

ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

เรื่อง กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ระบบขนส่งอัจฉริยะ -
ระบบหลักเลี่ยงการชนโดยการเปลี่ยนทิศทางออกด้านข้าง - ข้อกำหนดและวิธีดำเนินการทดสอบ
พ.ศ. ๒๕๖๙

โดยที่เป็นการสมควรกำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ระบบขนส่งอัจฉริยะ -
ระบบหลักเลี่ยงการชนโดยการเปลี่ยนทิศทางออกด้านข้าง - ข้อกำหนดและวิธีดำเนินการทดสอบ

อาศัยอำนาจตามความในมาตรา ๑๕ แห่งพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
พ.ศ. ๒๕๑๑ ซึ่งแก้ไขเพิ่มเติมโดยพระราชบัญญัติมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม (ฉบับที่ ๗)
พ.ศ. ๒๕๕๘ รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม จึงออกประกาศตามข้อเสนอของคณะกรรมการ
มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมไว้ ดังนี้

ข้อ ๑ ประกาศนี้เรียกว่า “ประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม เรื่อง กำหนดมาตรฐาน
ผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ระบบขนส่งอัจฉริยะ - ระบบหลักเลี่ยงการชนโดยการเปลี่ยนทิศทางออก
ด้านข้าง - ข้อกำหนดและวิธีดำเนินการทดสอบ พ.ศ. ๒๕๖๙”

ข้อ ๒ ประกาศนี้ให้มีผลนับแต่วันถัดจากวันประกาศในราชกิจจานุเบกษาเป็นต้นไป

ข้อ ๓ ให้กำหนดมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม ระบบขนส่งอัจฉริยะ - ระบบหลักเลี่ยง
การชนโดยการเปลี่ยนทิศทางออกด้านข้าง - ข้อกำหนดและวิธีดำเนินการทดสอบ มาตรฐานเลขที่
มอก. 4656 - 2568 ไว้ ดังมีรายละเอียดท้ายประกาศนี้

ประกาศ ณ วันที่ ๓๐ มิถุนายน พ.ศ. ๒๕๖๙

วราวุธ ศิลปอาชา

รัฐมนตรีว่าการกระทรวงอุตสาหกรรม

ข้อมูลมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม

แนบท้ายประกาศกระทรวงอุตสาหกรรม

ชื่อมาตรฐาน	: ระบบขนส่งอัจฉริยะ - ระบบหลีกเลี่ยงการชนโดยการเปลี่ยนทิศทางออกด้านข้าง - ข้อกำหนดและวิธีดำเนินการทดสอบ INTELLIGENT TRANSPORT SYSTEMS - COLLISION EVASIVE LATERAL MANOEUVRE SYSTEMS (CELM) – REQUIREMENTS AND TEST PROCEDURES
มาตรฐานเลขที่	: มอก. 4656-2568
ผู้จัดทำ	: สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
กรรมการวิชาการ	: คณะอนุกรรมการวิชาการรายสาขา คณะที่ 46/6 ระบบช่วยเหลือผู้ขับขี่ และระบบอัตโนมัติ
ขอบข่าย	: มาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรมนี้ - ระบุกลยุทธ์ควบคุมพื้นฐาน ข้อกำหนดการทำงานขั้นต่ำ องค์ประกอบ พื้นฐานของอินเทอร์เฟซผู้ขับขี่ และวิธีดำเนินการทดสอบเพื่อตรวจสอบ ระบบตามข้อกำหนด ระบบควบคุมรถหลีกเลี่ยงการชนโดยการเปลี่ยนทิศ ทางออกด้านข้าง (Collision evasive lateral manoeuvre systems (CELM)) - ระบบ CELM คือระบบความปลอดภัยที่สนับสนุนผู้ขับขี่ในการหลีกเลี่ยง การชนกับวัตถุที่อยู่ในเส้นทางการเคลื่อนที่ของรถไปด้านหน้า เมื่อ มีการคาดการณ์การชน ระบบ CELM จะควบคุมรถออกด้านข้างโดย การสร้างโมเมนต์การหมุนรอบแกนแนวดิ่ง (Yaw moment) - การเปลี่ยนทิศทางออกด้านข้างจะเกิดขึ้นโดยอัตโนมัติโดยระบบ CELM หรือสามารถเริ่มโดยผู้ขับขี่และมีระบบ CELM สนับสนุน - วิธีตรวจจับวัตถุ และเทคโนโลยีรับรู้สภาพแวดล้อมอื่น ๆ ไม่อยู่ในมาตรฐานนี้ - ใช้กับรถยนต์ขนาดเล็กและรถบรรทุกขนาดใหญ่ โดยรถที่ติดตั้งส่วนพ่วง ไม่อยู่ในขอบข่ายของมาตรฐานนี้
เนื้อหาประกอบด้วย	: บทนำ ขอบข่าย เอกสารอ้างอิง คำศัพท์และบทนิยาม สัญลักษณ์และคำย่อ ภาพรวมระบบ ข้อกำหนดการทำงานทั่วไป ภาพการณ์ทำงานและข้อกำหนด สำหรับระบบประเภทที่ 1 ภาพการณ์ทำงานและข้อกำหนดสำหรับ ระบบประเภท ที่ 2 วิธีการทดสอบเพื่อประเมินสมรรถนะ ภาคผนวก และบรรณานุกรม
จำนวนหน้า	: ๔๐ หน้า

ISBN (e-book) : ๙๗๘-๖๑๖-๖๓๓-๑๘๗-๕

ICS : ๓๕.๒๔๐.๖๐; ๐๓.๒๒๐.๒๐

สถานที่จัดเก็บ : ห้องสมุดสำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๔๐๐ โทรศัพท์ ๐๒ ๔๓๐ ๖๘๓๔
ต่อ ๒๔๔๐-๒๔๔๑

สถานที่จำหน่าย : สำนักงานมาตรฐานผลิตภัณฑ์อุตสาหกรรม
ถนนพระรามที่ ๖ กรุงเทพมหานคร ๑๐๔๐๐
<https://www.tisi.go.th>