



Ministero delle Infrastrutture e dei Trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI, LA NAVIGAZIONE, GLI AFFARI GENERALI ED IL PERSONALE

Direzione Generale per la Sicurezza Stradale

Divisione 2 - Circolazione stradale ed omologazione dei relativi dispositivi di regolazione e controllo

Il Dirigente

VISTO l'art. 45 del decreto legislativo 30 aprile 1992, n. 285 - Nuovo Codice della Strada e successive modificazioni, che disciplina l'approvazione od omologazione da parte del Ministero delle Infrastrutture e dei Trasporti dei dispositivi atti all'accertamento e al rilevamento automatico delle violazioni alle norme di circolazione, previo accertamento delle caratteristiche geometriche, fotometriche, funzionali, di idoneità e di quanto altro necessario;

VISTO l'art. 192 del D.P.R. 16 dicembre 1992, n. 495 - Regolamento di esecuzione e di attuazione del Nuovo Codice della Strada e successive modificazioni, che disciplina le procedure per l'approvazione e omologazione;

VISTO l'art. 17, comma 133-bis, della legge 15 maggio 1997, n. 127 che ha disposto che con apposito regolamento fossero disciplinate le procedure per la autorizzazione alla installazione ed esercizio di impianti per la rilevazione degli accessi di veicoli ai centri storici e alle zone a traffico limitato delle città ai fini dell'accertamento delle violazioni delle disposizioni in tema di limitazione del traffico veicolare e della irrogazione delle relative sanzioni;

VISTO il decreto del Presidente della Repubblica del 22 giugno 1999, n. 250, recante norme per l'autorizzazione alla installazione e all'esercizio di impianti per la rilevazione degli accessi di veicoli ai centri storici e alle zone a traffico limitato, a norma dell'articolo 7, comma 133-bis, della legge 15 maggio 1997, n. 127

VISTO l'art. 201 del decreto legislativo 30 aprile 1992, n. 285, che disciplina la notificazione delle violazioni, ed in particolare il comma 1-bis, che individua i casi in cui non risulta necessaria la contestazione immediata della violazione;

VISTA la lettera g), del citato art. 201, comma 1-bis, che stabilisce in particolare che la notificazione delle violazioni non è necessaria quando la rilevazione delle infrazioni agli accessi dei veicoli non autorizzati ai centri storici, alle zone a traffico limitato, alle aree pedonali, alle piazzole di carico e scarico di merci, alla circolazione sulle corsie e sulle strade riservate avviene attraverso i dispositivi previsti dal citato articolo 17, comma 133-bis, della legge 15 maggio 1997, n.127;

CONSIDERATO che in data 4 aprile 2016 è entrata in vigore la norma UNI 10772:2016 "*Sistemi di Trasporto Intelligenti - Sistemi per l'elaborazione delle immagini video atti al riconoscimento delle targhe*", applicata a tutti i sistemi di identificazione basati sul riconoscimento automatico delle targhe dei veicoli, ai fini dell'accertamento delle violazioni al codice della strada;

VISTA la richiesta, in data 17 luglio 2018, con la quale la società EngiNe S.r.l., con sede in Via Vittorio Veneto 15- Viterbo, ha chiesto l'omologazione del sistema per la rilevazione degli accessi dei veicoli, denominato "EnVES EVO 1812";

VISTI i rapporti delle prove eseguite sul sistema EnVES EVO 1812 dalla società EngiNe S.r.l ai sensi della norma UNI 10772:2016 presso laboratori accreditati;

VISTO il voto n. 12/19, reso nell'adunanza del 21 maggio 2019, con il quale la Terza Sezione del Consiglio Superiore dei Lavori Pubblici, ha espresso parere favorevole all'omologazione del sistema EnVES EVO 1812;

VISTO il D.D. n. 1584, del 3 aprile 2014, con il quale è stata concessa alla società EngiNe l'estensione dell'approvazione del dispositivo "EnVES EVO MVD" alla versione denominata "EnVES EVO MVD 1309", che si caratterizza anche per l'utilizzo del sensore Laser denominato "CMP3";

VISTO il D.D. n. 1550, del 17 marzo 2017, con il quale è stata concessa alla società EngiNe l'estensione dell'approvazione del dispositivo "EnVES EVO MVD 1505" alla versione denominata "EnVES EVO MVD 1605" che si caratterizza anche per l'utilizzo del sensore radar denominato "UMRR-0A Type 30";

VISTO il D.D. n. 103, del 12 aprile 2019, con il quale è stata concessa alla società EngiNe l'estensione di approvazione del dispositivo "EnVES EVO MVD 1505" a una versione con un nuovo sistema di ripresa denominato "Vista En VES 06";

VISTO il decreto del Presidente del Consiglio dei Ministri dell'11 febbraio 2014 n. 72 che regola l'organizzazione del Ministero delle infrastrutture e dei trasporti, ai sensi dell'articolo 2 del decreto-legge 6 luglio 2012, n. 95, convertito, con modificazioni, dalla legge 7 agosto 2012, n. 135;

VISTO il decreto del Ministro delle infrastrutture e dei trasporti del 4 agosto 2014 n. 346 di rimodulazione, individuazione e definizione del numero e dei compiti degli uffici dirigenziali di livello non generale del Ministero delle infrastrutture e dei Trasporti, con il quale, in particolare, alla Divisione 2 della Direzione Generale per la sicurezza stradale, è attribuita la funzione di omologazione dei dispositivi segnaletici di regolazione della circolazione e di controllo delle infrazioni;

VISTA la direttiva del 15.07.19 n. 174 RD con cui il Capo Dipartimento ha temporaneamente delegato i direttori delle divisioni della Direzione Generale per la sicurezza stradale alla firma dei provvedimenti di rispettiva competenza;

D E C R E T A

Articolo 1 – Omologazione

1. Il sistema per la rilevazione degli accessi di veicoli ai centri storici, alle zone a traffico limitato, alle aree pedonali, alle piazzole di carico e scarico di merci, alla circolazione sulle corsie e sulle strade riservate, denominato **EnVES EVO 1812**, prodotto dalla società EngiNe S.r.l., con sede in Via Vittorio Veneto 15- Viterbo, depositato presso il Ministero in data 17 luglio 2018, è omologato ai sensi e per gli effetti dell'art. 45 del Codice della Strada, nonché delle norme tecniche di riferimento ed in particolare della norma UNI 10772:2016.

2. Il sistema EnVES EVO 1812 è in grado di rilevare il transito di veicoli, acquisire le immagini, riconoscere automaticamente le targhe dei veicoli e gestire le procedure previste per il trattamento dei dati, proprie di un sistema di controllo accessi e finalizzate al sanzionamento automatico, in base alle caratteristiche tecniche, classi prestazionali e limiti funzionali, indicati negli articoli seguenti.
3. Il sistema EnVES EVO 1812 è omologato nelle seguenti configurazioni:
 - a. versione base;
 - b. versione con telecamera di contesto;
 - c. versione con classificatori dei veicoli in funzione della lunghezza, ed in particolare:
 - c.1. con sensore radar denominato UMRR-0A Type 30.
 - c.2. con sensore laser denominato CMP3.
4. Il sistema EnVES EVO 1812 nella versione base si compone di un'unità di rilevamento denominata Vista EnVES08-4KM e di un server centrale.
5. Il sistema EnVES EVO 1812 nella versione con telecamera di contesto, si compone di un'unità di rilevamento Vista EnVES08-4KM, della telecamera di contesto Vista EnVES06 e di un server centrale.
6. Il sistema EnVES EVO 1812 nella versione con classificatore, si compone di un'unità di rilevamento Vista EnVES08-4KM, del sensore radar UMRR-0A Type 30 o, in alternativa, del sensore laser CMP3, e di un server centrale.
7. Una o più unità di rilevamento, attraverso una rete dati distribuita, comunicano con l'unità centrale di elaborazione, il cui modulo di gestione svolge le ulteriori funzioni necessarie ai fini del sanzionamento automatico. La rete dati distribuita non è oggetto della presente omologazione.

Articolo 2 - Caratteristiche tecniche e funzionali

1. L'unità locale Vista EnVES08-4KM del sistema EnVES EVO 1812 è costituita dai seguenti moduli:
 - a. illuminatore IR a LED;
 - b. telecamera OCR bianco/nero;
 - c. unità di elaborazione;
2. All'unità locale Vista EnVES08-4KM, nella versione del sistema EnVES EVO 1812 con telecamera di contesto è abbinata una telecamera a colori denominata Vista EnVES06 per la ripresa di contesto.
3. All'unità locale Vista EnVES08-4KM, nella versione del sistema EnVES EVO 1812 con classificatore, è abbinato un sensore radar UMRR-0A Type 30 o, in alternativa, un sensore laser CMP3 per il rilevamento della lunghezza dei veicoli.
4. L'unità locale svolge le seguenti funzioni:
 - a. rilevazione dei transiti dei veicoli, in modalità continua free-run;
 - b. acquisizione delle immagini di targa;

- c. acquisizione delle immagini a colori, di contesto (nella versione con telecamera a colori);
 - d. riconoscimento automatico delle targhe;
 - e. gestione dei dati e delle liste dei veicoli autorizzati;
 - f. comunicazione con il posto centrale;
 - g. classificazione dei veicoli in transito in funzione della lunghezza (nelle versioni con classificatore).
5. Il posto centrale svolge le seguenti funzioni:
- a. comunicazione con le unità locali;
 - b. gestione e controllo delle unità locali;
 - c. gestione delle liste di autorizzazione (liste bianche) e non autorizzazione (liste nere).

Articolo 3 - Classi prestazionali e limiti funzionali

1. Il sistema EnVES EVO 1812, in base ai risultati delle prove base ed estese effettuate in laboratorio ai sensi della norma UNI 10772:2016, è in grado di riconoscere, alle velocità di movimentazione delle targhe pari a 70 km/h, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato, nelle condizioni ambientali diurne e notturne, le targhe delle diverse tipologie di veicoli (posteriori autoveicoli - formati A e B, anteriori autoveicoli motoveicoli e ciclomotori), previste dagli articoli 250 e 258 del D.P.R. n. 495/92, con le seguenti classi di accuratezza:
 - a. targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - b. targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - c. targhe di motoveicoli e ciclomotori, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato : classe A;
 - d. targhe anteriori, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - e. targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato; classe A.
2. Il sistema EnVES EVO 1812 ha effettuato prove estese per velocità superiori a quella base, ai sensi della norma UNI 10772, ed è risultato in grado di riconoscere alla velocità di 205 km/h le targhe posteriori ed anteriori degli autoveicoli in classe A.
3. Il sistema è stato sottoposto a prove funzionali su strada, eseguite da laboratorio accreditato, atte a validare la modalità di funzionamento *free-run*.
4. Il sistema EnVES EVO 1812 è in grado di svolgere le funzioni con i seguenti limiti geometrici:
 - a. distanza effettiva tra sistema di ripresa e targa: 24 m;
 - b. altezza massima da terra dell'unità di ripresa: 7 m;
 - c. angolo massimo di disassamento dell'unità di ripresa rispetto al piano targa, misurato sulla mezzzeria della corsia più esterna da controllare: 40°;
 - d. larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 7 m;
 - e. profondità del campo di riconoscimento: 12 m.
5. Per gli aspetti di dettaglio sulle prestazioni e sui limiti di funzionamento del sistema EnVES EVO 1812 è necessario riferirsi al Manuale di installazione apparati EnVES EVO1812, emesso in data 31 maggio 2018, che costituisce parte integrante del presente decreto.

Articolo 4 - Installazione ed esercizio

1. Le condizioni d'installazione degli specifici sistemi sistema EnVES EVO 1812 devono corrispondere a quanto indicato nell'articolo 3, comma 4, sulla base delle configurazioni di prova, e a quanto riportato nel Manuale di installazione apparati EnVES EVO1812, al fine di evitare modifiche che possano compromettere o alterare la funzionalità del sistema nella configurazione omologata.
2. Nel caso di eventuali condizioni di installazioni differenti da quelle individuate Manuale di installazione apparati EnVES EVO1812, dovranno essere adottati e certificati tutti gli accorgimenti atti a garantire la piena funzionalità del dispositivo nel rispetto della presente omologazione.

Articolo 5 - Produzione e commercializzazione

1. I sistemi EnVES EVO1812 che saranno prodotti e commercializzati in base alla presente omologazione dovranno essere conformi alla documentazione tecnica e al prototipo depositato presso questo Ministero, in data 17 luglio 2018.
2. I sistemi EnVES EVO1812 che saranno prodotti dovranno riportare indelebilmente, su ogni esemplare, gli estremi del presente decreto, nonché il nome del fabbricante.
3. Non è consentito apportare alcuna modifica al sistema EnVES EVO1812 né all'unità di rilevamento né al server centrale, in assenza di eventuali specifiche modifiche del presente decreto.
4. I sistemi EnVES EVO1812 che saranno prodotti dovranno essere commercializzati unitamente al Manuale di installazione apparati EnVES EVO1812, al Manuale operatore Server EnVES, emessi in data 31 maggio 2018, che costituiscono parte integrante del presente decreto.

IL DIRIGENTE
Dott. Ing. Silverio Antoniazzi