

ROZPORZĄDZENIE WYKONAWCZE KOMISJI (UE) 2023/980**z dnia 16 maja 2023 r.****zmieniające rozporządzenie wykonawcze (UE) 2016/799 w odniesieniu do przejściowego inteligentnego tachografu i korzystania przez niego z uwierzytelniania komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo oraz zmieniające rozporządzenie wykonawcze (UE) 2021/1228****(Tekst mający znaczenie dla EOG)**

KOMISJA EUROPEJSKA,

uwzględniając Traktat o funkcjonowaniu Unii Europejskiej,

uwzględniając rozporządzenie Parlamentu Europejskiego i Rady (UE) nr 165/2014 z dnia 4 lutego 2014 r. w sprawie tachografów stosowanych w transporcie drogowym ⁽¹⁾, w szczególności jego art. 11,

a także mając na uwadze, co następuje:

- (1) Rozporządzeniem (UE) nr 165/2014 wprowadzono inteligentne tachografy, które obejmują połączenie z globalnym systemem nawigacji satelitarnej („GNSS”).
- (2) Specyfikacje techniczne dotyczące budowy, sprawdzania, instalacji, użytkowania i naprawy inteligentnych tachografów oraz ich elementów składowych określono w rozporządzeniu wykonawczym Komisji (UE) 2016/799 ⁽²⁾.
- (3) Rozporządzeniem Parlamentu Europejskiego i Rady (UE) 2020/1054 ⁽³⁾ wprowadzono nowe wymagania dotyczące inteligentnego tachografu, co wymagało zmiany jego specyfikacji technicznych. Rozporządzeniem wykonawczym Komisji (UE) 2021/1228 ⁽⁴⁾ zmieniono zatem rozporządzenie (UE) 2016/799 w celu wprowadzenia drugiej wersji inteligentnego tachografu.
- (4) Rozporządzeniem wykonawczym (UE) 2021/1228 wprowadzono obowiązek korzystania przez inteligentne tachografy z uwierzytelniania komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo („OSNMA”), aby umożliwić uwierzytelnianie pozycji zarejestrowanych przez tachograf za pomocą Globalnego Systemu Nawigacji Satelitarnej Galileo („GNSS”).
- (5) OSNMA jest obecnie w fazie testów publicznych, a deklaracja usługi ma zostać złożona dopiero po dacie wprowadzenia drugiej wersji inteligentnego tachografu w nowo rejestrowanych pojazdach. Sprawia to, że homologacja typu przyrządów rejestrujących oraz zachowanie drugiej wersji inteligentnych tachografów w następstwie przyszłej zmiany sygnału w przestrzeni w OSNMA są niepewne.
- (6) Aby zapewnić zharmonizowane warunki badań i homologacji typu, a także zharmonizowane zachowanie przyrządów rejestrujących, konieczne jest zapewnienie wspólnego funkcjonowania drugiej wersji inteligentnych tachografów, zarówno przed złożeniem deklaracji usługi OSNMA, jak i po złożeniu tej deklaracji.
- (7) Pierwotna druga wersja inteligentnych tachografów powinna uzyskać homologację typu na podstawie sygnału w przestrzeni OSNMA i materiału kryptograficznego dostępnego w fazie publicznych testów usługi. W celu zapewnienia, aby kierowca nie był narażony na zakłócenia po zmianie sygnału operacyjnego w przestrzeni, tachografy te powinny pomijać OSNMA do czasu, gdy możliwe będzie ich uaktualnienie umożliwiające pełne korzystanie z usługi OSNMA. Stwarza to okres przejściowy dla drugiej wersji inteligentnych tachografów w odniesieniu do korzystania z OSNMA.

⁽¹⁾ Dz.U. L 60 z 28.2.2014, s. 1.

⁽²⁾ Rozporządzenie wykonawcze Komisji (UE) 2016/799 z dnia 18 marca 2016 r. w sprawie wykonania rozporządzenia Parlamentu Europejskiego i Rady (UE) nr 165/2014 ustanawiającego wymagania dotyczące budowy, sprawdzania, instalacji, użytkowania i naprawy tachografów oraz ich elementów składowych (Dz.U. L 139 z 26.5.2016, s. 1).

⁽³⁾ Rozporządzenie Parlamentu Europejskiego i Rady (UE) 2020/1054 z dnia 15 lipca 2020 r. zmieniające rozporządzenie (WE) nr 561/2006 w odniesieniu do minimalnych wymogów dotyczących maksymalnego dziennego i tygodniowego czasu prowadzenia pojazdu, minimalnych przerw oraz dziennego i tygodniowego okresu odpoczynku oraz zmieniające rozporządzenie (UE) nr 165/2014 w odniesieniu do określania położenia za pomocą tachografów (Dz.U. L 249 z 31.7.2020, s. 1).

⁽⁴⁾ Rozporządzenie wykonawcze Komisji (UE) 2021/1228 z dnia 16 lipca 2021 r. zmieniające rozporządzenie wykonawcze (UE) 2016/799 w odniesieniu do wymogów dotyczących budowy, sprawdzania, instalacji, użytkowania i naprawy tachografów inteligentnych oraz ich elementów składowych (Dz.U. L 273 z 30.7.2021, s. 1).

- (8) Te przejściowe tachografy powinny zapewniać wszystkie funkcje określone w rozdziale II rozporządzenia (UE) nr 165/2014.
- (9) Oczekuje się, że po złożeniu deklaracji usługi OSNMA nie będą potrzebne żadne zmiany sprzętowe, aby tachograf mógł korzystać z operacyjnej usługi OSNMA. Należy zatem przewidzieć możliwość aktualizacji oprogramowania przejściowego tachografu w celu zapewnienia pełnego korzystania z usługi OSNMA, gdy tylko będzie ona dostępna.
- (10) W świetle przyszłych zmian dotyczących dostępności i funkcjonowania OSNMA, możliwości aktualizacji tachografu w warsztacie lub ewentualnych technik manipulacji wykrytych w odniesieniu do tachografu na miejscu Komisja może ponownie ocenić, czy należy zmienić specyfikacje techniczne, a także czy konieczne jest wprowadzenie wymogu, aby przejściowe inteligentne tachografy w pełni wykorzystywały możliwości OSNMA.
- (11) Należy zapewnić sektorowi odpowiedni czas na wdrożenie środków przejściowych. W związku z tym składanie wniosków o homologację typu przejściowych tachografów powinno być możliwe co najmniej do dnia 31 grudnia 2023 r. Powinna również istnieć możliwość dalszego instalowania przejściowych tachografów przez ograniczony okres po złożeniu deklaracji usługi OSNMA.
- (12) Po zakończeniu okresu przejściowego organy egzekwowania prawa powinny być w stanie rozpoznać, czy zainstalowany inteligentny tachograf jest wyposażony w wersję oprogramowania, która umożliwi mu korzystanie z OSNMA Galileo.
- (13) Obecna data rozpoczęcia stosowania określona w art. 2 rozporządzenia wykonawczego (UE) 2021/1228 uniemożliwia organom udzielającym homologacji typu udzielanie homologacji typu na urządzenia na podstawie rozporządzenia wykonawczego (UE) 2016/799, zgodnie ze zmianami określonymi w rozporządzeniu wykonawczym (UE) 2021/1228, przed dniem 21 sierpnia 2023 r. Natomiast na podstawie art. 8 ust. 1 i art. 11 rozporządzenia (UE) nr 165/2014 od tego dnia pojazdy rejestrowane po raz pierwszy w państwie członkowskim mają być wyposażone w nową wersję inteligentnego tachografu. Należy zatem zmienić rozporządzenie wykonawcze (UE) 2021/1228, aby umożliwić udzielanie homologacji typu od chwili wejścia w życie niniejszego rozporządzenia.
- (14) Środki przewidziane w niniejszym rozporządzeniu są zgodne z opinią komitetu ustanowionego na mocy art. 42 ust. 1 rozporządzenia (UE) nr 165/2014,

PRZYJMUJE NINIEJSZE ROZPORZĄDZENIE:

Artykuł 1

W załączniku IC do rozporządzenia wykonawczego (UE) 2016/799 wprowadza się zmiany zgodnie z załącznikiem do niniejszego rozporządzenia.

Artykuł 2

W art. 2 rozporządzenia wykonawczego (UE) 2021/1228 dodaje się akapit w brzmieniu:

„Od dnia 25 maja 2023 r. organy krajowe nie mogą jednak odmówić udzielenia homologacji typu UE w odniesieniu do nowego typu tachografu, elementu składowego tachografu lub karty do tachografu ani udzielenia rozszerzenia homologacji w odniesieniu do istniejącego typu tachografu, elementu składowego tachografu lub karty do tachografu, ani też nie mogą zakazać rejestracji, wprowadzenia do obrotu lub wprowadzenia do użytkowania nowego tachografu, nowego elementu składowego tachografu lub nowej karty do tachografu, jeżeli dane urządzenie jest zgodne z rozporządzeniem wykonawczym (UE) 2016/799 zmienionym niniejszym rozporządzeniem, w przypadku gdy producent wystąpi z takim wnioskiem.”.

Artykuł 3

Niniejsze rozporządzenie wchodzi w życie trzeciego dnia po jego opublikowaniu w *Dzienniku Urzędowym Unii Europejskiej*.

Niniejsze rozporządzenie stosuje się od dnia 21 sierpnia 2023 r.

Od dnia 25 maja 2023 r. organy krajowe nie mogą jednak odmówić udzielenia homologacji typu UE w odniesieniu do nowego typu tachografu, elementu składowego tachografu lub karty do tachografu ani udzielenia rozszerzenia homologacji w odniesieniu do istniejącego typu tachografu, elementu składowego tachografu lub karty do tachografu, ani też nie mogą zakazać rejestracji, wprowadzenia do obrotu lub wprowadzenia do użytkowania nowego tachografu, nowego elementu składowego tachografu lub nowej karty do tachografu, jeżeli dane urządzenie jest zgodne z rozporządzeniem wykonawczym (UE) 2016/799 zmienionym rozporządzeniem wykonawczym (UE) 2021/1228 i niniejszym rozporządzeniem, w przypadku gdy producent wystąpi z takim wnioskiem.

Niniejsze rozporządzenie wiąże w całości i jest bezpośrednio stosowane we wszystkich państwach członkowskich.

Sporządzono w Brukseli dnia 16 maja 2023 r.

W imieniu Komisji
Przewodnicząca
Ursula VON DER LEYEN

ZAŁĄCZNIK

W załączniku IC do rozporządzenia wykonawczego (UE) 2016/799 dodaje się dodatek 17 w brzmieniu:

„Dodatek 17

PRZEPISY PRZEJŚCIOWE ZWIĄZANE Z KORZYSTANIEM PRZEZ TACHOGRAFY Z OSNMA

1. DEFINICJE I AKRONIMY

1.1. Definicje

Deklaracja usługi uwierzytelniania komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo (OSNMA) oznacza deklarację Komisji Europejskiej, że OSNMA Galileo wchodzi w fazę operacyjną.

Przejęciowy przyrząd rejestrujący: przyrząd rejestrujący zgodny z przepisami niniejszego dodatku.

Przejęciowe przyrządy rejestrujące są konstruowane zgodnie z dokumentem kontroli interfejsu sygnału w przestrzeni (SIS ICD) i wytycznymi dla odbiorników w zakresie OSNMA, mającymi zastosowanie w fazie testów publicznych OSNMA. Są wyposażone w odbiornik GNSS, który umożliwia korzystanie z usługi OSNMA dostępnej w fazie testów publicznych.

Przejęciowe przyrządy rejestrujące nie są jednak w stanie uwierzytelnić komunikatów nawigacyjnych dostępnych po złożeniu deklaracji usługi OSNMA ze względu na niezbędną aktualizację materiału kryptograficznego w przyrządzie rejestrującym. Należy dokonać odpowiedniej aktualizacji oprogramowania, tak aby mogły one zacząć korzystać z OSNMA i spełnić wszystkie wymagania załącznika IC oraz dodatków 1–16 do tego załącznika. Przed aktualizacją przejęciowe przyrządy rejestrujące wdrażają funkcje związane z OSNMA zgodnie z niniejszym dodatkiem. Funkcje niezwiązane z OSNMA pozostają niezmienione.

Po dokonaniu odpowiedniej aktualizacji oprogramowania przejęciowe przyrządy rejestrujące wdrażają dokument SIS ICD i wytyczne dla odbiorników w zakresie OSNMA, mające zastosowanie w fazie operacyjnej OSNMA, oraz spełniają wszystkie wymagania załącznika IC i dodatków 1–16 do tego załącznika, przy korzystaniu z usługi OSNMA dostępnej w fazie operacyjnej.

Przejęciowy tachograf: tachograf wyposażony w przejęciowy przyrząd rejestrujący.

1.2. Akronimy

ICD	Dokument kontroli interfejsu
OSNMA	Galileo Open Service Navigation Message Authentication [uwierzytelnianie komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo]
SIS	Sygnal w przestrzeni
VU	Przyrząd rejestrujący

2. UWAGI OGÓLNE DOTYCZĄCE OSNMA

Aby zapewnić możliwość wyposażenia pojazdów rejestrowanych po raz pierwszy w wersję 2 tachografów drugiej generacji, począwszy od wnioskowanej daty wprowadzenia określonej w sekcji 1 lit. ccc) załącznika IC do rozporządzenia wykonawczego (UE) 2016/799, konieczne jest uzyskanie homologacji typu, wyprodukowanie i wprowadzenie do obrotu przyrządów rejestrujących przed złożeniem deklaracji usługi OSNMA. W przypadku tych przyrządów rejestrujących, określanych jako przejęciowe przyrządy rejestrujące, należy dostosować wymagania dotyczące OSNMA określone w załączniku IC i w dodatkach 1–16 do tego załącznika, tak aby mogły one uzyskać homologację typu i być wykorzystywane w terenie.

W przepisach zawartych w niniejszym dodatku określono szczególne wymagania mające zastosowanie do przejęciowych przyrządów rejestrujących. Mają one zastosowanie wyłącznie do przyrządów rejestrujących wyposażonych w wewnętrzny odbiornik GNSS.

3. WYMOGI MAJĄCE ZASTOSOWANIE DO ODBIORNIKA GNSS W TACHOGRAFACH PRZEJŚCIOWYCH

TRA_001 Przejściowe przyrządy rejestrujące są wyposażone w odbiornik GNSS, który umożliwia korzystanie z usługi OSNMA dostępnej w fazie testów publicznych.

TRA_002 Wymogi określone w dodatku 12 mają zastosowanie do odbiornika GNSS znajdującego się w przejściowych przyrządach rejestrujących, przy czym zastosowanie mają następujące wykładnie:

- wspomniane wyżej dokument SIS ICD i wytyczne dla odbiorników w zakresie OSNMA to dokumenty dostępne na potrzeby fazy testów publicznych:
 - „Galileo Open Service Navigation Message Authentication (OSNMA) User ICD for the Test Phase” [„Uwierzytelnianie komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo – dokument kontroli interfejsu dla użytkownika na potrzeby fazy testowej”], wersja 1.0, listopad 2021,
 - „Galileo Open Service Navigation Message Authentication (OSNMA) Receiver Guidelines for the Test Phase” [„Uwierzytelnianie komunikatów nawigacyjnych usługi otwartej Galileo – wytyczne dotyczące odbiornika na potrzeby fazy testowej”], wersja 1.0, listopad 2021,
- OSNMA to usługa dostępna w fazie testów publicznych,
- SIS to sygnał w przestrzeni dostępny w fazie testów publicznych.

TRA_003 Odbiornik GNSS znajdujący się w przejściowych przyrządach rejestrujących jest tak skonstruowany, aby po aktualizacji jego oprogramowania, dokonanej poprzez aktualizację oprogramowania przyrządu rejestrującego, w pełni spełniał wymogi załącznika 12 przy korzystaniu z usługi OSNMA dostępnej w fazie operacyjnej.

4. WYMOGI MAJĄCE ZASTOSOWANIE DO PRZEJŚCIOWYCH PRZYRZĄDÓW REJESTRUJĄCYCH

Przejściowe przyrządy rejestrujące mogą przetwarzać sygnał OSNMA dostępny w publicznej fazie testowej, ale nie mają możliwości zgłaszania statusu uwierzytelnienia komunikatów nawigacyjnych z SIS dostępnego w fazie operacyjnej OSNMA do czasu dokonania odpowiedniej aktualizacji oprogramowania. W związku z tym przyjmują one, że standardowe pozycje przekazywane przez odbiornik GNSS są zawsze uwierzytelnione.

Obowiązują wymogi określone w załączniku IC i dodatkach 1-16 do tego załącznika, przy czym stosuje się poniższe wykładnie.

TRA_004 Załącznik IC, pkt 3.9.15 – Zdarzenie „konflikt czasu”, wymóg 86, należy rozumieć w następujący sposób:

Z wyjątkiem trybu kalibracyjnego, zdarzenie to uruchamia się, jeżeli przyrząd rejestrujący wykryje rozbieżność między czasem określonym przez funkcję pomiaru czasu w przyrządzie rejestrującym a czasem pochodzącym ze standardowych pozycji przekazywanych przez odbiornik GNSS lub urządzenie zewnętrzne GNSS. „Rozbieżność czasu” wykrywa się, jeżeli różnica czasu przekracza ± 3 sekundy, co odpowiada dokładności czasu określonej w wymogu 41a, przy czym ta ostatnia wartość zwiększa się o maksymalny dzienny dryft czasu. Zdarzenie to jest rejestrowane wraz z wartością wyświetlaną na wewnętrznym zegarze urządzenia rejestrującego. Przyrząd rejestrujący dokonuje sprawdzenia w celu uruchomienia zdarzenia „konflikt czasowy” tuż przed automatycznym dostosowaniem wewnętrznego zegara VU, zgodnie z wymogiem 211.

TRA_005 Załącznik IC, pkt 3.9.18 – Zdarzenie „anomalia GNSS”, wymóg 88a, należy rozumieć w następujący sposób:

Z wyjątkiem trybu kalibracyjnego, zdarzenie to uruchamia się, gdy odbiornik GNSS wykryje atak, jak określono w dodatku 12. Po uruchomieniu zdarzenia anomalii GNSS przyrząd rejestrujący nie generuje innych zdarzeń anomalii GNSS przez kolejnych 10 minut.

TRA_006 Załącznik IC, pkt 3.12.5 – Rejestracja i przechowywanie w pamięci danych – Miejsca i pozycje, w których zaczynają się i kończą dzienne okresy pracy lub w których osiągnięto 3 godziny skumulowanego czasu prowadzenia pojazdu, wymóg 110, należy rozumieć w następujący sposób:

Wraz z miejscem lub pozycją urządzenie rejestrujące rejestruje i przechowuje w pamięci następujące dane:

- numer karty kierowcy lub współkierowcy i państwo członkowskie wydające kartę,
- generację karty,
- datę i godzinę wpisu,

- rodzaj wpisu (rozpoczęcie, zakończenie lub 3 godziny skumulowanego czasu prowadzenia pojazdu),
- w stosownych przypadkach odpowiednią dokładność GNSS, datę i godzinę,
- stan licznika kilometrów,
- flagę wskazującą, czy pozycję uznano za uwierzytelnioną.

TRA_007 Załącznik IC, pkt 3.12.17 – Rejestracja i przechowywanie w pamięci danych – Przekroczenia granicy, wymóg 133b, należy rozumieć w następujący sposób:

Wraz z krajami i pozycją urządzenie rejestrujące rejestruje i przechowuje w pamięci następujące dane:

- numer karty kierowcy lub współkierowcy i państwo członkowskie wydające kartę,
- generację karty,
- odpowiednią dokładność GNSS, datę i godzinę,
- flagę wskazującą, czy pozycję uznano za uwierzytelnioną,
- stan licznika kilometrów w momencie wykrycia przekroczenia granicy.

TRA_008 Załącznik IC, pkt 3.12.18 – Rejestracja i przechowywanie w pamięci danych – Operacje załadunku/rozładunku, wymóg 133 g, należy rozumieć w następujący sposób:

Wraz z typem operacji i pozycją urządzenie rejestrujące rejestruje i przechowuje w pamięci następujące dane:

- numer karty kierowcy lub współkierowcy i państwo członkowskie wydające kartę,
- generację karty,
- datę i godzinę operacji załadunku/rozładunku,
- w stosownych przypadkach odpowiednią dokładność GNSS, datę i godzinę,
- flagę wskazującą, czy pozycję uznano za uwierzytelnioną,
- stan licznika kilometrów.

TRA_009 Załącznik IC, pkt 3.23 – Korekta czasu, wymóg 211, należy rozumieć w następujący sposób:

Ustawienia czasu wewnętrznego zegara przyrządu rejestrującego są automatycznie korygowane w zmiennych odstępach czasu. Kolejna automatyczna korekta czasu uruchamiana jest między 72 a 168 godz. po poprzedniej korekcie oraz po tym, jak VU będzie mógł uzyskać dostęp do czasu GNSS za pomocą komunikatu o prawidłowej uwierzytelnionej pozycji zgodnie z dodatkiem 12. Niemniej jednak korekta czasu nie może nigdy przekroczyć skumulowanego maksymalnego dryftu czasu na dzień, obliczonego przez producenta VU zgodnie z wymogiem 41b. Jeżeli różnica między czasem wewnętrznego zegara VU a czasem odbiornika GNSS jest większa niż skumulowany maksymalny dryft czasu na dzień, wówczas korekta czasu musi dostosować zegar wewnętrzny VU możliwie jak najbliżej czasu odbiornika GNSS. Ustawienia czasu można dokonać tylko wówczas, gdy czas podawany przez odbiornik GNSS jest uzyskiwany przy użyciu komunikatów o uwierzytelnionej pozycji określonych w dodatku 12. Czasem odniesienia dla automatycznego ustawienia czasu wewnętrznego zegara VU jest czas podany w komunikacie o uwierzytelnionej pozycji.


TRA_010 Załącznik IC, pkt 3.23 – Korekta czasu, wymóg 212, należy rozumieć w następujący sposób:

W trybie kalibracyjnym funkcja korekty czasu umożliwia również wymuszoną korektę bieżącego czasu.

Warsztaty mogą korygować czas:

- albo zapisując wartość czasu w VU, korzystając z usługi WriteDataByIdentifier zgodnie z sekcją 6.2 w dodatku 8,
- albo poprzez zwrócenie się o dostosowanie zegara VU do czasu podawanego przez odbiornik GNSS. Można tego dokonać tylko wówczas, gdy czas podawany przez odbiornik GNSS jest uzyskiwany przy użyciu komunikatów o standardowej pozycji. W tym ostatnim przypadku wykorzystuje się usługę RoutineControl zgodnie z sekcją 8 w dodatku 8.

TRA_011 Dodatek 4, pkt 2 – Specyfikacja bloków danych, akapit pierwszy tiret siódme, należy rozumieć w następujący sposób:

W przypadku wydruku po długości i szerokości geograficznej zarejestrowanej pozycji lub po znaczniku czasu, gdy pozycja została określona, piktogram  wskazuje, że pozycję tę uznano za uwierzytelnioną.

TRA_012 Dodatek 8, pkt 8.1 – Usługa RoutineControl (korekta czasu) – Opis komunikatu, wymóg CPR_065a, należy rozumieć w następujący sposób:

Usługa RoutineControl (TimeAdjustment) umożliwia uruchomienie operacji dostosowania zegara VU do czasu podawanego przez odbiornik GNSS.

Na potrzeby realizacji usługi RoutineControl (TimeAdjustment) VU musi być w trybie KALIBRACYJNYM.

Warunek wstępny: zapewnia się zdolność VU do odbierania komunikatów o standardowej pozycji z odbiornika GNSS.

Dopóki trwa korekta czasu, VU odpowiada na żądanie RoutineControl, podfunkcja requestRoutineResults, z routineInfo = 0x78.

Uwaga: korekta czasu może być dość czasochłonna. Tester diagnostyczny żąda statusu korekty czasu za pomocą podfunkcji requestRoutineResults.

TRA_013 Dodatek 12, pkt 3 – Komunikaty podawane przez odbiornik GNSS, wymóg GNS_4a:

Dane zawarte w komunikatach AMC podanych przez odbiornik GNSS, jeżeli występują, nie mogą być wykorzystywane przez przyrząd rejestrujący, z wyjątkiem następujących wartości statusu:

J = jamming [celowe zakłócanie] lub O = other GNSS attack [inny atak na GNSS] (poprzez wdrożone kontrole spójności zgodnie z GNS_3a),

V = void [puste] (uwierzytelniona pozycja nie jest dostępna z innego powodu).

TRA_014 Dodatek 12, pkt 3 – Komunikaty podawane przez odbiornik GNSS, wymóg GNS_5:

Dane zawarte w komunikatach ASA podanych przez odbiornik GNSS, jeżeli występują, nie mogą być wykorzystywane przez przyrząd rejestrujący.

TRA_015 Dodatek 12, pkt 5.2 – Przyrząd rejestrujący bez urządzenia zewnętrznego GNSS – Transfer informacji z odbiornika GNSS do VU, wymogi GNS_34 i 36:

Procesor VU nie może wykorzystywać informacji pochodzących z komunikatu AMC, z wyjątkiem następujących wartości statusu:

J = jamming [celowe zakłócanie] lub O = other GNSS attack [inny atak na GNSS] (poprzez wdrożone kontrole spójności zgodnie z GNS_3a),

V = void [puste] (uwierzytelniona pozycja nie jest dostępna z innego powodu).

Procesor VU nie może wykorzystywać informacji pochodzących z komunikatu AMC.

TRA_016 Dodatek 12, pkt 6 – Przetwarzanie i rejestracja danych o pozycji przez VU, wymóg GNS_39, należy rozumieć w następujący sposób:

Dane o pozycji są przechowywane w VU wraz z flagą wskazującą, czy pozycja została uznana za uwierzytelnioną. Jeżeli konieczne jest zarejestrowanie danych dotyczących pozycji w VU, zastosowanie ma następująca zasada:

a) *Jeżeli standardowa pozycja jest prawidłowa, standardową pozycję i jej dokładność rejestruje się w VU, a flaga ustawiana jest na »uwierzytelniona«.*

TRA_017 Dodatek 12, pkt 6 – Przetwarzanie i rejestracja danych o pozycji przez VU, wymóg GNS_40, należy rozumieć w następujący sposób:

Jeżeli wartość statusu w otrzymanym komunikacie AMC jest ustawiona na 'J' lub 'O' zgodnie z wymogiem GNS_4a, VU generuje i rejestruje zdarzenie anomalii GNSS, jak określono w wymogu 88a w załączniku IC i dodatku 1 (EventFaultType). Przyrząd rejestrujący może przeprowadzić dodatkowe kontrole przed zapisaniem zdarzenia anomalii GNSS po otrzymaniu ustawienia 'J' lub 'O'.

TRA_018 Dodatek 12, pkt 8 – Konflikt ruchu pojazdu, wymóg GNS_42, Warunek uruchamiający 2, tiret pierwsze i drugie po wzorze należy rozumieć w następujący sposób:

- *GnsDistance to odległość między bieżącą pozycją pojazdu a poprzednią pozycją, uzyskanymi na podstawie komunikatów o prawidłowej standardowej pozycji, bez uwzględniania wysokości;*
- *OdometerDifference to różnicą między bieżącą wartością licznika kilometrów a wartością licznika kilometrów odpowiadającą poprzedniemu komunikatowi o prawidłowej standardowej pozycji.*

TRA_019 Dodatek 14, pkt 5.4.5 – Wymogi protokołu DSRC – Elementy danych dotyczących zdalnego monitorowania tachografu (RtmData), wykonywane czynności i definicje, wymóg DSC_41, tabela 14.3, druga komórka w wierszu RTM20, należy rozumieć w następujący sposób:

VU generuje wartość w postaci liczby całkowitej (timeReal z dodatku 1) w odniesieniu do elementu danych RTM20.

VU ustala wartość RTM20 na czas, kiedy ostatnia standardowa pozycja pojazdu była dostępna z odbiornika GNSS.

Jeżeli żadna standardowa pozycja pojazdu nie była kiedykolwiek dostępna z odbiornika GNSS, VU ustawia wartość RTM20 na 0.

TRA_020 Producent przejściowego przyrządu rejestrującego, który uzyskał homologację typu, przekazuje Komisji informacje o wersjach jego oprogramowania. Komisja publikuje informacje o tych wersjach oprogramowania na publicznie dostępnej stronie internetowej.

5. PRZEPISY SZCZEGÓŁOWE DOTYCZĄCE HOMOLOGACJI TYPU I STOSOWANIA TACHOGRAFÓW PRZEJŚCIOWYCH

TRA_021 Przejściowe przyrządy rejestrujące muszą uzyskać homologację typu zgodnie z wymogami załącznika IC i dodatków 1–16 do tego załącznika, uzupełnionymi przepisami niniejszego dodatku.

TRA_022 Wnioski o wydanie świadectw homologacji typu dla przejściowych przyrządów rejestrujących i przejściowych tachografów można składać wyłącznie do dnia 31 grudnia 2023 r. lub do daty złożenia deklaracji usługi OSNMA, w zależności od tego, która z tych dat jest późniejsza.

TRA_023 Przejściowe przyrządy rejestrujące mogą być montowane w pojazdach zarejestrowanych po raz pierwszy tylko do dnia 31 maja 2024 r. lub do 5 miesięcy po dacie złożenia deklaracji usługi OSNMA, w zależności od tego, która z tych dat jest późniejsza.”