações de características.

Art. 5º A não observância do disposto nesta Resolução sujeitará o infrator à penalidade prevista no artigo 230, incisos IX e X, do CTB.

Art. 6º As disposições contidas nesta Resolução serão aplicadas:

I - a partir de 1º de janeiro de 2024 aos novos projetos de veículos produzidos ou importados;

II - a partir de 1º de janeiro de 2026 para todos os veículos em produção, sendo facultado antecipar a sua adoção total ou parcial.

§ 1º Para efeitos desta Resolução, considera-se como novo projeto o modelo de veículo que nunca obteve o registro de código de Marca/Modelo/Versão junto ao órgão máximo executivo de trânsito da União.

§ 2º Não se considera como novo projeto a derivação de um mesmo modelo básico de veículo que já possua Código de Marca/Modelo/Versão concedido pelo órgão máximo executivo de trânsito da União.

§ 3º Na hipótese de novo projeto, o fabricante ou importador deverá indicar essa condição no requerimento dirigido ao órgão máximo executivo de trânsito da União, para concessão de código de marca modelo versão

Art. 7º Fica revogada, a partir de 1º de janeiro de 2026, a Resolução CONTRAN nº 504, de 29 de outubro de 2014.

Art. 7º Os anexos desta Resolução encontram-se disponíveis no sítio eletrônico do DENATRAN: www.denatran.gov.br.

Art. 8º Esta Resolução entra em vigor na data de sua publicação

Maurício José Alves Pereira
Presidente

Adilson Antônio Paulus
Ministério da Justiça e Segurança Pública

Rone Evaldo Barbosa
Ministério dos Transportes, Portos e Aviação Civil

Djailson Dantas de Medeiros
Ministério da Educação

Luiz Otávio Maciel Miranda
Ministério da Saúde

Thomas Paris Caldellas
Ministério da Indústria, Comércio Exterior e Serviços

João Eduardo Moraes de Melo
Ministério das Cidades

João Paulo de Souza
Agência Nacional de Transportes Terrestres

ANEXO I

OBJETIVO E APLICAÇÃO

Estabelecer requisitos para o desempenho e a fixação dos espelhos, tais que proporcionem proteção contra impactos além de prover ao condutor uma retrovisão clara e desobstruída. Aplica-se a veículos especialmente destinados à condução coletiva de escolares das categorias M (veículos utilitários, camionetas, ônibus e micro-ônibus).

I – ESPELHOS RETROVISORES

1. DEFINIÇÕES

Para fins deste Anexo, entende-se por:

1.1. “Dispositivos para visão indireta” designam dispositivos para observar a área de circulação de trânsito adjacente ao veículo que não possa ser observada por visão direta. Podem ser espelhos convencionais, dispositivos do tipo câmera-monitor ou outros dispositivos susceptíveis de mostrar informação sobre o campo de visão indireta ao condutor.

1.1.1. “Espelho” designa qualquer excluindo periscópicos, que se destine a proporcionar uma visibilidade clara para a retaguarda, para o lado ou para a frente do veículo dentro dos limites dos campos de visão definidos no item 5 do Anexo III.

1.1.1.1. “Espelho interno” designa um dispositivo como definido no item 1.1, que se destina a ser instalado no interior do habitáculo de um veículo.

1.1.1.2. “Espelho externo” designa um dispositivo como definido no item 1.1, que pode ser montado na superfície externa do veículo.

1.1.1.3. “Espelho de vigilância” designa um espelho diferente dos definidos no item 1.1.1 e que pode ser instalado no interior ou no exterior do veículo para assegurar outros campos de visão além dos descritos no item 5 do Anexo III.

1.1.1.4. “Sistema de apoio à visão” designa um sistema que permite ao condutor detectar e/ou ver objetos na área adjacente ao veículo.

1.1.1.5. “ r ” designa a média dos raios de curvatura medidos sobre a superfície refletora ~~segundo~~ de acordo com o método descrito no anexo II Apêndice 1.

1.1.1.6. “Raios de curvatura principais num ponto da superfície refletora (r_i)” designam os valores, obtidos com a ajuda da aparelhagem definida anexo II Apêndice 1, medidos sobre o arco da superfície refletora que passa pelo centro desta superfície paralelamente ao segmento “b”, tal como é definido no item 2.2.1 do Anexo II, e sobre o arco perpendicular a este segmento.

1.1.1.7. “Raio de curvatura num ponto da superfície refletora (r_p)” designa a média aritmética dos raios de curvatura principais “ r_i e “ r_i ”, ou seja

$$r_p = \frac{r_i + r'_i}{2}$$

1.1.1.8. “Superfície esférica” designa uma superfície que tem um raio constante e igual em todas as direções.

1.1.1.9. “Superfície asférica” designa uma superfície que tem um raio constante apenas num dos planos.

1.1.1.10. “Espelho asférico” designa um espelho composto por uma parte esférica e outra asférica e em que a transição da superfície refletora da parte esférica para a parte asférica tem de estar marcada. A curvatura do eixo principal do espelho é definida, no sistema de coordenadas x/y, pelo raio da calota esférica principal através da fórmula:

$$y = R - \sqrt{(R^2 - x^2)} + k(x - a)^3$$

R : raio nominal na parte esférica

k : constante da variação de curvatura

a : constante da dimensão esférica da calota esférica principal

1.1.1.11. “Centro da superfície refletora” designa o centro da área visível da superfície refletora.

1.1.1.12. “Pontos oculares do condutor” designam dois pontos afastados 65 mm um do outro, situados verticalmente 635 mm acima do ponto H relativo ao lugar do condutor. A reta que os une é perpendicular ao plano vertical, longitudinal e médio do veículo. O ponto médio do segmento que tem por extremidades os dois pontos oculares está situado num plano vertical longitudinal que deve passar pelo centro do assento do condutor, tal como definido pelo construtor.

1.1.1.13. “Visão ambinocular” designa a totalidade do campo de visão obtido por sobreposição dos campos monoculares do olho direito e do olho esquerdo (*ver figura 1*).

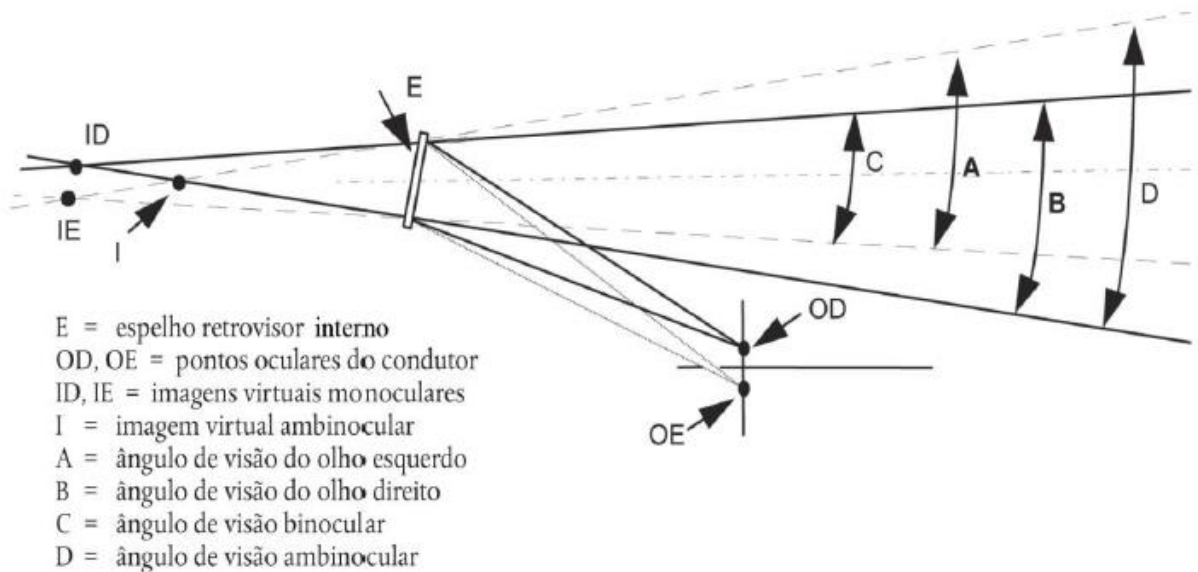


Figura 1

1.1.1.14. “Raio de curvatura das partes constituintes do espelho” designa o raio “c” do arco do círculo que mais se aproxima da forma arredondada da parte considerada.

1.1.1.15. “Classe de espelho” designa o conjunto de todos os dispositivos que tenham em comum uma ou mais características ou funções. São agrupados do seguinte modo:

- a) Classe I: “Espelho retrovisor interno”, que permite obter o campo de visão definido no item 5.1 do Anexo III,
- b) Classes II e III: “Espelho retrovisor externo principal”, que permite obter os campos de visão definidos nos itens 5.2 e 5.3 do Anexo III,
- c) Classe IV: “Espelho externo grande angular”, que permite obter o campo de visão definido no item 5.4 do Anexo III,
- d) Classe V: “Espelho externo de aproximação”, que permite obter o campo de visão definido no item 5.5 do Anexo III,
- e) Classe VI: “Espelho frontal”, que permite obter o campo de visão definido no item 5.6 do Anexo III.

1.1.2. “Dispositivo do tipo Câmera-Monitor - (CM) para visão indireta” designa um dispositivo tal como definido no item 1.1, em que o campo de visão é obtido através de uma combinação câmera-monitor, conforme estabelecido nos itens 1.1.2.1 e 1.1.2.2.

1.1.2.1. “Câmera” designa um dispositivo que fornece uma imagem do mundo exterior, convertendo-a em seguida num sinal- (por exemplo num sinal de vídeo).

1.1.2.2. “Monitor” designa um dispositivo que converte um sinal em imagens transmitidas no espectro visível.

1.1.2.3. “Detecção” designa a capacidade de distinguir um objeto do fundo/meio envolvente a uma determinada distância.

1.1.2.4. “Contraste de luminância” designa a relação de brilho entre um objeto e o fundo/meio imediatamente envolvente e que permite distinguir esse objeto desse fundo/meio.

1.1.2.5. “Resolução” designa o menor pormenor susceptível de ser diferenciado por um sistema perceptual; isto é, de ser percebido separadamente do conjunto maior. A resolução do olho humano é indicada como “acuidade visual”.

1.1.2.6. “Objeto crítico” designa um objeto circular com uma altura de 0,50 m e um diâmetro de 0,30 m.

1.1.2.7. “Percepção crítica” designa o nível de percepção só pode ser obtido sob condições críticas, através do sistema de visualização utilizado. Isto corresponde à situação em que a escala representativa do objeto crítico é várias vezes maior do que o menor detalhe que pode ser percebido através do sistema de visualização.

1.1.2.8. “Campo de visão” – (CV) designa a seção de espaço tridimensional que é monitorizada por meio de um dispositivo para visão indireta. Salvo indicação em contrário, o campo de visão é baseado na visão em nível do solo proporcionada por um dispositivo, ou por dispositivos que não sejam espelhos. Este pode ser limitado pela distância máxima de detecção do objeto crítico.

1.1.2.9. “Distância de detecção” designa a distância medida a partir do centro da lente da câmara para o ponto em que um objeto crítico pode a custo ser percebido (tal como definido pela percepção crítica).

1.1.2.10. “Espectro visível” designa luz com comprimentos de onda situados dentro dos limites perceptuais da visão humana: 380-780 nanômetros (nm).

1.1.2.11. “Dispositivo de vigilância com câmara, monitor e gravador” designa uma câmara e um monitor ou um aparelho de gravação distinto do dispositivo do tipo câmara-monitor definido no parágrafo 2.1.2 susceptível de ser montado no interior ou no exterior do veículo a fim de possibilitar a obtenção de campos de visão distintos dos definidos no item 5 do Anexo III ou proporcionar um sistema de segurança no interior ou em torno do veículo.

1.1.2.12. "Smear" é uma barra brilhante vertical exibida no monitor enquanto a luz do sol ou luz de outras fontes de luz brilhante está atingindo diretamente a lente da câmara. Smear é um artefato óptico.

1.1.3. “Outros Dispositivos para Visão Indireta” – (ODVI) designa os dispositivos definidos no item 1.1 em que o campo de visão não é obtido por meio de um espelho ou um dispositivo do tipo câmara-monitor para visão indireta.

1.1.4. “Tipo de dispositivo para visão indireta” designa dispositivos que não diferem entre si quanto às seguintes características fundamentais:

- a) concepção, do dispositivo, incluindo, se for pertinente, a sua forma de fixação à carroceria;
- b) no caso de espelhos, a classe, a forma, as dimensões e raios de curvatura da superfície refletora do espelho;
- c) no caso de dispositivos do tipo câmara-monitor, à distância de detecção e o campo de visão.

1.2 "Veículos da categoria M", conforme definido a seguir:

“Veículo da categoria M1”: Veículos para o transporte de passageiros que não contenham mais de oito assentos (lugares), além do assento (lugar) do condutor.

“Veículo da categoria M2”: Veículos para o transporte de passageiros com mais de oito assentos (lugares), além do assento (lugar) do condutor, e peso bruto total não superior a 5 toneladas.

“Veículo da categoria M3”: Veículos para o transporte de passageiros com mais de oito assentos (lugares), além do assento (lugar) do condutor, e peso bruto total superior a 5 toneladas.

1.2.1. “Modelo de veículo no que respeita à visão indireta” designa veículos a motor que não apresentem diferenças entre si quanto às seguintes características essenciais:

1.2.1.1. Tipo de dispositivo para visão indireta;

1.2.1.2. Características da carroceria que reduzam o campo de visão;

1.2.1.3. Coordenadas do ponto H do assento do condutor;

1.2.1.4. Posições prescritas de dispositivos obrigatórios e facultativos (se instalados).

1.3. “Comando avançado” designa uma configuração na qual mais de metade do comprimento do motor se encontra atrás do ponto mais avançado da base do para-brisas e o cubo do volante se encontra no quarto dianteiro do comprimento do veículo.

ANEXO II
**ESPECIFICAÇÕES DE FABRICAÇÃO DE UM DISPOSITIVO PARA VISÃO
INDIRETA PARA OS VEÍCULOS ESPECIALMENTE DESTINADOS A
CONDUÇÃO COLETIVA DE ESCOLARES.**

A. ESPELHOS

1. Prescrições Gerais

1.1. Todos os espelhos devem ser reguláveis.

1.2.

(a) Espelhos retrovisores externos (Classes II à VI)

O contorno da superfície refletora deve ser envolvido por uma caixa de proteção (carcaça, etc.) que, no seu perímetro, deve ter um valor “c” superior ou igual a 2,5 mm em todos os pontos e em todas as direções. Se a superfície refletora ultrapassar a caixa de proteção, o raio de curvatura “c” ao longo da parte do perímetro que ultrapassa a caixa de proteção deve ser igual ou superior a 2,5 mm, devendo a superfície refletora entrar na caixa de proteção sob uma força de 50 N aplicada no ponto mais saliente em relação à caixa de proteção, numa direção horizontal e aproximadamente paralela ao plano longitudinal médio do veículo.

(b) Espelhos retrovisores internos (Classe I)

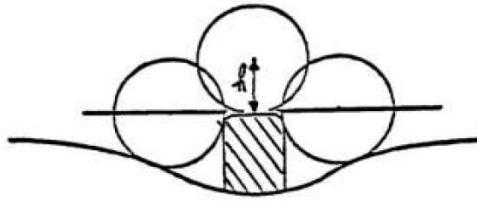
Nos casos em que a borda da superfície refletora é envolvido por uma caixa de proteção (carcaça, etc.), o raio de curvatura "c" no seu perímetro não deve ser inferior a 2,5 mm em todos os pontos e em todas as direções. Nos casos em que a borda da superfície refletora ultrapassar a caixa de proteção, este requisito aplica-se à borda da parte saliente.

1.3. Com o espelho montado numa superfície plana, todas as suas partes, em todas as posições de regulação do dispositivo, assim como as partes que continuem ligadas ao suporte depois do ensaio previsto no item 4.2, e que sejam susceptíveis de serem contactadas em condição estática por uma esfera, de 165 mm de diâmetro para os espelhos internos, ou de 100 mm de diâmetro para os espelhos exteriores, devem ter um raio de curvatura “c” de, pelo menos, 2,5 mm.

1.4. Os requisitos dos parágrafos 1.2 e 1.3 não se aplicam às partes da superfície externa cuja saliência seja inferior a 5 mm, mas as partes salientes dessas peças devem ser arredondadas, exceto no caso de tais peças estarem salientes a menos de 1,5 mm. Para determinar a dimensão da saliência, os seguintes métodos devem ser aplicados:

1.4.1. A dimensão da projeção de um componente que é montado sobre uma superfície convexa pode ser determinada quer diretamente ou por referência de uma secção de um desenho deste componente, na sua condição instalada.

Figura 2 – Exemplo de procedimento de medição



1.5 As bordas dos furos de fixação ou das reentrâncias cujo diâmetro ou maior diagonal seja inferior a 12 mm estão isentas de obedecer aos critérios relativos ao raio previstos no item 1.3, desde que não apresentem arestas vivas.

1.6. O dispositivo de fixação dos espelhos ao veículo deve ser concebido de tal forma que um cilindro de 70 mm de raio e cujo eixo seja o eixo, ou um dos eixos, de rotação que asseguram a retração do dispositivo do espelho na direção considerada em caso de colisão, cruze pelo menos parcialmente a superfície de fixação do dispositivo.

1.7. As partes dos espelhos externos referidos nos itens 1.2 e 1.3. fabricadas com material cuja dureza Shore A seja inferior ou igual a 60 não necessitam cumprir com as disposições aplicáveis.

1.8. No caso de partes de espelhos internos fabricadas com material cuja dureza Shore A seja inferior a 50 e montadas sobre suportes rígidos, os requisitos previstos nos itens 1.2 e 1.3 só são aplicáveis aos respectivos suportes.

2. PRESCRIÇÕES ESPECIAIS

2.1 Dimensões

2.1.1. Espelhos retrovisores internos (Classe I)

As dimensões da superfície refletora devem ser tais que nela seja possível inscrever um retângulo com um lado igual a 40 mm e o outro igual a “a” mm de comprimento, sendo

$$a = 150 \text{ mm} \times \frac{1}{1 + \frac{1\ 000}{r}}$$

e “r” o raio de curvatura.

2.1.2. Espelhos retrovisores externos principais (Classes II e III)

2.1.2.1. As dimensões da superfície refletora devem ser tais que nela se possa inscrever:

- um retângulo com 40 mm de altura e em que o comprimento da base, medida em milímetros, tenha o valor de “a”,
- um segmento paralelo à altura do retângulo e cujo comprimento, expresso em milímetros, tenha o valor de “b”.

2.1.2.2. Os valores mínimos de “a” e “b” são dados pelo quadro seguinte:

Classe do espelho retrovisor	a [mm]	b [mm]
II	$\frac{170}{1 + \frac{1\ 000}{r}}$	200
III	$\frac{130}{1 + \frac{1\ 000}{r}}$	70

2.1.3. Espelhos externos “grande angular” (Classe IV)

A superfície refletora deve ser de contorno simples e de dimensões tais que a sua utilização permita, se necessário em conjunção com um espelho externo da classe II, obter o campo de visão descrito no item 5.4 do Anexo III.

2.1.4. Espelhos externos “de aproximação” (Classe V)

A superfície refletora deve ser de contorno simples e de dimensões tais que a sua utilização permita obter o campo de visão descrito no item 5.5 do Anexo III.

2.1.5. Espelhos frontais (Classe VI)

A superfície refletora deve ser de contorno simples e de dimensões tais que a sua utilização permita obter o campo de visão descrito no item 5.6 do Anexo III.

3. Superfície refletora e coeficientes de reflexão

3.1. A superfície refletora de um espelho deve ser plana ou esférico-convexa. Os espelhos externos podem ser equipados com uma parte esférica suplementar, desde que o espelho principal esteja em conformidade com os requisitos do campo para visão indireta.

3.2. Desvios entre os raios de curvatura dos espelhos

3.2.1. O desvio entre r_i ou r'_i e r_p em cada ponto de referência não deve exceder $0,15 r$.

3.2.2. A diferença entre cada um dos raios de curvatura (r_{p1} , r_{p2} e r_{p3}) e r não deve exceder $0,15 r$.

3.2.3. Quando “ r ” for maior ou igual a 3.000 mm, o valor $0,15 r$ que figura nos itens 3.2.1 e 3.2.2 será substituído por $0,25 r$.

3.3. Requisitos relativos às partes dos espelhos esféricos

3.3.1. Os espelhos esféricos devem ter as dimensões e a configuração adequadas para fornecerem informações úteis ao condutor. Isto significa, em regra, uma largura mínima de 30 mm em determinado ponto.

- 3.3.2. O raio de curvatura “ri” da parte esférica não deverá ser inferior a 150 mm.
- 3.4. O valor de “r” para os espelhos esféricos não deve ser inferior a:
- 3.4.1. 1200 mm para espelhos retrovisores internos (classe I);
- 3.4.2. 1200 mm para os espelhos retrovisores externos principais das classes II e III;
- 3.4.3. 300 mm para os espelhos externos “grande angular” (classe IV) e para os espelhos externos “de aproximação” (classe V);
- 3.4.4. 200 mm para os espelhos frontais (classe VI).
- 3.5. O valor do coeficiente de reflexão normal, determinado segundo o método descrito no Apêndice 2 do Anexo II, não deve ser inferior a 40 %. No caso de superfícies refletoras com um grau de reflexão regulável, a posição de “dia” deve permitir reconhecer as cores dos sinais utilizados no trânsito rodoviário. O valor do coeficiente de reflexão normal na posição “noite” não deve ser inferior a 4 %.
- 3.6. A superfície refletora deve conservar as características prescritas no item 3.5, ainda que em exposição prolongada às intempéries em condições normais de utilização.

4. Ensaios

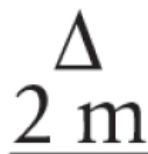
4.1. Os espelhos das Classes I a VI serão submetidos aos ensaios descritos no item 4.2.

4.1.1. O ensaio previsto no item 4.3.2 não será requerido no caso de um espelho externo em que nenhuma das partes, em todas as posições de regulação possíveis, esteja situada a menos de 2 m do solo, com o veículo com a carga correspondente a sua massa máxima tecnicamente admissível.

Esta derrogação também se aplica aos elementos de montagem dos espelhos (placas de fixação, braços, rótulas, etc.) que se situem a menos de 2 m do solo e no interior da zona da largura total do veículo, medidos no plano transversal que passa pelos elementos de fixação mais baixos do espelho ou por qualquer outro ponto a frente deste plano, se esta última configuração produzir uma largura total maior.

Nestes casos, deve ser fornecida uma descrição que precise que o espelho deve ser montado de modo a que a localização dos seus elementos de montagem sobre o veículo esteja em conformidade com os requisitos antes descritos.

Quando esta derrogação for aplicada, o braço deve ser marcado de forma indelével com o símbolo



4.2. Ensaio de resistência ao impacto

O ensaio definido neste ponto não deve ser efetuado quando se tratar de dispositivos integrados na carroçaria do veículo e que formem uma zona frontal de deflexão com um

ângulo menor ou igual a 45° , medido em relação ao plano longitudinal médio do veículo, ou dispositivos cuja saliência não ultrapasse 100 mm, medidos para além da carroçaria circundante do veículo.

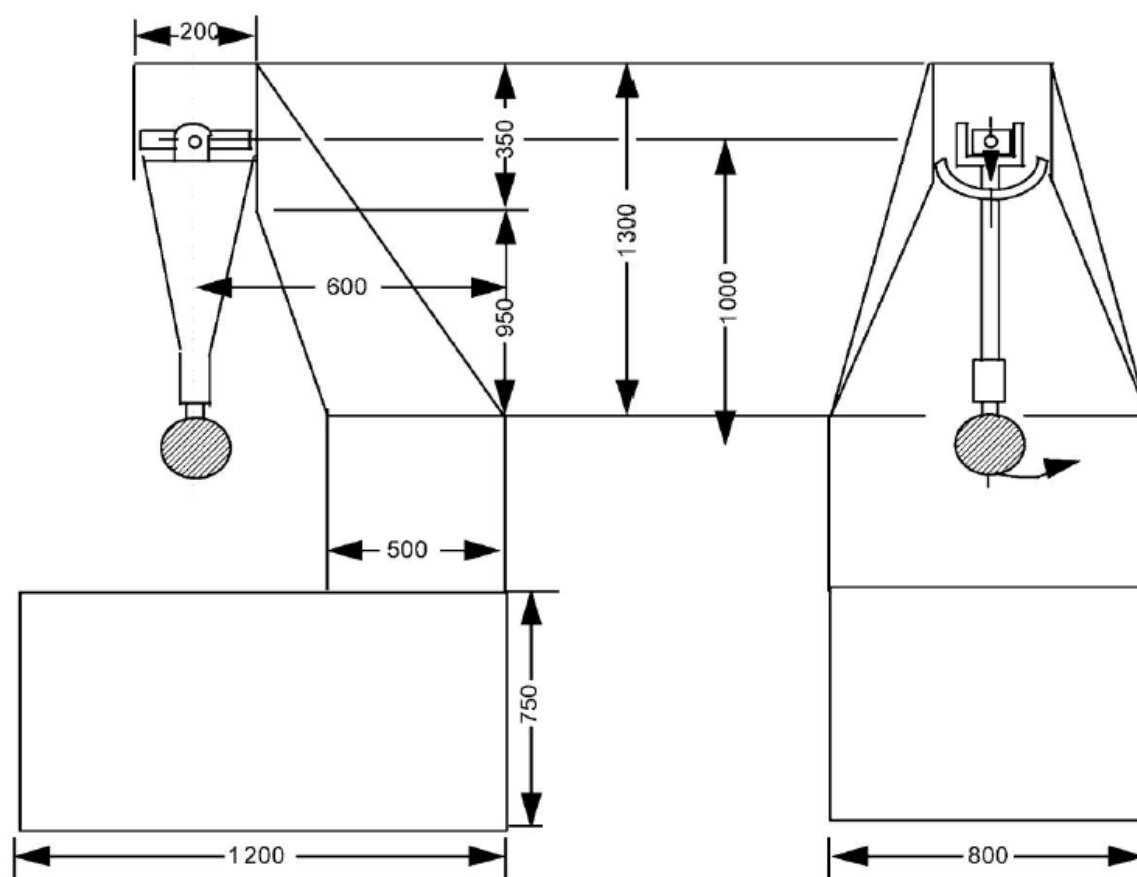
4.2.1. Descrição do dispositivo de ensaio

4.2.1.1. O dispositivo de ensaio é composto por um pêndulo que pode oscilar em torno de dois eixos horizontais perpendiculares entre si, dos quais um é perpendicular ao plano que contém a trajetória de lançamento do pêndulo.

A extremidade do pêndulo contém um martelo constituído por uma esfera rígida com um diâmetro de 165 ± 1 mm revestida de borracha de dureza Shore A 50 com uma espessura de 5 mm.

Prevê-se a existência de um dispositivo que permita determinar o ângulo máximo alcançado pelo braço no plano de lançamento. Um suporte rigidamente fixado à armação do pêndulo servirá para a fixação das amostras nas condições de impacto que são descritas no item 4.2.2.6. A figura 3 indica as dimensões (em mm) da instalação de ensaio e as especificações construtivas especiais.

Figura 3 – Dimensões das instalações de ensaio e especificações construtivas gerais



4.2.1.2. O centro de percussão do pêndulo considera-se coincidente com o centro da esfera que constitui o martelo. A sua distância “ l ” do eixo de oscilação no plano de lançamento é igual a $1 \text{ m} \pm 5 \text{ mm}$. A massa reduzida do pêndulo é $m_o = 6,8 \pm 0,05 \text{ kg}$. A relação de “ m_o ” com a massa total “ m ” do pêndulo e com a distância “ d ” entre o centro de gravidade do pêndulo e o seu eixo de rotação é expressa pela equação:

$$m_o = m \times \frac{d}{l}$$

4.2.2. Descrição do ensaio

4.2.2.1. O processo utilizado para fixar o espelho ao suporte será o que for recomendado pelo fabricante do dispositivo ou, quando aplicável, pelo fabricante do veículo.

4.2.2.2. Orientação-do espelho para o ensaio

4.2.2.2.1. Os espelhos serão orientados no dispositivo de ensaio com o pêndulo de modo a que os eixos que são horizontal e vertical, quando o espelho estiver instalado num veículo de acordo com as disposições de montagem previstas pelo requerente.

4.2.2.2.2. Quando um espelho for regulável em relação à base, o ensaio deve ser efetuado na posição mais desfavorável ao seu funcionamento, dentro dos limites de regulação previstos pelo requerente.

4.2.2.2.3. Quando o espelho possuir um dispositivo de regulação da distância em relação à base, este dispositivo deve ser colocado na posição em que a distância entre a caixa e a base seja a mais curta.

4.2.2.2.4. Quando a superfície refletora for móvel dentro da caixa, a sua regulação deve ser feita de tal modo que o seu canto superior e mais afastado do veículo esteja na posição mais saliente em relação à caixa.

4.2.2.3. Com exceção do ensaio 2 para os espelhos internos (ver o item 4.2.2.6.1), quando o pêndulo estiver na posição vertical, os planos horizontal e longitudinal vertical que passam pelo centro do martelo devem passar pelo centro da superfície refletora, tal como definido no item 1.1.1.11 deste Anexo I. A direção longitudinal de oscilação do pêndulo deve ser paralela ao plano longitudinal médio do veículo.

4.2.2.4. Quando, nas condições de regulação previstas nos itens 4.2.2.1 e 4.2.2.2, elementos do espelho limitarem o retorno do martelo, o ponto de impacto deve ser deslocado numa direção perpendicular ao eixo de rotação considerado. Este deslocamento deve ser o estritamente necessário para a realização do ensaio. Deve ser limitada de tal forma que:

- a) ou a esfera que delimita o martelo continue, pelo menos, tangente ao cilindro definido no item 1.4,6;
- b) ou o contato com o martelo se produza a uma distância de, pelo menos, 10 mm do contorno da superfície refletora.

4.2.2.5. O ensaio consistirá em fazer cair o martelo de uma altura correspondente a um ângulo de 60° do pêndulo em relação à vertical, de modo que o martelo atinja o espelho no momento em que o pêndulo chegar à posição vertical.

4.2.2.6. Os espelhos serão ensaiados nas diferentes condições seguintes:

4.2.2.6.1. Espelhos internos

- a) Ensaio 1: o ponto de impacto será o definido no item 4.2.2.3. O impacto será tal que o martelo atinja o espelho no lado da superfície refletora,
- b) Ensaio 2: o ponto de impacto será na borda da carcaça, de tal forma que o impacto produzido forme um ângulo de 45° com o plano da superfície refletora e esteja situada no plano horizontal que passa pelo centro dessa superfície. O impacto deve ocorrer no lado da superfície refletora.

4.2.2.6.2. Espelhos externos

- a) Ensaio 1: o ponto de impacto será o definido nos itens 4.2.2.3 ou 4.2.2.4. O impacto será tal que o martelo atinja o espelho no lado da superfície refletora,
- b) Ensaio 2: o ponto de impacto será o definido nos itens 4.2.2.3 ou 2.2.4. O impacto será tal que o martelo atinja o espelho no lado oposto à superfície refletora.

No caso de espelhos retrovisores da classe II ou da classe III, quando fixados num braço comum a espelhos retrovisores da classe IV, os ensaios acima descritos serão efetuados no espelho retrovisor inferior. Todavia, o técnico responsável pelos ensaios pode, se for necessário, repetir um ou ambos os ensaios no espelho retrovisor superior, se este estiver situado a menos de 2 metros do solo.

5. Resultados dos ensaios

5.1. Nos ensaios previstos no item 4.2, o pêndulo deve continuar o seu movimento de tal forma que a projeção sobre o plano de lançamento da posição adotada pelo braço forme um ângulo de, pelo menos, 20 ° com a vertical. A precisão da medição do ângulo será de $\pm 1^\circ$.

5.1.1. Este requisito não se aplica aos espelhos fixados por colagem ao para-brisas, aos quais será aplicado, após o ensaio, o requisito previsto no item 5.2.

5.1.2. O ângulo com a vertical requerido será reduzido de 20° para 10° para todos os espelhos retrovisores da classe II e da classe IV e para os espelhos retrovisores da classe III que estejam fixados num braço comum ao dos espelhos da classe IV.

5.2. No decorrer dos ensaios previstos no item 4.2 para os espelhos retrovisores colados ao para-brisas, em caso de quebra do suporte do espelho, a parte restante não deve apresentar uma saliência em relação à base superior a 10 mm e a configuração após o ensaio deve obedecer às condições definidas no item 1.3.

5.3. No decorrer dos ensaios previstos no item 4.2, a superfície refletora não deve partir-se. Todavia, admite-se que a superfície refletora se parta, caso se verifique uma das duas condições seguintes:

5.3.1. Os fragmentos adiram ao fundo da carcaça ou a uma superfície solidamente ligada a esta; admitindo-se um descolamento parcial do vidro, desde que não ultrapasse 2,5 mm de cada lado das fissuras. É admissível que pequenos fragmentos se destaquem da superfície do vidro no ponto de impacto;

5.3.2. A superfície refletora seja de vidro de segurança.

B. DISPOSITIVOS PARA VISÃO INDIRETA QUE NÃO SEJAM ESPELHOS.

1. Requisitos gerais

1.1. Se for necessário que o usuário proceda à sua regulagem, o dispositivo para visão indireta deverá ser regulável sem o uso de ferramentas.

1.2. Se o dispositivo para visão indireta só puder transmitir o campo de visão em questão através do seu varrimento, a totalidade do processo de varrimento, transmissão e regresso à sua posição inicial não deverá durar mais de 2 segundos.

2. Dispositivos para visão indireta do tipo câmera-monitor

2.1. Requisitos gerais

2.1.1. Com o dispositivo de tipo câmera-monitor para visão indireta montado numa superfície plana, todas as suas partes, em todas as posições de regulagem do dispositivo, susceptíveis de entrarem em contato estático com uma esfera, quer de 165 mm de diâmetro, no caso de um monitor, quer de 100 mm de diâmetro, no caso de uma câmera, devem ter um raio de curvatura “c” de, pelo menos, 2,5 mm.

2.1.2. As bordas dos furos de fixação ou das reentrâncias cujo diâmetro ou maior diagonal seja inferior a 12 mm não necessitam cumprir as prescrições relativas ao raio previstas no item 2.1.1, desde que não apresentem arestas vivas.

2.1.3. Quanto às partes da câmera e do monitor fabricados com um material cuja dureza Shore A seja inferior a 60 e montadas sobre um suporte rígido, as disposições do item 2.1.1 só são aplicáveis aos respectivos suportes.

2.2. Requisitos funcionais

2.2.1. A câmera deverá funcionar bem em condições em que a luz solar esteja incidente à câmera. A área de saturação, definida como a área em que a relação de contraste de luminância ($C = L_w/L_b$) de alto contraste caia abaixo de 2,0, não deve cobrir mais que 15% da imagem exibida sobre as condições dos parágrafos 2.2.1.1 até 2.2.1.4).

No caso em que o sistema de câmera. O exibir mudanças dinâmicas na área de fluorescência durante o teste, a área máxima de fluorescência deve cumprir as seguintes exigências:

2.2.1.1. Um padrão de teste Branco e Preto, possuindo relação de mínimo contraste de 20 deve ser posicionada em frente a câmera.

O padrão de teste deve ser iluminado uniformemente por uma iluminação de 3000 ± 300 Lx.

O padrão de teste deve ser cinza médio, em média, e cobrir completamente a área de visão da câmera; a visão dada pela câmera não deve visualizar outros objetos senão o padrão de teste.

2.2.1.2. A câmera deve ser atingida por uma luz de 40kLx (simulando a luz do sol), abrangendo um ângulo entre 0,6 e 0,9 graus, com um ângulo de elevação de 10 graus

(diretamente ou indiretamente através de um espelho) removido do eixo óptico do sensor.

A fonte de luz deve:

(a) Tem um espectro D65 com tolerância de $\pm 1500\text{K}$,

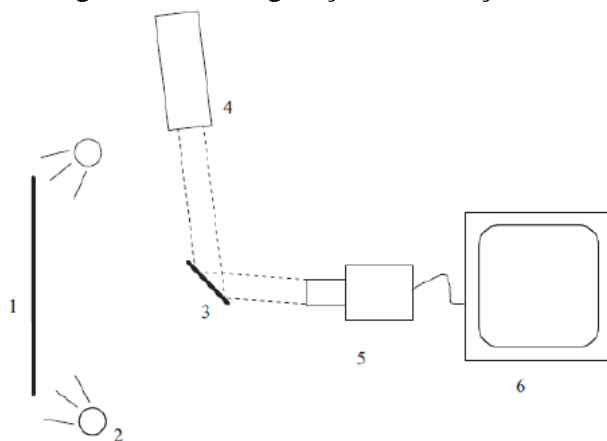
(b) Ser homogêneo em espaço e tempo dentro de uma tolerância de 2 kLx.

A emissão da fonte de luz em infravermelho deve ser insignificante.

2.2.1.3. Não deve haver iluminação ambiente do monitor durante o teste.

2.2.1.4. Um exemplo de configuração de teste é dado na figura 4.

Figura 4 – Diagrama da configuração de medição de fluorescência



1: Padrão de teste Preto e Branco

2: Lâmpadas para iluminar uniformemente o padrão de teste

3: Espelho

4: Luz com alta intensidade

5: Câmera

6: Monitor.

2.2.2. O monitor deverá dar um contraste mínimo sob diferentes condições de luz, tal como especificado na norma ISO 15008:2003.

2.2.3. Deverá ser possível regular a luminância média do monitor, quer manual quer automaticamente, às condições ambientes.

2.2.4. As medições do contraste de luminância serão efetuadas de acordo com a norma ISO 15008:2009.

3. OUTROS DISPOSITIVOS PARA VISÃO INDIRETA

É necessário provar que os dispositivos cumprem os requisitos seguintes.

3.1. Os dispositivos captarão o espectro visível e transmitirão sempre essa imagem sem a necessidade de conversão para o espectro visível.

3.2. A funcionalidade será garantida nas condições de utilização em que o sistema deve ser posto em serviço. Em função da tecnologia utilizada para obter e apresentar

imagens, o item 2.2 será aplicável na totalidade ou em parte. Noutros casos, existe a possibilidade de verificar e demonstrar que, por meio de um sistema de sensibilidade análogo ao previsto no item 2.2, é garantido um funcionamento comparável ou melhor do que o exigido, e de demonstrar que é garantida uma funcionalidade equivalente ou melhor do que a exigida para os espelhos ou dispositivos do tipo câmera-monitor para visão indireta.

ANEXO II

Apêndice 1

Processo de determinação do raio de curvatura «r» da superfície refletora de um espelho

1. Medição

1.1. Equipamento

É utilizado um “esferômetro” semelhante ao representado na figura 3 com as distâncias indicadas entre a ponta do apalpador do instrumento de medição e os pés fixos da barra.

1.2. Pontos de medição

1.2.1. A medição dos raios principais de curvatura será efetuada em três pontos situados tão próximo quanto possível de um terço, da metade e de dois terços do arco da superfície refletora que passa pelo centro dessa superfície e é paralelo ao segmento b, ou do arco que passa pelo centro da superfície refletora e que lhe é perpendicular, se este último arco for o mais longo.

1.2.2. Todavia, se as dimensões da superfície refletora tornarem impossível a obtenção das medições nas direções definidas no item 1.1.1.5 do anexo I, os técnicos responsáveis pelos ensaios podem proceder as medições nesse ponto em duas direções perpendiculares, tão próximas quanto possível das prescritas acima.

2. Cálculo do raio de curvatura “r”

“r”, expresso em milímetros, é calculado pela fórmula:

$$r = \frac{r_{p1} + r_{p2} + r_{p3}}{3}$$

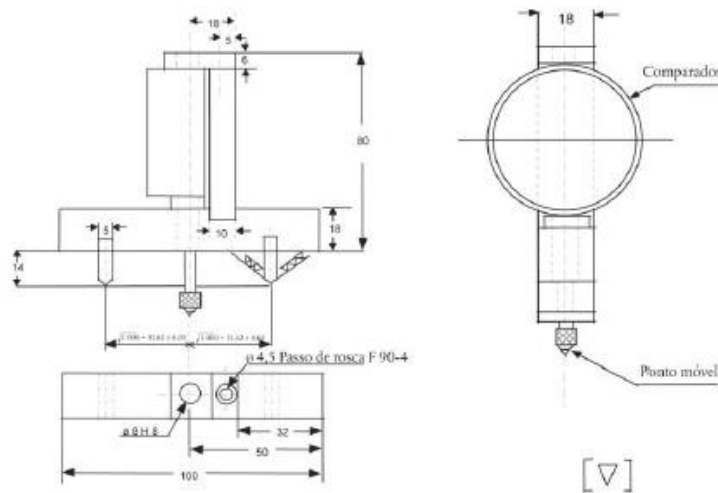
sendo:

rp1 : raio de curvatura do primeiro ponto de medição,

rp2 : raio de curvatura do segundo ponto de medição,

rp3 : raio de curvatura do terceiro ponto de medição.

Figura 3: esferômetro



ANEXO II

Apêndice 2

Método de ensaio para a determinação da refletividade

1. DEFINIÇÕES

1.1. Iluminante padrão CIE A (1): iluminante colorimétrico, que representa o corpo negro a $T_{68} = 2.855,6$ K.

1.2. Fonte normalizada CIE A (1): lâmpada de filamento de tungstênio em atmosfera gasosa, funcionando a uma temperatura de cor próxima de $T_{68} = 2.855,6$ K.

1.3. Observador de referência colorimétrico CIE 1931 (1): receptor de radiação, cujas características colorimétricas correspondem aos valores dos componentes tricromáticos espectrais (λ) , (λ) , (λ) (ver quadro).

1.4. Valores dos componentes tricromáticos espectrais CIE (1): valores dos componentes tricromáticos, no sistema CIE (XYZ), dos elementos monocromáticos de um espectro de energia igual.

1.5. Visão fotópica (1): visão do olho normal quando adaptado a níveis de luminância de, pelo menos, vários cd/m^2 .

(1) Definições retiradas da publicação CIE 50 (45), “Vocabulário eletrotécnico internacional”, grupo 45, iluminação.

2. INSTRUMENTOS

2.1. Generalidades

A aparelhagem deve incluir uma fonte de luz, um suporte para a amostra, um receptor de célula fotoelétrica e um indicador (ver figura 4), assim como os meios necessários

para suprimir os efeitos da luz parasita. O receptor pode compreender uma esfera de Ulbricht para facilitar a medição do coeficiente de reflexão dos espelhos retrovisores não planos (convexos) (ver figura 5).

2.2. Características espectrais da fonte de luz e do receptor

A fonte de luz deve ser uma fonte normalizada CIE A associada a um sistema óptico que permita obter um feixe de raios luminosos quase paralelos. É recomendado um estabilizador de tensão para manter uma tensão fixa da lâmpada durante todo o funcionamento da aparelhagem. O receptor deve compreender uma célula fotoelétrica cuja resposta espectral seja proporcional à função de luminosidade fotópica do observador de referência colorimétrico CIE (1931) (ver quadro). Pode igualmente ser adotada qualquer outra combinação iluminante-filtro-receptor que dê um equivalente global do iluminante normalizado CIE A e de visão fotópica. Se o receptor compreender uma esfera de Ulbricht, a superfície interna da esfera deve ser revestida por uma camada de pintura branca (difusora) e não espectralmente seletiva.

2.3. Condições geométricas

O feixe de raios incidentes deve, de preferência, formar um ângulo (θ) de $0,44 \pm 0,09$ rad ($25 \pm 5^\circ$) com a perpendicular à superfície de ensaio; este ângulo não deve, contudo, ultrapassar o limite superior da tolerância (isto é, $0,53$ rad ou 30°). O eixo do receptor deve fazer um ângulo (θ) igual ao do feixe de raios incidentes com esta perpendicular (ver figura 4). À chegada à superfície de ensaio, o feixe incidente deve ter um diâmetro de, pelo menos, 13 mm ($0,5$ polegadas). O feixe refletido não deve ser mais largo que a superfície sensível da célula fotoelétrica, não deve cobrir menos de 50% desta superfície e deve, se possível, cobrir a mesma porção de superfície que o feixe utilizado para a calibragem do instrumento.

Se o receptor compreender uma esfera de Ulbricht, esta deve ter um diâmetro mínimo de 127 mm (5 polegadas). As aberturas feitas na parede da esfera para a amostra e para o feixe incidente devem ser de tamanho suficiente para deixar passar totalmente os feixes luminosos incidente e refletido. A célula fotoelétrica deve ser colocada de maneira a não receber diretamente a luz do feixe incidente ou do feixe refletido.

2.4. Características elétricas do conjunto célula-indicador

A potência da célula fotoelétrica lida no indicador deve ser uma função linear da intensidade luminosa da superfície fotosensível. Devem ser previstos meios (elétricos ou ópticos, ou ambos) para facilitar a reposição a zero e as regulagens de calibragem. Estes meios não devem afetar a linearidade ou as características espectrais do instrumento.

2.5. Suporte da amostra

O mecanismo deve permitir colocar a amostra de tal maneira que o eixo do braço da fonte e o do braço do receptor se cruzem ao nível da superfície refletora. Esta superfície refletora pode encontrar-se no interior do espelho-amostra ou nos dois lados deste, conforme se trate de um espelho retrovisor de superfície primária, de superfície secundária ou de um espelho retrovisor prismático de tipo “flip”.

3. PROCEDIMENTO

3.1. Método de calibragem direto

Tratando-se do método de calibragem direto, o padrão de referência utilizado é o ar. Este método é aplicável com instrumentos construídos de modo a permitir uma calibragem a 100% da escala, orientando o receptor diretamente no eixo da fonte luminosa (ver figura 4). Este método permite, em certos casos (para medir, por exemplo, superfícies de fraca refletividade), tomar um ponto de calibragem intermediário (entre 0 e 100 % da escala). Nestes casos, é necessário intercalar, na trajetória óptica, um filtro de densidade neutra e de fator de transmissão conhecido e regular o sistema de calibragem até que o indicador marque a percentagem de transmissão correspondente ao filtro de densidade neutra. Este filtro deve ser retirado antes de se executarem as medições de refletividade.

3.2. Método de calibragem indireta

Este método de calibragem é aplicável aos instrumentos com fonte e receptor de forma geométrica fixa. Necessita de um padrão de reflexão convenientemente calibrado e conservado. Este padrão será, de preferência, um espelho retrovisor plano cujo coeficiente de reflexão seja tão próximo quanto possível ao das amostras ensaiadas.

3.3. Medição em espelhos retrovisores planos

O coeficiente de reflexão das amostras de espelho plano pode ser medido com instrumentos que funcionem com base no princípio da calibragem direta ou indireta. O valor do coeficiente de reflexão é lido diretamente no quadrante do indicador do instrumento.

3.4. Medição em espelhos não planos (convexos)

A medição do coeficiente de reflexão de espelhos retrovisores não planos (convexos) requer a utilização de instrumentos que contenham uma esfera de Ulbricht no receptor (ver figura 5). Se o aparelho de leitura da esfera com um espelho padrão de coeficiente de reflexão E % indicar n_x divisões, com um espelho desconhecido n_x divisões corresponderão a um coeficiente de reflexão X % dado pela fórmula:

$$X = E \frac{n_x}{n_e}$$

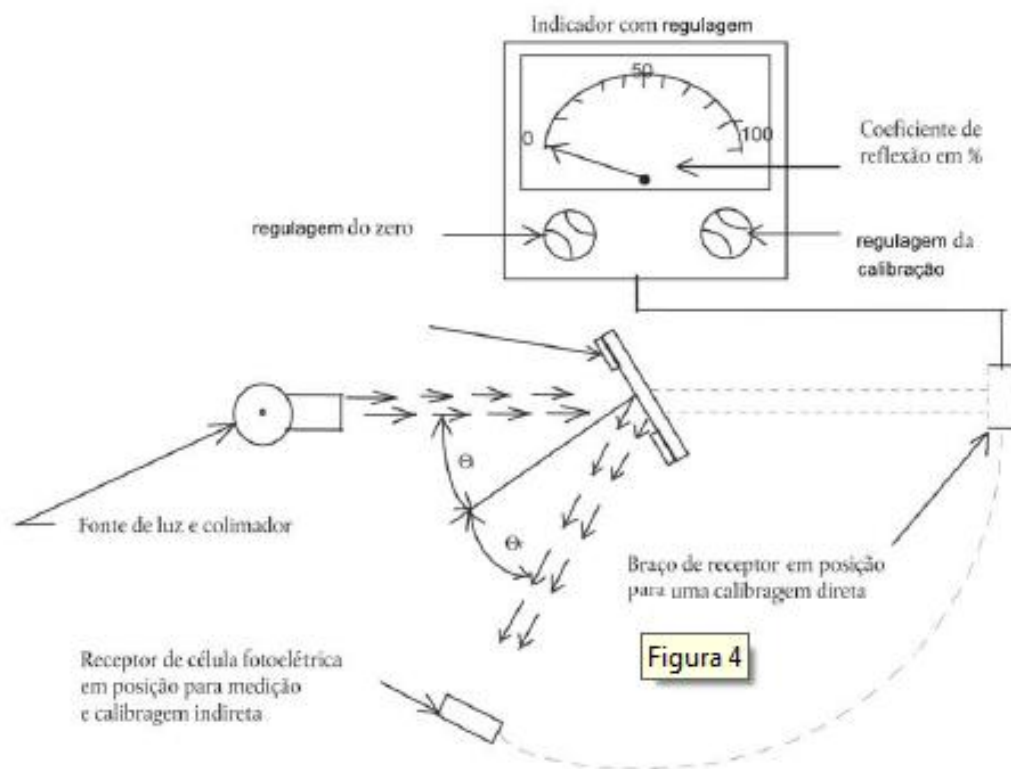


Figura 4: Esquema geral da aparelhagem de medição da refletividade pelos dois métodos de calibração

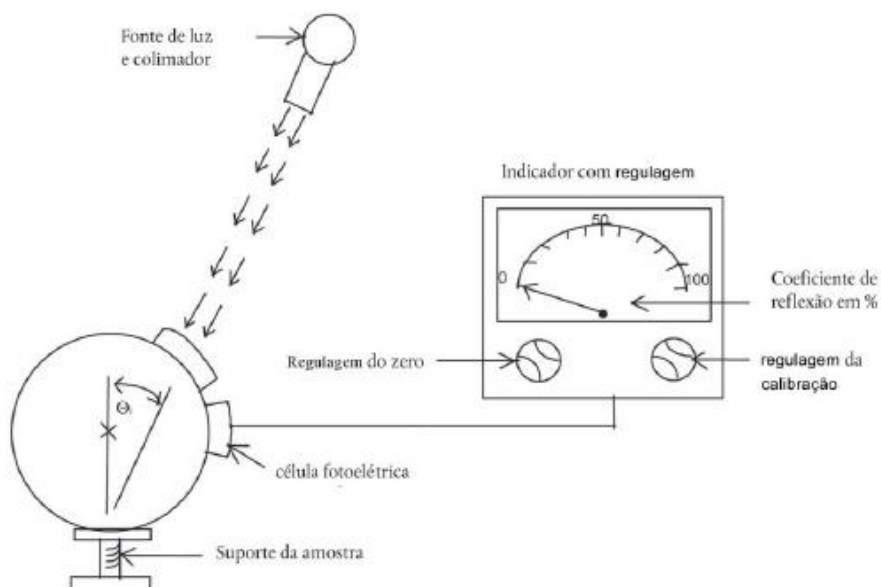


Figura 5: Esquema geral da aparelhagem de medição da refletividade com esfera de Ulbricht no receptor

Valores dos componentes tricromáticos espectrais do observador de referência colorimétrico CIE 193 (1)

Este quadro é extraído da publicação CIE 50 (45) (1970)

λ nm	$\bar{x}(\lambda)$	$\bar{y}(\lambda)$	$\bar{z}(\lambda)$
380	0,0014	0,0000	0,0065
390	0,0042	0,0001	0,0201
400	0,0143	0,0004	0,0679
410	0,0435	0,0012	0,2074
420	0,1344	0,0040	0,6456
430	0,2839	0,0116	1,3856
440	0,3483	0,0230	1,7471
450	0,3362	0,0380	1,7721
460	0,2908	0,0600	1,6692
470	0,1954	0,0910	1,2876
480	0,0956	0,1390	0,8130
490	0,0320	0,2080	0,4652
500	0,0049	0,3230	0,2720
510	0,0093	0,5030	0,1582
520	0,0633	0,7100	0,0782
530	0,1655	0,8620	0,0422
540	0,2904	0,9540	0,0203
550	0,4334	0,9950	0,0087
560	0,5945	0,9950	0,0039
570	0,7621	0,9520	0,0021
580	0,9163	0,8700	0,0017
590	1,0263	0,7570	0,0011
600	1,0622	0,6310	0,0008
610	1,0026	0,5030	0,0003
620	0,8544	0,3810	0,0002
630	0,6424	0,2650	0,0000
640	0,4479	0,1750	0,0000
650	0,2835	0,1070	0,0000
660	0,1649	0,0610	0,0000
670	0,0874	0,0320	0,0000
680	0,0468	0,0170	0,0000
690	0,0227	0,0082	0,0000
700	0,0114	0,0041	0,0000
710	0,0058	0,0021	0,0000
720	0,0029	0,0010	0,0000
730	0,0014	0,0005	0,0000
740	0,0007	0,0002 (*)	0,0000
750	0,0003	0,0001	0,0000
760	0,0002	0,0001	0,0000
770	0,0001	0,0000	0,0000
780	0,0000	0,0000	0,0000

* Modificado em 1966 (de 3 para 2).

(1) Quadro sintético. Os valores de $(\lambda) = V(\lambda)$ foram arredondados ao quarto algarismo depois da vírgula.

ANEXO III

REQUISITOS RELATIVOS À INSTALAÇÃO DE ESPELHOS E OUTROS DISPOSITIVOS PARA VISÃO INDIRETA EM VEÍCULOS ESPECIALMENTE DESTINADOS A CONDUÇÃO COLETIVA DE ESCOLARES.

Generalidades

1.1. Os espelhos e outros dispositivos para visão indireta devem ser instalados de modo que não se desloquem a ponto de modificar sensivelmente o campo de visão, tal como este foi medido, nem vibrem a ponto de o condutor interpretar erroneamente a natureza da imagem percebida.

1.2. As condições definidas no item 1.1 devem manter-se quando o veículo circular a velocidades até 80 % da sua velocidade máxima prevista, mas sem ultrapassar 150 km/h.

1.3. Os campos de visão a seguir definidos devem ser obtidos em visão ambinocular, com os olhos do observador nas posições dos “pontos oculares do condutor”, conforme definido no item 1.1.1.12 do presente Anexo. Os campos de visão determinam-se com o veículo em ordem de marcha, ou seja, o peso do veículo sem ocupantes nem carga, porém com adição de 75 kg referente ao peso do condutor, o peso do combustível correspondente à 90% da capacidade do tanque especificada pelo fabricante, e o peso do líquido de refrigeração, dos lubrificantes, das ferramentas e do estepe (quando aplicáveis). Devem ser obtidos através de vidros cujo fator total de transmissão luminosa, medido normalmente em relação à superfície, seja pelo menos de 70 %.

Espelhos, Câmeras-Monitor ou Outro Dispositivo.

2. Combinações

2.1. Combinações aceitas por categoria de veículos.

2.1.1. Os campos de visão prescritos no item 5 e no item 10 devem ser obtidos por compatibilidade de combinações de espelhos constante do quadro a seguir.

Quadro das Combinações Possíveis.

Categoria Veículo	CV 1		CV 2		CV 3		CV 4		CV 5				CV 6		CV 7			
	ERIC-I	EREPC-II		EREPC-III		EEGAC-IV		EEAC-V		CM ou ODVI		EFC-VI	CM ou ODVI	CE	CM ou ODVI			
	CENTRO	LC	LP	LC	LP	LC	LP	LC	LP	LC	LP	LC	LP	—	—	—	—	
M 1	O*	F	O	F	O	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—	
												—	0	—	0			
												0	—	—	0			
												—	0	0	—			
	O*	F	O	F	—	0	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—
													—	0	—	0		
													0	—	—	0		
													—	0	0	—		
	O*	F	O	O	—	—	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—
													—	0	—	0		
													0	—	—	0		
													—	0	0	—		
M 2 e M 3	F	O	—	F	O	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—	
												—	0	—	0			
												0	—	—	0			
												—	0	0	—			
	F	O	—	F	—	0	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—
													—	0	—	0		
													0	—	—	0		
													—	0	0	—		
	F	O	—	O	—	—	—	—	—	—	—	—	0	—	0	—	—	—
													—	0	—	0		
													0	—	—	0		
													—	0	0	—		

Siglas e abreviaturas do “Quadro das Combinações Possíveis”.

CV 1	Campo de Visão 1
CV 2	Campo de Visão 2
CV 3	Campo de Visão 3
CV 4	Campo de Visão 4
CV 5	Campo de Visão 5
CV 6	Campo de Visão 6
CV 7	Campo de Visão 7
ERIC-I	Espelhos Retrovisores Internos Classe I
EREPC-II	Espelhos Retrovisores Externos Principais Classe II
EREPC-III	Espelhos Retrovisores Externos Principais Classe III
EEGAC-IV	Espelhos Externos Grande Angular Classe IV
EEAC-V	Espelhos Externos de Aproximação Classe V
EFC-VI	Espelhos Frontais Classe VI
CE	Combinação de Espelhos com o emprego das Classes (II, III, IV, V, VI)
CM	Câmera-Monitor
ODVI	Outros Dispositivos de Visão Indireta
LC	Lado do Condutor
LP	Lado do Passageiro
F	Facultativo
O	Obrigatório
O*	Obrigatório, exceto se o espelho não proporcionar visibilidade para a retaguarda.
M1	Definição no Anexo I - item 1.2
M2	
M3	

2.1.2. No caso do campo de visão de um espelho frontal previsto no item 5.6 poder ser obtido por um outro dispositivo para visão indireta e montado em conformidade com as disposições desse anexo, poderá ser utilizado esse sistema ao invés do espelho frontal. No caso de ser utilizado um sistema de tipo câmera-monitor, o monitor deverá exibir exclusivamente o campo de visão prescrito no item 5.6, quando o veículo circular a uma velocidade até 30 km/h. No caso do veículo circular a uma velocidade mais elevada ou em marcha à ré, o monitor poderá ser utilizado para exibir o campo de visão de outras câmeras instaladas no veículo.

2.2. As disposições da presente Resolução não são aplicáveis aos espelhos suplementares definidos no item 1.1.1.3 do presente Anexo. Todavia, os espelhos externos “de aproximação”, se instalados, devem ser fixados, pelo menos, a uma altura de 2 m acima do solo, quando o veículo estiver com seu peso bruto total conforme especificado pelo fabricante.

3. Posição

3.1. Os espelhos devem ser colocados de maneira a permitir ao condutor, sentado no seu lugar na posição normal de condução, obter uma visão clara da estrada à retaguarda e à frente do(s) lado(s) do veículo.

3.2. Os espelhos externos devem ser visíveis através dos vidros laterais ou através da parte do para-brisas varrida pelo(s) limpador(es) do para-brisas. Não obstante, por razões de concepção e fabricação, esta última disposição (ou seja, as disposições relativas à parte limpador(es) do para-brisas) não é aplicável a:

- a) espelhos externos do lado do passageiro para os veículos das categorias M2 e M3,
- b) espelhos da classe VI.

3.3. Para qualquer veículo que, na ocasião dos ensaios de medição do campo de visão, se encontrar no estado de chassi com cabina, as larguras mínimas e máximas da carroçaria devem ser indicadas pelo fabricante e, se for caso, simuladas por painéis fictícios. Todas as configurações de veículo e de espelhos retrovisores tomados em consideração quando dos ensaios devem ser registrados no relatório de ensaio.

3.4. O espelho externo instalado no veículo do lado do condutor deve ficar situado de modo que o ângulo entre o plano vertical, longitudinal e médio do veículo e o plano vertical que passa pelo centro do espelho e pelo centro da linha reta de 65 mm de comprimento que une os dois pontos oculares do condutor não exceda 55°.

3.5. Os espelhos não devem ficar salientes em relação à carroçaria do veículo mais do que o necessário para satisfazer os requisitos relativos ao campo de visão estabelecidos no item 5.

3.6. No caso da aresta inferior de um espelho externo ficar a menos de 2 metros do solo com o veículo carregado de modo a atingir o peso bruto total conforme especificado pelo fabricante, esse espelho não deve sobressair-se mais de 250 mm em relação à largura máxima do veículo medida sem espelhos.

3.7. Os espelhos da classe V e da classe VI, se instalados, devem ser fixados de maneira que, em todas as posições de regulagens possíveis, nenhum ponto desses espelhos ou dos seus suportes esteja a uma altura inferior a 2 m do solo, estando o veículo com o peso bruto total conforme especificado pelo fabricante.

3.7.1 Os veículos destinados a condução coletiva de escolares que não atendam as especificações técnicas do item 3.7, devem ser equipados com dispositivo para visão indireta do tipo câmera-monitor ou outro dispositivo para visão indireta.

3.8. Sob reserva do cumprimento dos requisitos constantes dos itens 3.5, 3.6 e 3.7, os espelhos podem ficar salientes em relação à largura máxima admissível dos veículos.

4. Regulagens

4.1. O espelho interno deve ser regulável pelo condutor na sua posição de condução.

4.2. O espelho externo colocado do lado do condutor deve ser regulável do interior do veículo com a porta fechada, embora a janela possa estar aberta. O bloqueamento numa dada posição pode, todavia, ser efetuado do exterior.

4.3. Os espelhos externos que, depois de terem sido rebatidos sob o efeito de uma pancada, possam ser repostos em posição sem regulagem não são abrangidos pelos requisitos previstos no item 4.2.

5. Campos de Visão:

5.1. Campo de Visão nº 1 - (CV 1).

Espelhos retrovisores internos (classe I) – (ERIC-I)

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 20 metros de largura, centrada com o plano vertical, longitudinal e médio do veículo, estendendo-se de 60 metros à retaguarda dos pontos oculares do condutor (figura 6) até à linha do horizonte.

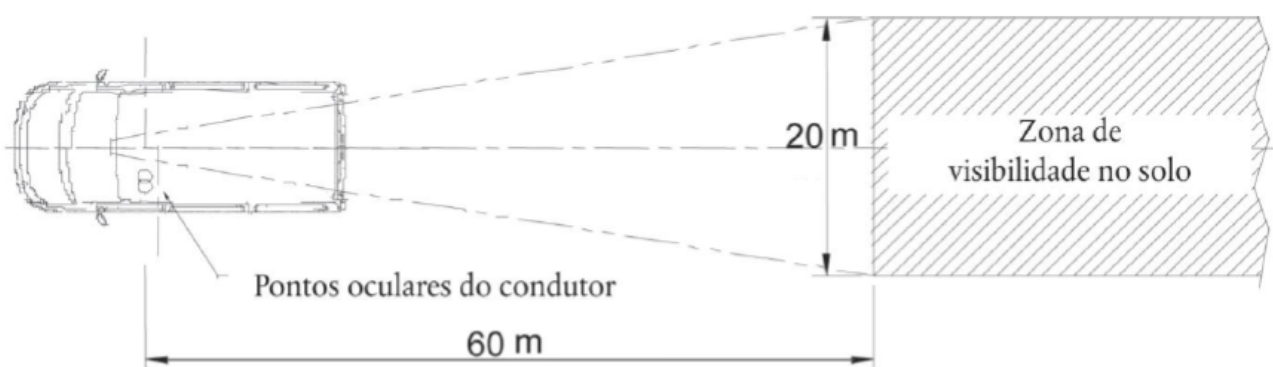


Figura 6: Campo de visão correspondente a espelhos da classe I

5.2. Campo de Visão nº 2 - (CV 2).

Espelhos retrovisores externos principais (classe II) – (EREPC II)

5.2.1. Espelho retrovisor externo do lado do condutor

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 5 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo do lado do condutor, estendendo-se de 30 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor até ao horizonte. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 1m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 4 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 7).

5.2.2. Espelho retrovisor externo do lado do passageiro

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 5 m de largura, limitada, do lado do passageiro, por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo do lado do passageiro, estendendo-se de 30 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor até ao horizonte. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 1 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais

saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 4 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 7).

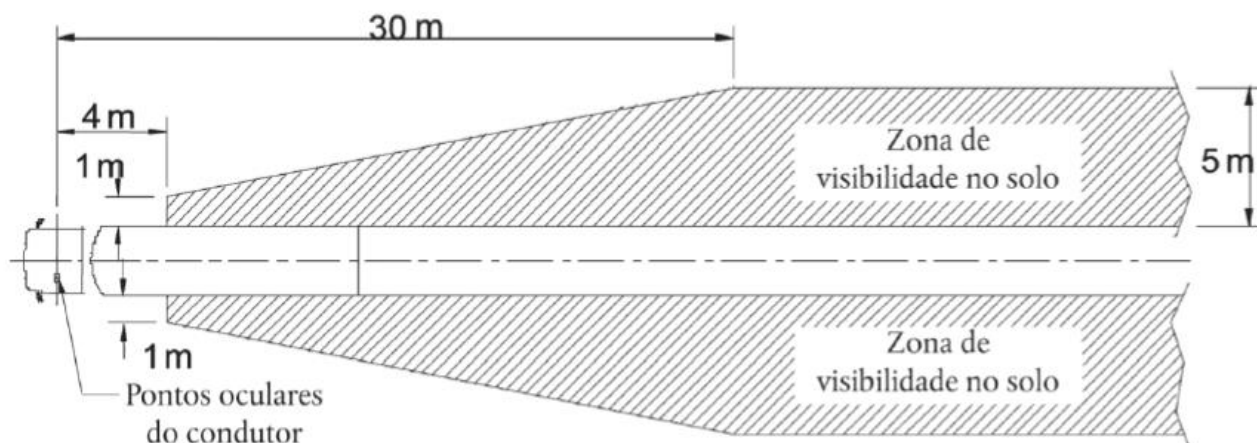


Figura 7: Campo de visão correspondente a espelhos da classe II

5.3. Campo de Visão nº 3 - (CV 3).

Espelhos retrovisores externos principais (classe III)

5.3.1. Espelho retrovisor externo do lado do condutor

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 4 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo do lado do condutor, estendendo-se de 20 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor até ao horizonte. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 1 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 4 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 8).

5.3.2. Espelho retrovisor exterior do lado do passageiro

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 4 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo do lado do passageiro, estendendo-se de 20 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor até ao horizonte. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 1 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 4 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 8).

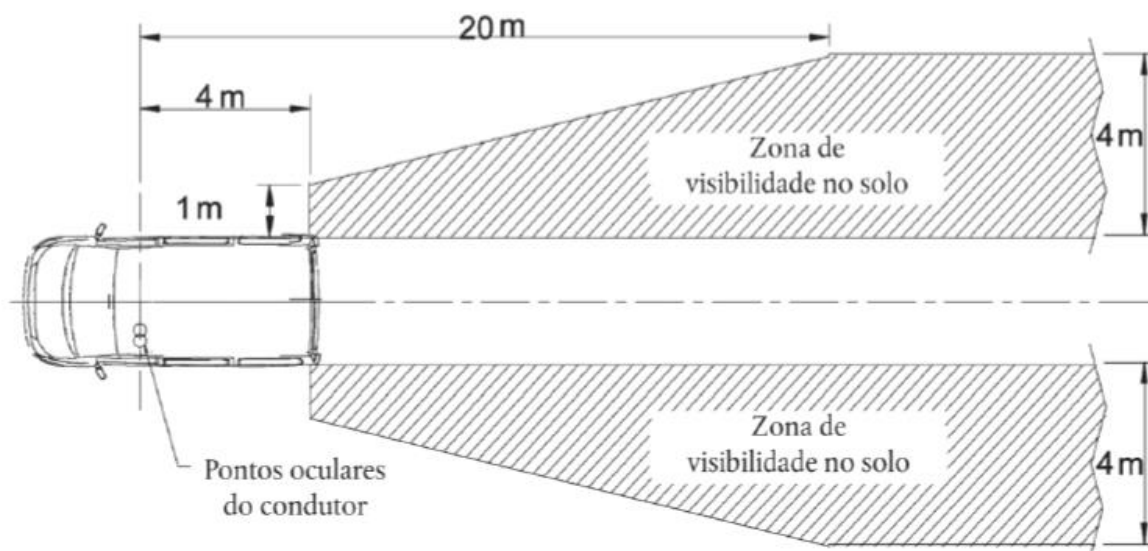


Figura 8: Campo de visão correspondente a espelhos da classe III

5.4. Campo de Visão nº 4 - (CV 4).

Espelhos externos «grande angular» (classe IV)

5.4.1. Espelho externo “grande angular” do lado do condutor

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal com 15 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio do veículo que passa pelo ponto externo e mais saliente do veículo do lado do condutor, estendendo-se de, pelo menos, 10 m até 25 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 4,5 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 1,5 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 9).

5.4.2. Espelho externo «grande angular» do lado do passageiro

O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área de estrada plana e horizontal de 15 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio do veículo e que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo do lado do passageiro e estendendo-se de, pelo menos, 10 m até 25 m à retaguarda dos pontos oculares do condutor. Além disso, o condutor deve poder ter visibilidade sobre uma área de estrada com 4,5 m de largura, limitada por um plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo ponto externo mais saliente do veículo e que começa a partir de um ponto situado 1,5 m à retaguarda do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor (ver figura 9).

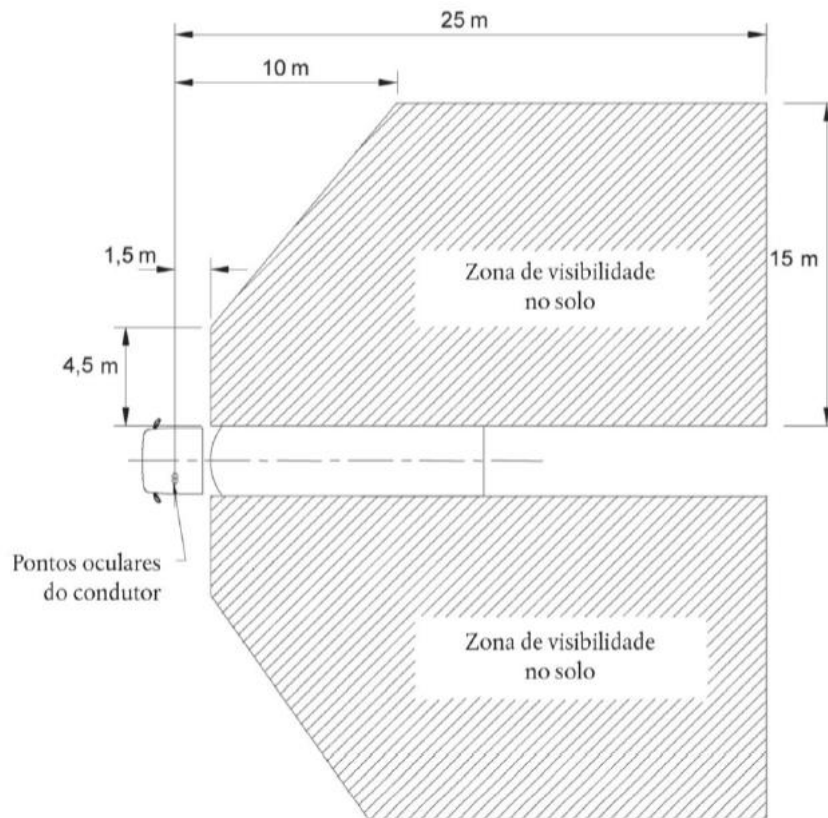


Figura 9: Campo de visão correspondente a espelhos grande angular da classe IV

5.5. Campo de Visão nº 5 - (CV 5).

Espelhos externos “de aproximação” (classe V) – (EEAC-V)

O campo de visão deve ser tal que o condutor possa ver, do lado externo do veículo, uma área de estrada plana e horizontal delimitada pelos seguintes planos verticais (ver figuras 10a e 10b):

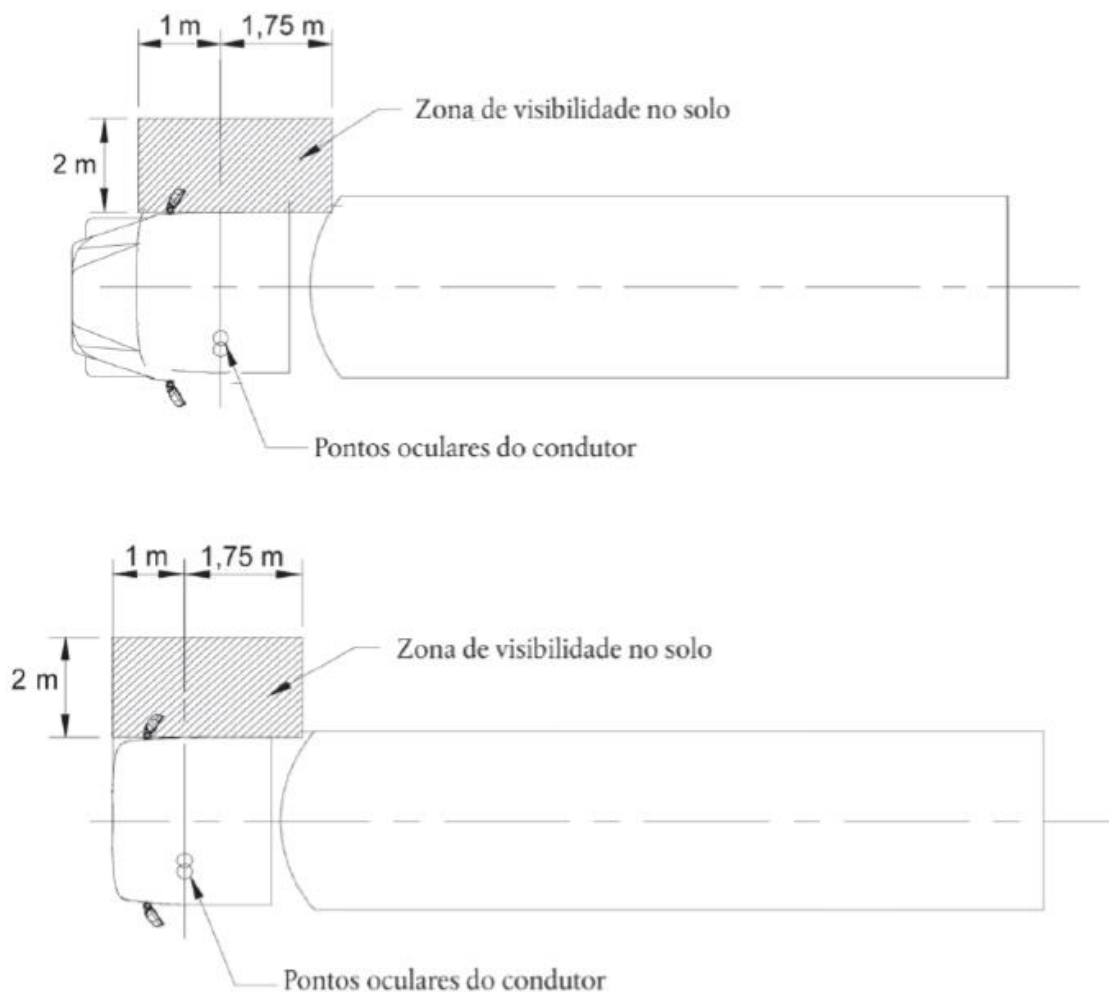
5.5.1. Pelo plano paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio do veículo que passa pelo ponto externo mais saliente da cabina do veículo do lado do passageiro;

5.5.2. Na direção transversal, pelo plano paralelo que passa à distância de 2 m à frente do plano mencionado no item 5.5.1;

5.5.3. Na retaguarda, pelo plano paralelo ao plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor e situado 1,75 m à retaguarda deste último plano;

5.5.4. Na dianteira, pelo plano paralelo ao plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor e se situa 1 m à frente deste último plano. Se o plano transversal e vertical que passa pelo bordo de ataque do para-choque do veículo estiver situado a menos de 1 m à frente do plano vertical que passa pelos pontos oculares do condutor, o campo de visão deverá ser limitado a este plano.

5.5.5. No caso do campo de visão descrito na figura 10a e 10b poder ser compreendido através da combinação do campo de visão de um espelho grande angular da classe IV e do de um espelho frontal da classe VI, a instalação de um espelho de aproximação da classe V não é necessária.



Figuras 10a e 10b: Campo de visão correspondente a espelhos de aproximação da classe V

5.6. Campo de Visão nº 6 - (CV 6).

Espelhos frontais (classe VI) – (EFC-VI)

5.6.1. O campo de visão deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área horizontal e plana de estrada, delimitada por:

- um plano transversal e vertical que passa pelo ponto externo mais saliente da cabine do veículo,
- um plano transversal e vertical situado 2.000 mm à frente do veículo,
- um plano vertical e longitudinal paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio que passa pelo lado externo mais saliente do veículo do lado do condutor, e
- um plano vertical longitudinal paralelo ao plano vertical, longitudinal e médio situado a 2.000 mm do lado externo mais saliente do veículo e oposto ao lado do condutor.

A frente deste campo de visão oposto ao lado do condutor poderá ser arredondada com um raio de 2.000 mm (ver figura 11).

Se os veículos dessas categorias com outras características de construção relativas à carroceria não puderem preencher os requisitos utilizando um espelho frontal, poderá

ser utilizado um dispositivo do tipo câmera-monitor. Se nenhuma destas opções proporcionar o campo de visão adequado, poderá ser utilizado outro dispositivo para visão indireta. Este dispositivo, se instalado, deverá ser capaz de detectar um objeto de 50 cm de altura, com um diâmetro de 30 cm, dentro do campo de visão definido na figura 11.

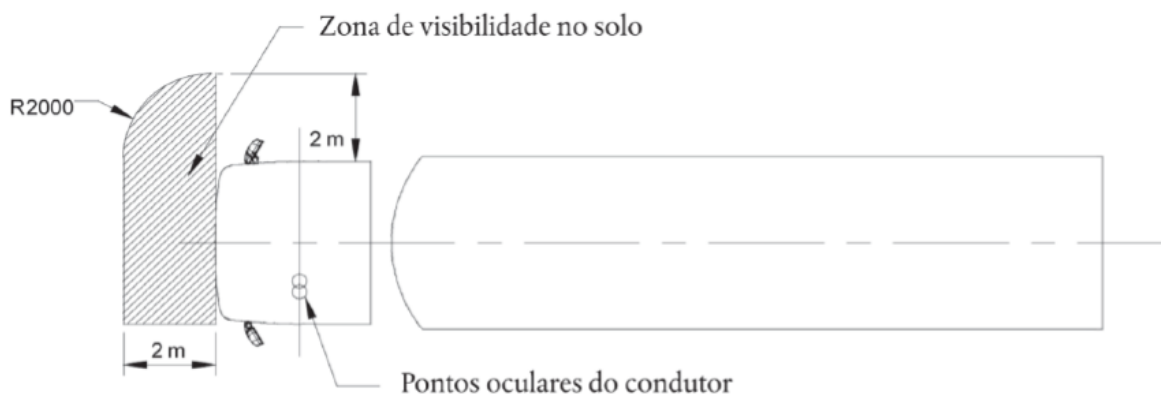


Figura 11: Campo de visão correspondente a espelhos frontais da classe VI

Figura 11: Campo de visão correspondente a espelhos frontais da classe VI

5.7. No caso de espelhos compostos por várias superfícies refletoras que possuem ou uma curvatura diferente ou formam entre si um ângulo, pelo menos uma das superfícies refletoras deve permitir obter o campo de visão e ter as dimensões (ver o item 2.2.2 do anexo II) prescritas para a classe à qual pertencem.

5.8. Obstruções

5.8.1. Espelhos retrovisores internos (classe I)

O campo de visão poderá ser reduzido devido à presença de apoios de cabeça e de dispositivos tais como para-sóis, limpador do vidro traseiro, elementos de aquecimento e luz de freio elevada, ou por componentes da carroceria, como colunas das janelas das portas traseiras com dois batentes, desde que não encubram mais de 15 % do campo de visão prescrito, quando projetados sobre um plano vertical e perpendicular ao plano longitudinal e médio do veículo. O grau de obstrução será medido com os apoios de cabeça na sua posição mais baixa possível e com os para-sóis totalmente levantados.

5.8.2. Espelhos externos (classes II, III, IV, V e VI)

Nos campos de visão acima prescritos, não serão tidas em conta obstruções devidas à presença de dispositivos tais como outros espelhos maçanetas, lanternas delimitadoras, lanternas de identificação, lanternas indicadoras de direção, extremidades do para-choque traseiro, elementos de limpeza da superfície refletora, se representarem, no total, menos de 10 % do campo de visão especificado. No caso de um veículo projetado e construído para fins especiais que, devido as suas características especiais, não possa cumprir este requisito, a obstrução do campo de visão de um espelho da classe VI devido a essas características pode ser superior a 10 %, mas não mais do que o necessário para cumprir a sua função especial.

5.9. Método de ensaio

O campo de visão será determinado pela colocação de fontes luminosas potentes nos pontos oculares e por exame da luz refletida num painel vertical de controle. Podem ser utilizados outros métodos equivalentes.

Dispositivos para visão indireta que não sejam espelhos

6. Um dispositivo para visão indireta deve ter um comportamento funcional de forma que um objeto crítico possa ser observado no âmbito do campo de visão descrito, tendo em conta a percepção crítica de acordo com o apêndice 1 deste anexo.

Alternativamente, a determinação do tamanho do objeto exibido será realizada de acordo com o apêndice 2 deste anexo.

7. A obstrução da visão direta do condutor causada pela instalação de um dispositivo para visão indireta deverá ser limitada ao mínimo.

8. Para determinação da distância de detecção, no caso de dispositivos de tipo câmara-monitor para visão indireta, será aplicado o procedimento definido no apêndice do presente anexo.

9. Requisitos de instalação para o monitor

9.1 A direção de visualização do monitor deverá ser preferencialmente a mesma direção do espelho principal.

10. Os veículos das categorias M1, M2 e M3, destinados à condução coletiva de escolares, que não obtiverem o campo de visão da figura 12 por combinação de espelhos, devem incorporar na retaguarda da carroçaria um dispositivo para visão indireta que não seja um espelho a fim de garantir esse campo de visão.

10.1. O Campo de Visão nº 7 – (CV 7), detalhado na figura 12, deve ser tal que permita ao condutor ver, pelo menos, uma área horizontal e plana de estrada, delimitada por:

— um plano vertical alinhado pelo ponto extremo da retaguarda do veículo completo e perpendicular ao plano longitudinal vertical médio do veículo,

— um plano vertical paralelo ao plano anterior e situado a uma distância de 2.000 mm deste (em relação à retaguarda do veículo),

— dois planos longitudinais verticais paralelos ao plano longitudinal vertical médio do veículo, e passando pelos pontos extremos de ambos os lados do veículo.

10.2. Se os veículos destas categorias não puderem preencher os requisitos previstos no ponto 10.1 mediante a utilização de um dispositivo do tipo câmara-monitor, devem ser instalados outros dispositivos para visão indireta, que deverão permitir a detecção de um objeto de 50 cm de altura e 30 cm de diâmetro dentro do campo de visão definido no ponto 10.1.



Figura 12: Campo de visão dos dispositivos para visão indireta instalados à retaguarda

Anexo III

APÊNDICE 1

CÁLCULO DA DISTÂNCIA DE DETECÇÃO

1. DISPOSITIVO PARA VISÃO INDIRETA DO TIPO CÂMERA-MONITOR

1.1. Determinação do menor detalhe discernível

O menor detalhe discernível do olho nu deve ser definido de acordo com testes oftalmológicos padrão como o teste Landolt C ou a Discriminação da Orientação do Triângulo (TOD). O menor detalhe discernível no centro do sistema de visualização pode ser determinado usando o teste Landolt C ou o teste de TOD. No restante da área de visualização o menor detalhe discernível pode ser determinado a partir do menor detalhe discernível determinado no centro e a deformação da imagem local. Por exemplo, no caso de uma câmara digital o menor detalhe discernível a uma dada localização de pixel (no monitor) é inversamente proporcional ao ângulo sólido de pixel.

1.1.1. Teste Landolt-C

Neste teste, os símbolos de orientação são julgados pelo observador. O menor detalhe discernível é definido como o ângulo de visão da dimensão do intervalo do símbolo Landolt C no tamanho limiar e expresso em minutos de arco. O tamanho limite corresponde ao tamanho o qual o observador julgar a orientação correta em 75% dos casos. O menor detalhe discernível é determinado por um teste envolvendo um observador humano. Um gráfico de teste contendo os símbolos é colocado na frente da câmara e o observador julga a orientação dos símbolos a partir da imagem no monitor. A partir do tamanho do intervalo do símbolo Landolt C $d(m)$ e a distância entre o padrão de teste e a câmara $D(m)$ o menor detalhe discernível ω_c (arcmin) é calculado como se segue:

$$\omega_c = \frac{d}{D} \cdot \frac{180 \cdot 60}{\pi}$$

1.1.2. Teste TOD

O teste Landolt C pode ser usado para determinar o menor detalhe discernível do sistema de câmara-monitor. No entanto, para sistemas de sensores é mais adequado usar o método de TOD (Discriminação da Orientação do Triângulo), que é semelhante ao método Landolt C, mas envolve padrões de teste triangulares equiláteros. O método de Discriminação da Orientação do Triângulo é descrito em detalhe por Bijl & Valeton (1999), que proporcionam orientações práticas sobre como realizar uma medição de TOD. No método, os padrões de teste triangular (ver Figura 14) são vistos através do sistema de visualização sob teste. Cada triângulo pode ter quatro orientações possíveis (o vértice para cima, esquerda, direita ou para baixo) e o observador indica para cada triângulo sua orientação. Quando este procedimento é repetido para muitos triângulos de tamanhos diferentes orientados aleatoriamente a fração de respostas corretas pode ser representada graficamente (veja a Figura 15), e aumenta com o tamanho padrão de teste. O limite é definido como o ponto em que a fração correta cruza o nível de 0,75 e pode ser obtido por montagem de uma função suave através dos dados (ver Bijl & Valeton,

1999). A percepção crítica é atingida quando o diâmetro do objeto crítico é igual a duas vezes a largura do triângulo de tamanho limite. O menor detalhe discernível (ω_c) é igual a 0,25 vezes a largura do triângulo de tamanho limite. Isto significa que, a partir da largura limite do triângulo W (m) e a distância entre o padrão de teste e a câmara D (m) o menor detalhe discernível ω_c (arcmin) é calculada como se segue:

$$\omega_c = \frac{w}{4 \cdot D} \cdot \frac{180 \cdot 60}{\pi}$$

Figura 14: Padrões de teste triangulares utilizados na Discriminação da Orientação do Triângulo método (TOD)

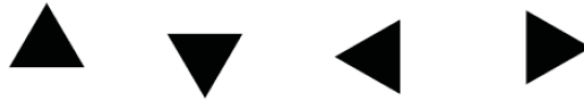
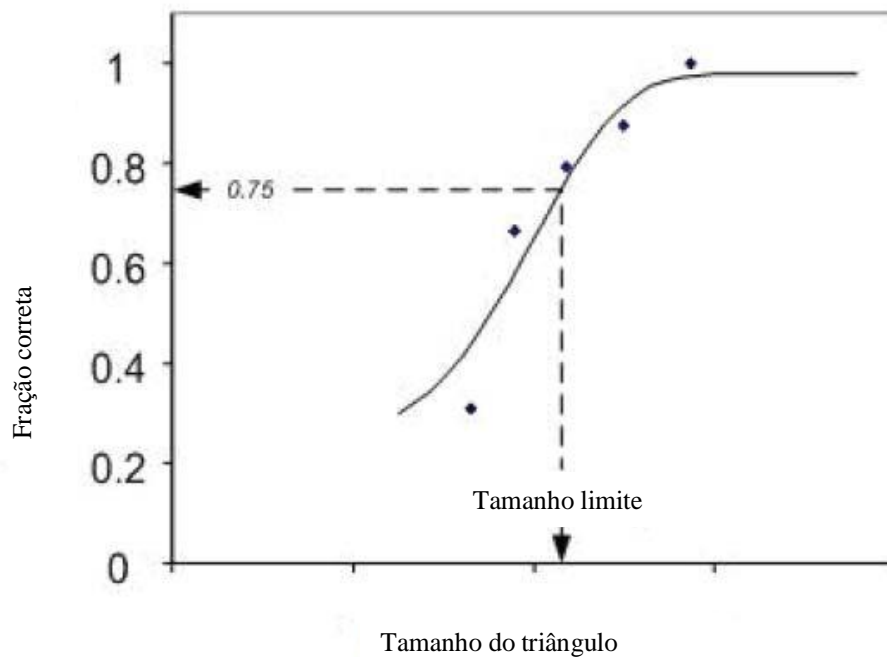


Figura 15: Relação típica entre o tamanho do triângulo e a fração de respostas corretas.



1.2. Determinação da distância de visualização crítica do monitor

Para um monitor com determinadas dimensões e propriedades, a distância do monitor pode ser calculada a partir de um monitor cuja distância de detecção depende apenas do comportamento da câmara. A distância de visualização crítica (r_{mcrit}) é definida como a distância em que o menor detalhe discernível exibido no monitor se estende por 1 (um) arco minuto medido a partir do olho (limiar de acuidade visual de um observador padrão).

$$r_{mcrit} = \frac{\delta \cdot 60 \cdot 180}{\pi}$$

onde:

$r_{m\text{crit}}$: distância de visualização crítica do monitor (m)

δ : tamanho do menor detalhe discernível no monitor (m)

1.3. Determinação da distância de detecção.

1.3.1. Distância de detecção máxima considerando a distância de visualização crítica.

Quando, devido à instalação, a distância olhos-monitor é menor do que a distância de visualização crítica a distância de detecção máxima atingível é definida como:

$$r_{\text{dperto}} = \frac{D_0 \cdot 60 \cdot 180}{\omega_c \cdot \pi \cdot f}$$

Onde:

r_{dperto} : distância de detecção(m)

D_0 : diâmetro do objeto crítico (m) de acordo com o item 2.1.2.6 do Anexo I; Para o cálculo do r_{dperto} para a classe de espelhos V e VI, um valor representativo de f 0,30 m deve ser usado.

f : limite do fator de aumento, o qual é igual a 8

ω_c : menor detalhe discernível (arcmin)

1.3.2. Distância de detecção maior do que a distância de visualização crítica.

Quando, devido à instalação, a distância olhos-monitor for maior do que a distância de visualização crítica, a distância de detecção máxima atingível é definida como

$$r_{\text{dlonge}} = \frac{r_{\text{m\text{crit}}}}{r_m} r_{\text{dperto}} \quad (\text{m})$$

onde:

r_{dlonge} distância de detecção para distâncias maiores do que a distância de visualização crítica (m)

r_{dperto} : distância de detecção para distâncias menores do que a distância de visualização crítica (m)

r_m : distância de visualização, i.e. Distância entre olhos e monitor (m)

$r_{\text{m\text{crit}}}$: distância de visualização crítica (m)

2. Requisitos funcionais secundários

Com base nas condições de instalação, a determinação deve ser feita para descobrir se o dispositivo completo cumpre com os requisitos funcionais enumerados no item 2 do Anexo II B, especialmente a correção dos reflexos, a iluminação máxima e mínima do monitor. O grau em que a correção dos reflexos será feita e o ângulo em que a luz solar pode incidir sobre um monitor devem ser determinados e devem ser comparados com os resultados das medições correspondentes provenientes das medições do sistema. Isto pode ser realizado tanto com base num modelo CAD gerado, uma determinação dos

ângulos de luz do dispositivo quando montado no veículo em questão, quanto através da realização de medições relevantes no veículo em questão, tal como descrito no item 2.2 do Anexo II B.

Anexo III
APÊNDICE 2
DETERMINAÇÃO DO TAMANHO DO OBJETO EXIBIDO

1. DISPOSITIVO PARA VISÃO INDIRETA TIPO CÂMERA - MONITOR

1.1. GENERALIDADES

A determinação do tamanho do objeto exibido considera a possível aparição de "smear". O impacto na imagem do monitor e a consequência é a ocultação do campo de visão e, por conseguinte, do objeto. A diferenciação a seguir é feita:

1.2. CASO A: Aparece o "smear"

1.2.1. Passo 1: Sob a condição descrita no paragrafo 2.2.1.2 do Anexo II B, medir a largura (s) da barra vertical exibida no monitor, por exemplo, com um microscópio de medição.

1.2.2. Passo 2: Coloque o objeto a uma distância definida a partir da câmara. Medir a largura do objeto exibido no monitor (b) numa situação sem condição de luz solar real, por exemplo, com um microscópio de medição.

1.2.3. Passo 3: Calcular a largura objeto residual (α) de acordo com a seguinte equação

$$\alpha ['] = 60 \times 2 \times \arctan \frac{b - s}{2 \times r}$$

Onde:

α : largura residual do objeto exibido no monitor (com "smear") (minutos de arco)

b: largura do objeto exibido no monitor (sem "smear") (mm)

s: largura do "smear" (mm)

r: distância de visualização (mm)

1.3. CASO B: Não aparece o "smear"

1.3.1. Passo 1: Coloque o objeto a uma distância definida a partir da câmara. Medir a largura do objeto exibido no monitor (b) numa situação sem condição de luz solar real, por exemplo, com um microscópio de medição.

1.3.2. Passo 2: Calcular a largura do objeto (α) conforme a formula abaixo:

$$\alpha ['] = 60 \times 2 \times \arctan \frac{b}{2 \times r}$$

Onde:

α : largura do objeto exibido no monitor (sem "smear") (minutos de arco)

b : largura do objeto exibido no monitor (sem "smear") (mm)

r : distância de visualização (mm)

1.4. Dados fornecidos pelas instruções de uso.

No caso dos dispositivos tipo câmera-monitor das Classes V e VI as instruções de utilização devem incluir uma tabela que mostra a altura mínima e máxima de montagem da câmera com relação ao solo, tendo em conta as diferentes distâncias de visualização. A altura de montagem da câmera deve estar dentro do intervalo de altura aplicável. As distâncias de visualização devem ser selecionadas a partir do contexto pretendido de uso. A tabela seguinte mostra um exemplo.

Distância de visualização	de	0,5 m	1,0 m	1,5 m	2,0 m	2,5 m
Altura mínima de montagem	de	Parágrafo 1.4.1 deste apêndice	Parágrafo 1.4.1 deste apêndice	Parágrafo 1.4.1 deste apêndice	Parágrafo 1.4.1 deste apêndice	Parágrafo 1.4.1 deste apêndice
Altura máxima de montagem	de	Parágrafo 1.4.2 deste apêndice	Parágrafo 1.4.2 deste apêndice	Parágrafo 1.4.2 deste apêndice	Parágrafo 1.4.2 deste apêndice	Parágrafo 1.2.2 deste apêndice

1.4.1. O valor da altura mínima de montagem não depende das distâncias de visualização, portanto é o mesmo para todas as distâncias de visualização. Ele é determinado através das dimensões do campo de visão do observador e do campo de visão da câmara. Os passos abaixo devem ser seguidos para determinar a altura mínima de montagem:

1.4.1.1 Passo 1: Desenhe o campo de visão desejado no chão.

1.4.1.2 Passo 2: Coloque a câmera na parte superior do campo de visão de forma em que a câmera esteja visualizando - o. A posição lateral deve estar em conformidade com a posição de montagem que é pretendida para o veículo.

1.4.1.3 Passo 3: Alterar a altura da câmara com relação ao solo de modo que o campo de visão exibido no monitor cubra uma área igual ou maior ao campo de visão. O campo de visão também deve ser exibido na tela inteira do monitor.

1.4.1.4 Passo 4: Medir a altura mínima de montagem da câmara com relação ao solo. O valor obtido deve ser registrado.

1.4.2 O valor da altura máxima de montagem é diferente para diferentes distâncias de visualização, uma vez que o tamanho do objeto apresentado varia com a altura de montagem. Os passos abaixo devem ser seguidos para determinar a altura máxima de montagem:

1.4.2.1 Passo 1: Determinar a largura mínima B_{\min} do objeto crítico exibido no monitor para cada distância de visualização

$$b_{\min} = 2 \times r \times \tan \frac{8'}{2 \times 60}$$

Onde:

r: distância de visualização em mm

b_{\min} : largura mínima do objeto crítico exibido no monitor em mm

1.4.2.2 Passo 2: Inserir o objeto crítico dentro do desenho do campo de visão desejado, numa posição na qual a distância entre o objeto crítico e a câmara seja a maior possível. As condições de iluminação devem permitir que o objeto crítico seja claramente visível no monitor.

1.4.2.3 Passo 3: Selecione o primeiro valor entre as possíveis distâncias de visualização.

1.4.2.4 Passo 4: Alterar a altura da câmara com relação ao solo de modo que a largura residual B do objeto exibido no monitor seja igual à largura mínima atribuída à distância de visualização.

$$B = b_{\min}$$

onde:

B: largura residual do objeto exibido no monitor (que é igual a “b” nos casos sem o “smear” e “b – s” em casos com o “smear”) em mm (veja o item 1.1 deste apêndice)

1.4.2.5 Passo 5: Medir a altura máxima de montagem da câmara com relação ao solo. O valor obtido deve ser registrado.

1.4.2.6 Passo 6: Repita os passos 4 e 5 para as outras distâncias de visualização.