# 1968. aasta teeliikluse konventsiooni artikli 1 muudatused ja uus artikkel 34*bis*

**Artikli 1 muudatus:**

Lisatakse kaks uut mõistet ab ja ac järgmises sõnastuses.

ARTIKKEL 1

Mõisted

ab) *automaatjuhtimissüsteem* – sõidukisüsteem, mis kasutab nii riistavara kui ka tarkvara sõiduki dünaamilise kontrolli püsivaks tegemiseks;

ac) *dünaamiline kontroll* – sõiduki liigutamiseks vajalike töö- ja taktikafunktsioonide täitmine reaalajas. See hõlmab sõiduki külg- ja pikisuunalise liikumise kontrollimist, tee jälgimist, teeliikluses toimuvale reageerimist ning manöövrite planeerimist ja nendest märku andmist.

**Uue artikli 34*bis* lisamine:**

Lisatakse uus artikkel „Artikkel 34*bis*“ järgmises sõnastuses.

ARTIKKEL 34*bis*

Automaatjuhtimine

Nõue, et igal liikuval sõidukil või autorongil peab olema juht, loetakse täidetuks, kui sõiduk kasutab automaatjuhtimissüsteemi, mis vastab:

1. riigisisestele tehnilistele eeskirjadele ja kohaldatavatele rahvusvahelistele õigusaktidele, mis käsitlevad ratassõidukeid, ratassõidukitele paigaldatavaid ja/või nendel kasutatavaid seadmeid ja osasid, ning
2. sõidukite töötamist käsitlevatele riigisisestele õigusaktidele.

Käesolevat artiklit kohaldatakse konventsiooniosalise territooriumil, kus kehtivad asjakohased riigisisesed tehnilised eeskirjad ja sõidukite töötamist käsitlevad õigusaktid.