



Ministero
delle Infrastrutture e dei Trasporti
**DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI, LA NAVIGAZIONE, GLI AFFARI GENERALI ED IL
PERSONALE**
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE

Prot. n° 6072

VISTO l'art. 45 del decreto legislativo 30 aprile 1992, n. 285 - Nuovo Codice della Strada, e successive modificazioni, che prevede, tra l'altro, l'approvazione o l'omologazione da parte del Ministero delle infrastrutture e dei trasporti dei dispositivi atti all'accertamento ed al rilevamento automatico delle violazioni alle norme di circolazione;

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 la procedura per conseguire l'approvazione o l'omologazione anche dei dispositivi per l'accertamento e il rilevamento automatico delle violazioni;

VISTO l'art. 142 del decreto legislativo n. 285/1992, e successive modificazioni, che disciplina i limiti di velocità;

VISTO l'art. 345 del D.P.R. n. 495/1992, e successive modificazioni, che fissa i requisiti generali delle apparecchiature e mezzi di accertamento della osservanza dei limiti di velocità;

VISTO il D.M. 29 ottobre 1997 recante "Approvazione di prototipi di apparecchiature per l'accertamento dell'osservanza dei limiti di velocità e loro modalità di impiego";

VISTO l'art. 201 del decreto legislativo n. 285/1992, che disciplina la notificazione delle violazioni, come modificato dal decreto legge 27 giugno 2003, n. 151, convertito con modificazioni in legge 1° agosto 2003, n. 214, e dall'art. 36 della legge 29 luglio 2010, n. 120;

VISTI in particolare il comma 1-bis del richiamato art. 201 che elenca sotto le lettere da a) a g-bis) i casi in cui non è necessaria la contestazione immediata della violazione; ed il comma 1-ter che prevede che per i casi sotto le lettere b), f) e g) non è necessaria la presenza degli organi di polizia stradale qualora l'accertamento avvenga mediante rilievo con appositi dispositivi o apparecchiature debitamente omologate o approvate, e tra questi le violazioni all'art. 142 del decreto legislativo n. 285/1992, e successive modificazioni;

VISTO l'art. 4 del decreto legge 20 giugno 2002, n. 121, convertito con modificazioni, in legge 1° agosto 2002, n. 168, che individua le tipologie di strade lungo le quali è possibile effettuare accertamenti in modo automatico, tra l'altro, delle violazioni alle norme di comportamento di cui all'art. 142 del decreto legislativo n. 285/1992, e successive modificazioni;

VISTO il decreto dirigenziale n.1279 del 12 marzo 2009, con il quale è stata concessa alla soc. EngiNe S.r.l., con sede in via Saragat, 8-Viterbo, l'approvazione del sistema denominato "CELERITAS", per il controllo della velocità media fra due sezioni di rilevamento, finalizzato all'accertamento delle infrazioni ai limiti massimi di velocità;

VISTO il decreto n.3504, in data 24 giugno 2011, con il quale è stata concessa alla soc. Engine S.r.l. l'estensione di approvazione del sistema "CELERITAS" a due nuove versioni, denominate "CELERITAS EVO" e "CELERITAS EVO-UL", che si caratterizzano per la presenza di un nuovo sistema di acquisizione video denominato "Vista EnVES04" e di un differente elaboratore, specifico per ciascuna delle due versioni;

VISTO il decreto n.1883, in data 29 marzo 2013, con il quale è stata concessa alla soc. Engine S.r.l., ora con sede in Via Vittorio Veneto 15 – Viterbo, l'approvazione del dispositivo per la rilevazione delle infrazioni ai limiti massimi di velocità in modalità puntuale ed alle infrazioni semaforiche denominato "EnVES EVO MVD";

VISTO il decreto dirigenziale n.4121, in data 9 luglio 2013, con il quale la soc. EngiNe S.r.l., ha ottenuto l'estensione dell'approvazione del sistema "EnVES EVO MVD" ad una versione che si caratterizza per la sostituzione del sistema di ripresa denominato "Vista EnVES04" con il sistema "Vista En VES04R", che mantiene la stessa telecamera del precedente sistema abbinata ad un nuovo illuminatore con led di nuova generazione e ad una nuova custodia con vetro di protezione antisfondamento ;

VISTO il decreto n.4773, in data 31 luglio 2013, con il quale è stata concessa alla soc. EngiNe S.r.l. l'estensione dell'approvazione sistema CELERITAS EVO e CELERITAS EVO-UL ad una versione denominata CELERITAS EVO 1307, che si caratterizza per la sostituzione del sistema di ripresa denominato "Vista EnVES04" con il sistema "Vista En VES04R";

VISTO il decreto dirigenziale n.1463, in data 26 marzo 2014, con il quale la soc. EngiNe S.r.l., ha ottenuto l'estensione dell'approvazione del sistema CELERITAS EVO 1307 ad una versione denominata CELERITAS EVO 1308 che si caratterizza per l'utilizzo di un nuovo sistema di elaborazione denominato "EnVES12" ;

VISTO il decreto dirigenziale n.1584, in data 3 aprile 2014, con il quale la soc. EngiNe S.r.l ha ottenuto l'estensione di approvazione del dispositivo "EnVES EVO MVD", atto al rilevamento delle infrazioni semaforiche ed ai limiti massimi di velocità, ad una nuova versione denominata "EnVES EVO MVD 1309", che si caratterizza per l'utilizzo di un nuovo sistema di elaborazione denominato "EnVES12", in sostituzione del precedente denominato "EnVES 11-UL, e per l'utilizzo del sensore Laser, denominato "CMP3", come classificatore di veicoli, limitatamente alla funzione di rilevamento dell'eccesso di velocità;

VISTO il decreto dirigenziale n.2850, in data 17 giugno 2014 con il quale la soc. EngiNe S.r.l. ha ottenuto l'estensione di approvazione del sistema CELERITAS EVO 1308 ad una nuova versione denominata CELERITAS EVO 1308L che si caratterizza per l'utilizzo anche del sensore Laser, denominato "CMP3", come classificatore di veicoli;

VISTO il decreto dirigenziale n.1123,in data 17 marzo 2015, con il quale la soc. EngiNe S.r.l ha ottenuto l' estensione di approvazione del sistema CELERITAS EVO 1308L ad una versione denominata CELERITAS EVO 1411, che si caratterizza per la possibilità di rilevare oltre alla velocità media anche quella puntuale, e per la possibilità di adottare un ulteriore sistema di elaborazione modello DELL PowerEDGE R220 da utilizzare in specifici contesti operativi;

VISTO il decreto dirigenziale n.4271,in data 28 luglio 2016, con il quale è stato approvato il sistema per il controllo della velocità media e puntuale denominato "CELERITAS EVO 1506"che utilizza il sistema di ripresa "Vista EnVES06";

VISTA la nota in data 13 ottobre 2016 con la quale la soc. EngiNe S.r.l. ha chiesto l'estensione di approvazione del CELERITAS EVO 1411 ad una versione denominata "CELERITAS EVO 1411b", che si differenzia per l'utilizzo di un sistema di ripresa "Vista EnVES06",già approvato nel sistema CELERITAS EVO 1506, in luogo del precedente "Vista EnVES04R" non più disponibile sul mercato;

VISTA la documentazione tecnica allegata alla domanda;

CONSIDERATO che le modifiche apportate,così come dichiarato dalla soc. EngiNe S.r.l. e provato dalla documentazione trasmessa, non compromettono o modificano il corretto funzionamento dell'apparato, essendo anzi migliorative;

CONSIDERATO che la Corte Costituzionale, con sentenza n.113, depositata il 18 giugno 2015, ha ritenuto che tutte le apparecchiature impiegate per l'accertamento delle violazioni dei limiti massimi di velocità siano sottoposte a verifiche periodiche di funzionalità e di taratura;

D E C R E T A

- Art.1. E' estesa l'approvazione del sistema per il controllo della velocità media fra due sezioni di rilevamento, finalizzato all' accertamento delle infrazioni ai limiti massimi di velocità denominato"CELERITAS EVO 1411",prodotto dalla soc. EngiNe S.r.l.,con sede in via Vittorio Veneto 15-Viterbo, alla versione denominata"CELERITAS EVO 1411b", che si caratterizza per l'utilizzo del sistema di ripresa denominato "Vista EnVES06".
- Art.2. L'impiego dei sistemi di rilevamento è subordinato al rispetto delle seguenti prescrizioni:
- la scelta della ubicazione delle unità di rilevamento deve essere eseguita dai competenti organi di polizia stradale, d'intesa con l'ente proprietario o gestore della strada,tenendo conto della intensità di traffico sul tronco stradale in esame; del rendimento del sistema,valutato sulla base della percentuale di veicoli statisticamente ipotizzabile,che, utilizzando gli svincoli e le aree di servizio o di parcheggio eventualmente presenti tra le due basi,si sottraggono al corretto accertamento della velocità media; della possibilità di poter disporre, sul tronco stradale, anche di più basi di rilevamento da utilizzare alternativamente per gli accertamenti della velocità media;
 - per evitare contenziosi è necessario che l'accertamento riguardi la violazione di un limite massimo di velocità valido sull'intero tratto sorvegliato e non sia riferibile a

limitazioni di velocità occasionali connesse a condizioni diverse (pioggia,nebbia,cantieri,ecc.) che potrebbero interessare solo una parte dell'intera estesa ;

- la gestione operativa del sistema deve essere riservata esclusivamente agli organi di polizia stradale;
- gli accertamenti delle violazioni in modalità istantanea e in modalità media non possono essere effettuati congiuntamente,nella medesima tratta, per evitare l'applicazione di più sanzioni per la stessa infrazione.

Art.3. Il sistema CELERITAS EVO 1411b può essere utilizzato in modo automatico, senza la presenza degli organi di polizia stradale,ma solo sui tipi di strada ove tale modalità di accertamento è consentita .

Art.4. Gli organi di polizia stradale che utilizzano il dispositivo misuratore di velocità CELERITAS EVO 1411b, sono tenuti a verifiche periodiche di funzionalità e di taratura con cadenza almeno annuale.

Art 5. L'approvazione del dispositivo CELERITAS EVO 1411b ha validità ventennale a decorrere dal 12 marzo 2009, data di emissione del decreto dirigenziale 1279.

Art.6. Le apparecchiature devono essere commercializzate unitamente al manuale per l'installazione apparati CELERITAS EVO 1411b della Società EngiNe S.r.l. nella versione depositata presso questo Ufficio.

Art.7. I sistemi prodotti e distribuiti dovranno essere conformi alla documentazione tecnica e ai prototipi depositati presso questo Ministero e dovranno riportare indelebilmente gli estremi del decreto n.1279 del 12 marzo 2009, del decreto n.1883 del 29 marzo 2013, del decreto n.4773 del 31 luglio 2013,del decreto n.1463 del 26 marzo 2014, del decreto n.2850 del 17 giugno 2014 ,del decreto n. 1123 del 17 marzo 2015, e del presente decreto.

27.10.2016

II DIRETTORE GENERALE
(Ing. Sergio Dondolini)