



Übereinkommen vom 8. November 1968 über den Strassenverkehr

SR 0.741.10; AS 1993 402

Änderungen am Übereinkommen

Angenommen von der Arbeitsgruppe Strassenverkehrssicherheit am 14. Dezember 2020
Annahmenotifikation von der Schweiz hinterlegt am 15. Dezember 2021
In Kraft getreten für die Schweiz am 14. Juli 2022

Übersetzung

A. Änderungen am Haupttext des Übereinkommens

Art. 1 Begriffsbestimmungen

- a) «System für automatisiertes Fahren» bezeichnet ein Fahrzeugsystem, das mit Hilfe von Hardware und Software dauerhaft die dynamische Steuerung eines Fahrzeugs übernehmen kann.
- ac) «Dynamische Steuerung» bezeichnet das Ausführen aller Betriebsfunktionen und taktischen Funktionen in Echtzeit, die zur Fortbewegung des Fahrzeugs erforderlich sind. Dies beinhaltet die Steuerung der Fahrzeugbewegungen in Quer- und Längsrichtung, die Überwachung der Straße, die Reaktion auf Ereignisse im Straßenverkehr sowie die Planung von Fahrmanövern samt Signalgebung.

Art. 34^{bis} Automatisiertes Fahren

Die Pflicht, dass jedes Fahrzeug und miteinander verbundene Fahrzeuge einen Führer haben müssen, wenn sie in Bewegung sind, gilt während der Verwendung eines Systems für automatisiertes Fahren als erfüllt, sofern das System vereinbar ist mit:

- a) innerstaatlichen technischen Regelungen und sonstigen geltenden internationalen Rechtsinstrumenten für Radfahrzeuge, Ausrüstungsgegenstände und Teile, die in Radfahrzeuge(n) eingebaut und/oder verwendet werden können; und
- b) innerstaatlichen Rechtsvorschriften über den Betrieb.

Die Wirkung dieses Artikels ist auf das Hoheitsgebiet der Vertragspartei begrenzt, in dem die entsprechenden innerstaatlichen technischen Regelungen und Rechtsvorschriften über den Betrieb gelten.