

D.G. 224/2017

Ciudad de México, a 12 de julio de 2017

JPR - B000 172580

LIC. MARIO EMILIO GUTIÉRREZ CABALLERO  
DIRECTOR GENERAL DE LA COMISIÓN FEDERAL  
DE MEJORA REGULATORIA  
PRESENTE

Distinguido Lic. Gutiérrez:

En referencia al documento con número de expediente 03/0035/160517 presentado a la COFEMER por parte de la Secretaría de Economía, denominado "PROY-NOM-198-SCFI-2016 Instrumentos de medición - Sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular - Requisitos técnicos y especificaciones", la Cámara Nacional del Autotransporte de Carga tiene los siguientes comentarios al Proyecto de Norma.

Sin más por el momento reciba un cordial saludo.

**ATENTAMENTE**



MTRO. JOSÉ REFUGIO MUÑOZ LÓPEZ  
VICEPRESIDENTE EJECUTIVO



AGMS  


C.c.p. Ing. Rogelio F. Montemayor Morineau – Presidente Nacional de CANACAR

**Análisis de CANACAR al Proyecto de Norma Oficial Mexicana PROY-NOM-198-SCFI-2016  
Instrumentos de medición - Sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular - Requisitos  
técnicos y especificaciones**

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p><b>1. Objetivo y campo de aplicación</b></p> <p><b>1.1 Objetivo</b></p> <p>Este Proyecto de Norma Oficial Mexicana establece los requisitos técnicos, componentes, características y especificaciones, así como los criterios de calibración que deben cumplir los sistemas de pesaje electrónico y medición de dimensiones de los vehículos y configuraciones vehiculares; los elementos y equipos que lo integran, así como las características del sitio de instalación ("Sistema de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular").</p>	<p><b>1. Objetivo y campo de aplicación</b></p> <p>Este Proyecto de Norma Oficial Mexicana establece los requisitos técnicos, componentes, características y especificaciones, así como los métodos de verificación aplicables a los instrumentos para pesaje de funcionamiento automático, con la finalidad de evaluar las características técnicas y metrológicas en una forma uniforme y trazable que deberá cumplir el sistema de pesaje electrónico y medición de dimensiones de los vehículos y configuraciones vehiculares de autotransporte federal y transporte privado, así como las características del sitio de instalación ("Sistema de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular"), a efecto de verificar el cumplimiento de los límites máximos en materia de peso y dimensiones establecidos en la NOM-012-SCT-2-2014 vigente o la que la sustituya.</p>	<p>Se debe recordar que el Objeto y campo de aplicación de la norma es establecer requisitos, características y especificaciones de quienes serán objeto de su cumplimiento, y de que las mediciones obtenidas sean trazables a patrones nacionales e internacionales.</p>
<p><b>1.2 Campo de aplicación</b></p> <p>El presente Proyecto de Norma Oficial Mexicana aplica a cualquier interesado que instale, opere o administre los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>	<p><b>ELIMINAR</b></p>	<p>El campo de aplicación es todo vehículo de autotransporte federal y transporte privado, que deban cumplir con el peso y dimensión para poder circular por carreteras y puentes de jurisdicción federal, y no como establece el Proyecto a cualquier interesado que instale, opere o administre los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <p>Para estos casos, los interesados deberán cumplir con los requisitos que establezca la Autoridad en la CONVOCATORIA correspondiente.</p>
<p><b>2. Referencias Normativas</b></p> <p>Los siguientes documentos referidos o los que los sustituyan, son</p>	<p><b>2. Referencias Normativas</b></p> <p>Para la correcta aplicación de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana,</p>	<p>Toda norma debe establecer qué tipo de documento se usó como referencia, por lo que debe mencionarse que se consultaron</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
indispensables para la aplicación de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana:	deben aplicarse las Normas Oficiales Mexicanas, Normas Mexicanas y Lineamientos Técnicos vigentes o las que las sustituyan:	Normas Oficiales Mexicanas, Normas Mexicanas y Lineamientos Técnicos para su aplicación.
2.1 NOM-008-SCFI-2002, Sistema General de Unidades de Medida, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 27 de noviembre de 2002.		
2.2 NOM-001-SCT-2-2016, Placas metálicas, calcomanías de identificación y tarjetas de circulación empleadas en automóviles, tractocamiones, autobuses, camiones, motocicletas, remolques, semirremolques, convertidores y grúas, matriculados en la República Mexicana, licencia federal de conductor, calcomanía de verificación físico-mecánica, listado de series asignadas por tipo de vehículo, servicio y entidad federativa o dependencia de gobierno, especificaciones y método de prueba.		
2.2 NOM-012-SCT-2-2014, Sobre el peso y dimensiones máximas con los que pueden circular los vehículos de autotransporte que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 14 de noviembre de 2014.		
2.3 NOM-040-SCT-2-2012, Para el transporte de objetos indivisibles de gran peso y/o volumen, peso y dimensiones de las combinaciones vehiculares y de las grúas industriales y su tránsito por caminos y puentes de jurisdicción federal.		
2.3 NOM-001-SEDE-2012, Instalaciones Eléctricas (utilización), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 29 de noviembre de 2012.	2.4 NOM-001-SEDE-2012, Instalaciones Eléctricas (utilización), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 29 de noviembre de 2012.	Cambio de numeración para mantener concordancia con el anterior numeral.
2.4 NMX-I-271/01-NYCE-2008, Electrónica – Seguridad de los Productos Láser – Parte 01 Clasificación de los Equipos y Requisitos), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 19 de junio de 2008.	2.5 NMX-I-271/01-NYCE-2008, Electrónica – Seguridad de los Productos Láser – Parte 01 Clasificación de los Equipos y Requisitos), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 19 de junio de 2008.	

DICE	DEBE DECIR	Justificación
2.5 NMX-J-529-ANCE-2012, Grados de protección proporcionados por los envoltentes (Código IP), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 22 de marzo de 2012.	2.6 NMX-J-529-ANCE-2012, Grados de protección proporcionados por los envoltentes (Código IP), publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 22 de marzo de 2012.	
2.6 NMX-W-039-SCFI-2013, Aluminio y sus aleaciones – Aluminio de primera fusión puro y aleado para procesamiento mecánico –Límites de composición química, publicada en el Diario Oficial de la Federación el 25 de julio de 2013.	2.7 NMX-W-039-SCFI-2013, Aluminio y sus aleaciones – Aluminio de primera fusión puro y aleado para procesamiento mecánico –Límites de composición química, publicada en el Diario Oficial de la Federación el 25 de julio de 2013.	
2.7 NMX-W-081-SCFI-2004, Aluminio y sus aleaciones – Productos extruidos y/o trefilados – Propiedades mecánicas de tensión – Límites de valores, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 18 de marzo de 2004.	2.8 NMX-W-081-SCFI-2004, Aluminio y sus aleaciones – Productos extruidos y/o trefilados – Propiedades mecánicas de tensión – Límites de valores, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 18 de marzo de 2004.	
2.8 NMX-EC-17025-IMNC-2006, Evaluación de la conformidad - Requisitos generales para la competencia de los laboratorios de ensayo y de calibración, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 6 de junio de 2014.	2.9 NMX-EC-17025-IMNC-2006, Evaluación de la conformidad - Requisitos generales para la competencia de los laboratorios de ensayo y de calibración, publicada en el Diario Oficial de la Federación el día 6 de junio de 2014.	
2.9 Capítulo N·CTR·CAR·1·04·009, Carpetas de Concreto Hidráulico.	2.10 Capítulo N·CTR·CAR·1·04·009, Carpetas de Concreto Hidráulico.	
2.10 Capítulo N·CMT·5·02·002, Láminas y Estructuras para Señalamiento Vertical.	2.11 Capítulo N·CMT·5·02·002, Láminas y Estructuras para Señalamiento Vertical.	
2.11 Capítulo N·EIP·1·01·011, Cámaras de Video para Reconocimiento de Placas.	2.12 Capítulo N·EIP·1·01·011, Cámaras de Video para Reconocimiento de Placas.	
2.12 Capítulo N·EIP·1·01·012, Cámaras de Video para Detección Automática de Incidentes	2.13 Capítulo N·EIP·1·01·012, Cámaras de Video para Detección Automática de Incidentes	
Sin correlativo	<b>Norma Oficial Mexicana NOM-035-SCT-2-2010, Remolques y semirremolques-Especificaciones de seguridad y métodos de prueba.</b>	Si el objetivo del Proyecto es determinar el peso bruto vehicular, peso por eje y/o peso por grupo de ejes, a partir de la medición de las fuerzas dinámicas, se debe conocer lo referente a la capacidad de diseño del eje y capacidad de carga en semirremolques, remolques y convertidores como indica la norma de fabricación.
<b>3. Términos y Definiciones</b>	<b>3. Términos y Definiciones</b>	
3.1 ajuste		

Q

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Conjunto de operaciones realizadas sobre un sistema dinámico de medición de peso y dimensiones que proporcione indicaciones pre-escritas, correspondientes a valores dados de la magnitud a medir.</p>		
<p><b>3.2 calibración</b> Conjunto de operaciones que tiene por finalidad determinar los errores de un instrumento para medir y, de ser necesario, otras características metrológicas.</p>		
<p><b>3.3 clase de exactitud</b> Clase de instrumento de medición (en este medio ambiente) que reúne ciertos requisitos metrológicos que mantienen los errores dentro de los límites especificados.</p>		
<p><b>3.4 Configuración vehicular</b> Vehículo constituido por tractocamión y uno o dos semirremolques o remolques, o por camión y un remolque, acoplados por mecanismos de articulación.</p>	<p><b>3.4 Configuración vehicular</b> Configuración vehicular que puede estar conformada por un camión-remolque acoplados con una quinta baja o con una quinta baja, camión-semirremolque acoplados con un convertidor o con una quinta baja, tractocamión articulado acoplados mediante un mecanismo de articulación y tractocamión doblemente articulado acoplados mediante mecanismos de articulación.</p>	<p>Para entender cuántos tipos de configuración vehicular existen, se necesita consultar la Tabla B-2 de la NOM-012-SCT para ingresarlos en la definición.</p>
<p><b>3.5 dimensionamiento dinámico</b> Proceso de medición del tamaño (largo, ancho y alto), a partir de la longitud desde cada extremo del vehículo, combinación o configuración vehicular, mientras éste continúa su movimiento de avance.</p>		
<p><b>3.6 dimensiones</b> Lo constituye el alto, ancho y largo máximo expresado en metros, de un vehículo en condiciones de operación incluyendo la carga.</p>		
<p><b>3.7 dispositivo</b></p>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Es cualquier medio por el cual se realiza una función específica, independiente de la realización física, que puede ser por un mecanismo o clave que inicie una operación. El dispositivo, indistintamente, puede ser una de las partes más pequeñas o la parte más grande de un instrumento de medición.</p>		
<p><b>3.7</b> <b>eje</b> Elemento constructivo para guiar el movimiento de rotación de las ruedas que soportan la estructura de un vehículo y, por tanto, su peso, proyectado en posición horizontal y orientado transversalmente a la dirección nominal de desplazamiento de un vehículo.</p>		
<p><b>3.8</b> <b>error de medida</b> Diferencia entre un valor medido de una magnitud y un valor de referencia.</p>		
<p><b>3.9</b> <b>error máximo permitido</b> Valor extremo del error de medida, con respecto a un valor de referencia conocido, permitido por las especificaciones o reglamentos para una medición, un instrumento para medir o un sistema de medida dado.</p>		
<p><b>3.10</b> <b>exactitud de medida</b> Grado de concordancia entre el valor medido y un valor aceptado como un valor de referencia o real.</p>		
<p><b>3.11</b> <b>eje de un grupo</b> Un eje de un vehículo que pertenece a un grupo de ejes.</p>		
<p><b>3.12</b> <b>Evaluación de la Conformidad</b> Es la determinación del grado de cumplimiento con las normas oficiales mexicanas o la conformidad con las normas mexicanas, las normas internacionales u otras especificaciones, prescripciones o características. Comprende, entre otros, los procedimientos de muestreo, prueba, calibración, certificación y verificación.</p>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p><b>3.13</b> <b>carga de un eje</b> Porción de peso soportada por un eje, comúnmente correspondiente a la suma de las fuerzas verticales soportadas estáticamente por cada una de las ruedas en un eje de un vehículo.</p>		
<p><b>3.14</b> <b>grupo de ejes</b> Ensamble constructivo que incluye dos o más ejes y sus respectivos ensambles de ruedas, con una suspensión común, que soportan una parte del peso del vehículo.</p>	<p><b>3.14</b> <b>grupo de ejes</b> Ensamble constructivo que incluye dos o más ejes y sus respectivos ensambles de ruedas, con una suspensión <b>neumática, mecánica o combinación de ambas</b>, que soportan una parte del peso del vehículo.</p>	<p>Existe la suspensión la neumática y la suspensión mecánica, donde pueden combinarse para distribuir la concentración del grupo de ejes transmite a través de todas sus llantas a la superficie de rodamiento.</p>
<p><b>3.15</b> <b>nivel de confianza (p)</b> Probabilidad de que en un intervalo contiene el valor verdadero de un parámetro representado por una variable aleatoria.</p>		
<p><b>3.16</b> <b>Pesaje dinámico</b> Proceso de medición del peso bruto vehicular, peso por eje y/o peso por grupo de ejes, a partir de la medición de las fuerzas dinámicas de contacto entre llantas y superficie de la carretera, mientras el vehículo o configuración vehicular continúa su movimiento de avance.</p>	<p><b>3.16</b> <b>Pesaje dinámico</b> Proceso de medición del peso bruto vehicular, peso por eje y/o peso por grupo de ejes, a partir de la medición de las fuerzas dinámicas de contacto entre <b>el arreglo</b> de llantas y superficie de la carretera, mientras el vehículo o configuración vehicular continúa su movimiento de avance.</p>	<p>Se debe tener en cuenta para poder realizar la medición de fuerzas dinámicas de contacto, existen diferentes tipos de neumáticos para tipo de eje (direccional, motriz y carga) y arreglos de estos (sencillo y dual) y atender lo que indica el numeral 6.1.1, 6.5.2.2 de la NOM-012-SCT.</p>
<p><b>3.17</b> <b>Peso bruto vehicular (PBV)</b> Suma del peso vehicular y el peso de la carga, en el caso de vehículos de carga; o suma del peso vehicular y el peso de los pasajeros, equipaje y paquetería, en el caso de los vehículos destinados al servicio de pasajeros.</p>		
<p><b>3.18</b> <b>peso por eje</b> Concentración de pesos que un eje transmite a través de todas sus llantas a la superficie de rodamiento.</p>		
<p><b>3.19</b> <b>zona de instrumentación</b></p>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Extensión o tramo de la carretera donde se instalarán equipos y dispositivos (pueden incluir sensores de pesaje y dimensionador, entre otros), los cuales se colocan generalmente embebidos en el pavimento, sobre estructuras de soporte o en ambos, a lo largo del sitio donde instale el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>		
<p><b>3.20</b>  <b>sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b>          Conjunto de elementos, equipos y sistemas, mecánicos y electrónicos, así como de sus programas de cómputo para la integración y operación, empleados para medir el peso bruto vehicular, peso por eje y/o peso por grupo de ejes de un vehículo, configuración o combinación vehicular, y sus dimensiones a la velocidad con que transite por una vía de jurisdicción federal, sin que requiera detenerse y permanecer inmóvil. Está integrado por los subsistemas de pesaje dinámico, dimensionamiento vehicular, identificación vehicular por reconocimiento de placas, clasificación vehicular, detalle de monitoreo con determinación inmediata de exceso de límites permitidos de peso y dimensiones, establecidos en la normatividad en materia de peso y dimensiones, así como la generación de reportes estadísticos.</p> <p>Nota: Bajo arreglos específicos de los sensores y de sus algoritmos de medición y análisis, el sistema puede también tener la capacidad de estimar la velocidad del vehículo bajo medición, de contar los ejes y llantas y de medir la separación entre ejes, principalmente. Con apoyo de sensores de presencia complementarios, el sistema puede, además, detectar el vehículo y medir sus dimensiones.</p>		
<p><b>Sin correlativo</b></p>	<p><b>Prueba</b></p>	<p>Dentro del Proyecto en el numeral de "Procedimiento o plan de pruebas", sin</p>

a

DICE	DEBE DECIR	Justificación
	Determinación de una o más características de un instrumento de medición, objeto de evaluación de la conformidad de acuerdo con un procedimiento determinado.	embargo, no existe la definición de prueba, por lo que se hace necesario que se incluya como definición.
Sin correlativo	<b>Red eléctrica</b> Es cualquier línea de suministro de energía eléctrica con una tensión de operación superior a 110 V (corriente alterna).	Dentro del proyecto en el numeral de "Servicios" se menciona que es necesario usar una red eléctrica para el funcionamiento del sistema de pesaje y dimensión dinámico, por lo tanto, es necesario incluir la definición.
Sin correlativo	<b>Condiciones normales de funcionamiento</b> Condiciones de uso determinadas por el intervalo de valores de las magnitudes de influencia para las cuales se supone que las características metrológicas se encuentran dentro de los errores máximos permitidos especificados.	Dentro del Proyecto se establecen cuáles son las variables meteorológicas a las cuales el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se verá influenciado, sin embargo, nunca se menciona cuáles son las condiciones de operación óptimas, por lo que se hace necesario se incluya como definición.
Sin correlativo	<b>Medios de comunicación</b> Es el elemento o el modo utilizado para poder llevar a cabo cualquier tipo de comunicación o formas de transmisión de la información para realizar el proceso comunicativo.	Dentro del proyecto en el numeral de "Servicios" se menciona que es necesario usar medios de comunicación para el funcionamiento del sistema de pesaje y dimensión dinámico, por lo tanto, es necesario incluir la definición.
Sin correlativo	<b>Sensor</b> Elemento de un instrumento de medida que está sometido directamente a la acción del parámetro a medir.	
Sin correlativo	<b>Vehículo patrón</b> Vehículo de peso conocido, representativo de los vehículos a pesar en el sistema de pesaje y dimensión dinámico y que ha sido seleccionado para el ensayo en movimiento.	Dentro del proyecto en el numeral de "Procedimiento o plan a pruebas" se menciona que es necesario usar vehículo patrón para el funcionamiento del sistema de pesaje y dimensión dinámico, por lo tanto, es necesario incluir la definición.
Sin correlativo	<b>Velocidad mínima de operación</b> Velocidad mínima de circulación de un vehículo o configuración vehicular para la que el sistema de pesaje dinámico está diseñado para pesar un vehículo o configuración vehicular en movimiento, sin producir un cambio permanente en las características metrológicas especificadas del instrumento.	
Sin correlativo	<b>Velocidad máxima de operación</b>	

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación																		
	Velocidad máxima de circulación de un vehículo o configuración vehicular para la que el sistema de pesaje dinámico está diseñado para pesar un vehículo o configuración vehicular en movimiento, sin producir un cambio permanente en las características metrológicas especificadas del instrumento.																			
4. Símbolos y términos abreviados	<p><b>4. Símbolos y términos abreviados</b></p> <p>Este Proyecto de Norma Oficial Mexicana hace referencia a términos técnicos, estadísticos y físicos. Por lo tanto, no se excluye la ambigüedad de abreviaciones y símbolos. Sin embargo, con las siguientes explicaciones, debe evitarse cualquier confusión.</p>	<p>Si en el Proyecto de norma se van a usar símbolos y términos, se debe hacer referencia de los términos de manera simple, sin necesidad de incluirlos como definición.</p> <p>Este Proyecto de Norma Oficial Mexicana hace referencia a términos técnicos, estadísticos y físicos. Por lo tanto, no se excluye la ambigüedad de abreviaciones y símbolos. Sin embargo, con las siguientes explicaciones, debe evitarse cualquier confusión.</p>																		
4.1 <i>Emp</i> Errores máximos permitidos.	<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="649 1003 792 1035">Símbolo</th> <th data-bbox="800 1003 1042 1035">Termino</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="649 1035 792 1098"><i>Emp</i></td> <td data-bbox="800 1035 1042 1098">Errores máximos permitidos.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1098 792 1161"><i>v_m</i></td> <td data-bbox="800 1098 1042 1161">Velocidad promedio o velocidad media.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1161 792 1192">°C</td> <td data-bbox="800 1161 1042 1192">Grados Celsius.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1192 792 1255"><i>E</i></td> <td data-bbox="800 1192 1042 1255">Error de medida del sistema.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1255 792 1413"><i>GSM</i></td> <td data-bbox="800 1255 1042 1413">Sistema global para comunicaciones móviles (Global System for Mobile comunicaciones)</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1413 792 1528"><i>U(E)95%</i></td> <td data-bbox="800 1413 1042 1528">Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema.</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1528 792 1560"><i>p</i></td> <td data-bbox="800 1528 1042 1560">Nivel de confianza</td> </tr> <tr> <td data-bbox="649 1560 792 1602"><i>m</i></td> <td data-bbox="800 1560 1042 1602">Metros</td> </tr> </tbody> </table>	Símbolo	Termino	<i>Emp</i>	Errores máximos permitidos.	<i>v_m</i>	Velocidad promedio o velocidad media.	°C	Grados Celsius.	<i>E</i>	Error de medida del sistema.	<i>GSM</i>	Sistema global para comunicaciones móviles (Global System for Mobile comunicaciones)	<i>U(E)95%</i>	Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema.	<i>p</i>	Nivel de confianza	<i>m</i>	Metros	Si lo que se busca es identificar un término y su símbolo, se deberá hacer n una tabla para consulta rápida.
Símbolo		Termino																		
<i>Emp</i>		Errores máximos permitidos.																		
<i>v_m</i>		Velocidad promedio o velocidad media.																		
°C		Grados Celsius.																		
<i>E</i>		Error de medida del sistema.																		
<i>GSM</i>		Sistema global para comunicaciones móviles (Global System for Mobile comunicaciones)																		
<i>U(E)95%</i>		Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema.																		
<i>p</i>	Nivel de confianza																			
<i>m</i>	Metros																			
4.2 <i>v_m</i> Velocidad promedio o velocidad media.																				
4.3 °C Grados Celsius.																				
4.4 <i>E</i> Error de medida del sistema.																				
4.5 <i>GSM</i> Global System for Mobile communications por sus siglas en inglés																				
4.6 <i>U(E)95%</i> Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema.																				
4.7 <i>p</i> Nivel de confianza																				
4.8 <i>m</i> Metros																				

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación																		
<p><b>5. Requisitos generales para los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>El presente capítulo establece los requisitos técnicos aplicables a los componentes, funcionamiento e instalación de los Sistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular, con objeto de garantizar la correcta instalación, operación y administración del equipo. Los requisitos son los contenidos en la tabla 1.</p> <p>Tabla 1. – Requisitos Técnicos Generales para los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <table border="1" data-bbox="220 852 618 1199"> <thead> <tr> <th>Requisitos técnicos</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>Ambientales</td></tr> <tr><td>Resistencia</td></tr> <tr><td>Electrónica</td></tr> <tr><td>Servicios</td></tr> <tr><td>Sitio de Instalación</td></tr> <tr><td>Estructura de Soporte</td></tr> <tr><td>Instalación de los Equipos</td></tr> <tr><td>Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular</td></tr> </tbody> </table>	Requisitos técnicos	Ambientales	Resistencia	Electrónica	Servicios	Sitio de Instalación	Estructura de Soporte	Instalación de los Equipos	Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular	<p><b>5. Requisitos Técnico</b></p> <p>El presente capítulo establece los requisitos técnicos aplicables a los componentes, funcionamiento e instalación de los Sistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular, con objeto de garantizar la correcta instalación, operación y administración del equipo. Los requisitos son los contenidos en la tabla 1.</p> <p>Tabla 1. – Requisitos Técnicos Generales para los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <table border="1" data-bbox="646 787 1040 1134"> <thead> <tr> <th>Requisitos técnicos</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>Ambientales</td></tr> <tr><td>Resistencia</td></tr> <tr><td>Electrónica</td></tr> <tr><td>Servicios</td></tr> <tr><td>Sitio de Instalación</td></tr> <tr><td>Estructura de Soporte</td></tr> <tr><td>Instalación de los Equipos</td></tr> <tr><td>Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular</td></tr> </tbody> </table>	Requisitos técnicos	Ambientales	Resistencia	Electrónica	Servicios	Sitio de Instalación	Estructura de Soporte	Instalación de los Equipos	Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular	<p>Cambiar el título de acuerdo a como indica el Índice del Proyecto de Norma y dar certeza al contenido de cada numeral.</p>
Requisitos técnicos																				
Ambientales																				
Resistencia																				
Electrónica																				
Servicios																				
Sitio de Instalación																				
Estructura de Soporte																				
Instalación de los Equipos																				
Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular																				
Requisitos técnicos																				
Ambientales																				
Resistencia																				
Electrónica																				
Servicios																				
Sitio de Instalación																				
Estructura de Soporte																				
Instalación de los Equipos																				
Funcionamiento de los Subsistemas de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico Vehicular																				
<p><b>5.1 Ambientales</b></p> <p>Los sistemas deben operar correctamente a una temperatura ambiente de -20°C a 55°C, sin presentar distorsiones en las mediciones por efectos de la temperatura ambiental o en el pavimento.</p> <p>Así mismo deben ser resistentes a la exposición de sales y agua, sobre todo en áreas donde pueda caer nieve o hielo.</p> <p>En los casos aplicables, los equipos, dispositivos y gabinetes, tendrán al menos un grado de protección IP65, de acuerdo con lo establecido en la Norma</p>																				

DICE	DEBE DECIR	Justificación
Mexicana NMX-J-529-ANCE-2012 (ver 2.5).		
<p><b>5.2 Resistencia</b></p> <p>Aquellos equipos o dispositivos que se encuentren embebidos en el pavimento o colocados sobre éste, deben resistir el paso de los vehículos con cargas extraordinarias como son las mayores a las 110 toneladas (110 000 kilogramos) de peso bruto vehicular o de 30 toneladas (30 000 kilogramos) de carga por eje, sin presentar daños en su estructura o un mal funcionamiento. Tampoco deben presentar daño o mal funcionamiento por el paso de orugas, cadenas en las ruedas o equipos para limpieza de nieve.</p>		
<p><b>5.3 Electrónica</b></p> <p>Los equipos electrónicos y otros dispositivos (como sensores de pesaje) deben estar protegidos contra descargas eléctricas o rayos y contra campos eléctricos o magnéticos externos. Funcionarán en ambientes con perturbaciones electromagnéticas y no irradiarán señales electromagnéticas o perturbaciones radioeléctricas que afecten el funcionamiento de otros equipos o dispositivos, incluidos los situados en el interior de los vehículos que circulen por los carriles del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <p>El sistema de medición no debe ubicarse bajo líneas de alto voltaje, cerca de estaciones de radio o de vías de ferrocarril.</p> <p>Los componentes expuestos de equipos de control electrónico, de procesamiento, almacenamiento y manejo de datos deben contenerse en uno o más gabinetes metálicos que los protegerán contra agentes externos y medio ambientales como temperatura, humedad, lluvia, hielo y polvo, que</p>		

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>puedan afectar su funcionamiento o provocar corrosión en sus elementos. Así mismo, deben estar protegidos al máximo posible contra actos de vandalismo.</p>		
<p><b>5.4 Servicios</b></p> <p>El sitio donde se instale y opere el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe contar con los siguientes servicios disponibles:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>a) Suministro de energía eléctrica para la instalación de los sistemas de medición y la operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular. Se puede considerar el uso de celdas solares.</li> <li>b) Medios de comunicación (fibra óptica, señal satelital, Ethernet y GSM u otros, para conectar el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular a fin de realizar un monitoreo remoto, así como la adquisición y transmisión de datos.</li> </ul> <p>Para la calibración del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, se debe contar con un sistema móvil de pesaje y cinta métrica debidamente calibrados.</p> <p>Nota: Se debe presentar el informe de resultados del equipo de calibración el cual no debe exceder los 30 días naturales de antigüedad y éste debe expedirse por un laboratorio con capacidad para realizar cuando menos el pesaje por eje de los vehículos o configuraciones vehiculares determinados el cual debe estar acreditado y aprobado, en términos de la Ley Federal sobre Metrología y Normalización (LFMN).</p>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>La calibración del sistema dinámico debe realizarse en sitio cuando se utilice el sistema móvil de pesaje, localizado a una distancia tal que permita realizar un tiempo razonable a los vehículos utilizados durante los recorridos necesarios para realizar la calibración.</p>		
<p><b>5.5 Sitio de instalación</b></p> <p>El tramo de carretera donde se ubique el sitio de instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular cumplirá con los siguientes requisitos:</p> <p>a) Características geométricas</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>i. Preferiblemente debe ser un tramo recto. Si se instala en una curva, el radio de curvatura horizontal debe ser mayor de 1 700 metros.</li> <li>ii. La pendiente longitudinal máxima sea del 2 %.</li> <li>iii. La pendiente transversal máxima sea del 3 %.</li> <li>iv. El ancho de cada carril de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular será de hasta 4.5 metros.</li> </ul> <p>b) Pavimento</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>i. El pavimento de la carretera donde se instale el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular medirá por lo menos 90 metros.</li> <li>ii. El pavimento debe estar construido con losas de concreto hidráulico con juntas, como a las que se refiere el Capítulo N-CTR-CAR-1-04-009, de la Normativa para la Infraestructura de Transporte, de la Secretaría de Comunicaciones y Transportes.</li> </ul>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>iii. Las distancias entre las juntas longitudinales del pavimento de concreto hidráulico, deben coincidir con los anchos de carril. En ningún caso se permitirá la instalación de equipos sobre carriles que queden divididos por una junta longitudinal.</p> <p>iv. La distancia entre juntas transversales del pavimento de concreto hidráulico no debe ser mayor que 5 metros.</p> <p>v. La deflexión máxima del pavimento será de 0,05 milímetros (0,005 metros), flexible (asfalto), de 15m de largo, en cada extremo de la estructura de concreto, con la finalidad de efectuar una transición entre la rigidez estructural del pavimento de dos tipos.</p> <p>c) Rugosidad de la superficie de rodadura</p> <p>La superficie de rodadura en todo lo ancho del carril no debe presentar roderas o deformaciones mayores 4 milímetros (0,004 metros). Se deben considerar las recomendaciones de los fabricantes respecto de las roderas o deformaciones máximas permisibles en las cercanías de los dispositivos (sensores de pesaje, entre otros) que se coloquen embebidos en el pavimento.</p> <p>d) Drenaje</p> <p>El sitio elegido para la instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, contará con un drenaje adecuado y no debe ser susceptible de inundarse o de presentar encharcamientos.</p> <p>e) Efectos dinámicos</p>		

2

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>No se debe instalar el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular sobre puentes o próximo a ellos, ni en cualquier otra estructura sujeta a efectos dinámicos, así como en las cercanías de pasos a desnivel, debido a posibles efectos dinámicos que alteren la medición de peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, configuraciones o combinaciones vehiculares.</p>		
<p><b>5.6 Estructura de soporte</b></p> <p>Los postes de apoyo de las estructuras de soporte de los equipos electrónicos no deben invadir el arroyo vial o sus acotamientos y deben encontrarse a no menos de 50 cm (0.5 m) del hombro de la carretera.</p> <p>La estructura de soporte, así como otros elementos próximos al lugar de instalación no deben alterar el funcionamiento de los equipos y materiales que forman el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <p>Los elementos de la estructura de soporte que estén por encima del arroyo vial o sus acotamientos deben tener una altura libre entre su parte inferior y el punto más alto de la superficie del arroyo vial y sus acotamientos, igual que 5,5 metros o mayor.</p>		
<p><b>5.5 Instalación de los equipos</b></p> <p>Los equipos que integren el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se pueden instalar sobre el arroyo vial, sobre una estructura de soporte y/o sobre el terreno natural, de manera que no interfieran con la operación normal de la carretera.</p> <p>Los equipos que integren el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular no deben representar un obstáculo para el libre tránsito de los vehículos, ni deben</p>	<p><b>5.7 Instalación de los equipos</b></p> <p>Los equipos que integren el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se pueden instalar sobre el arroyo vial, sobre una estructura de soporte y/o sobre el terreno natural, de manera que no interfieran con la operación normal de la carretera.</p> <p>Los equipos que integren el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular no deben representar un obstáculo para el libre tránsito de los vehículos, ni deben</p>	<p>Cambio de numeración para mantener concordancia con el anterior numeral.</p>

①

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>emitir reflejos, destellos o cualquier otra emisión de luz que provoquen distracción o que representen un riesgo para la seguridad de los usuarios de la carretera.</p> <p>Los equipos que se instalen sobre el terreno natural, no deben invadir el arroyo vial o sus acotamientos y deben encontrarse a no menos de 50 cm (0.5 m) del hombro de la carretera.</p> <p>Los equipos o sus elementos de sujeción que se instalen sobre las estructuras de soporte, se deben colocar a una altura no menor de 5.5 m medida a partir del punto más alto del arroyo vial o sus acotamientos hasta la parte más baja de los equipos o de sus elementos de sujeción.</p> <p>Aquellos equipos o dispositivos (incluyendo sensores de pesaje) que se coloquen embebidos en el pavimento deben estar siempre fijos hasta que éste sea renovado o se reemplace. En ese caso, los equipos y dispositivos embebidos deben ser retirados y reemplazados por nuevos sin que eso afecte la operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>	<p>emitir reflejos, destellos o cualquier otra emisión de luz que provoquen distracción o que representen un riesgo para la seguridad de los usuarios de la carretera.</p> <p>Los equipos que se instalen sobre el terreno natural, no deben invadir el arroyo vial o sus acotamientos y deben encontrarse a no menos de 50 cm (0.5 m) del hombro de la carretera.</p> <p>Los equipos o sus elementos de sujeción que se instalen sobre las estructuras de soporte, se deben colocar a una altura no menor de 5.5 m medida a partir del punto más alto del arroyo vial o sus acotamientos hasta la parte más baja de los equipos o de sus elementos de sujeción.</p> <p>Aquellos equipos o dispositivos (incluyendo sensores de pesaje) que se coloquen embebidos en el pavimento deben estar siempre fijos hasta que éste sea renovado o se reemplace. En ese caso, los equipos y dispositivos embebidos deben ser retirados y reemplazados por nuevos sin que eso afecte la operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>	
<p><b>5.6 Funcionamiento de los subsistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>Cada uno de los subsistemas que integran el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular deben funcionar cuando transiten vehículos con velocidades de 30 a 180 kilómetros por hora (Km/hr) (30 000 a 180 000 m/hr) por los carriles de pesaje y dimensionamiento vehicular, y cumplirán con los requisitos de que se indican a continuación:</p>	<p><b>5.8 Funcionamiento de los subsistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>Cada uno de los subsistemas que integran el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular deben funcionar cuando transiten vehículos con velocidades de <b>30 a 65 km/h</b> por los carriles de pesaje y dimensionamiento vehicular, y cumplirán con los requisitos de que se indican a continuación:</p>	<p>Existe error en lo numerales, por lo que debe cambiarse a 5.8 y mantener la relación de los numerales previos.</p> <p>De acuerdo al Reglamento de Tránsito en Carreteras y Puentes de Jurisdicción Federal. art. 134 el límite para camiones es de 80 km/h, por lo que tener como velocidad máxima del sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular 180 km/h es inapropiado. Además, de acuerdo a la NOM-008-SCFI el termino correcto de kilómetros/hora es "km/h" por lo que se debe hacer la corrección. Y siguiendo con el sistema internacional de medidas, en México la mayor parte de señalamientos de velocidad está dado en km/h (sistema MKS) por lo</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
		que incluir como medida equivalente de m/s (sistema CGS) puede causar discrecionalidad en el uso del sistema de medidas, se recomienda usar el sistema MKS únicamente.
<p><b>a) Subsistema de pesaje dinámico</b></p> <p>El subsistema debe medir el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes, el número de ejes y el número de llantas por vehículo, combinación o configuración vehicular que transiten por los carriles del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, a los que se refiere la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 (ver 2.2) o la que la sustituya. Se pueden incluir otras configuraciones, otras cantidades, magnitudes, parámetros o características, si así se requiere.</p> <p>El subsistema de pesaje dinámico debe tener la clase de exactitud que corresponda a los errores máximos permitidos que se indican en la Tabla 1 de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.</p>	<p><b>a) Subsistema de pesaje dinámico</b></p> <p>El subsistema debe medir el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes, el número de ejes y el número de llantas por vehículo, combinación o configuración vehicular que transiten por los carriles del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, <b>de conformidad a las especificaciones de peso y capacidad de los vehículos de autotransporte federal, y transporte privado que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal</b>, a los que se refiere la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 vigente o la que la sustituya.</p> <p>El subsistema de pesaje dinámico debe tener la clase de exactitud que corresponda a los errores máximos permitidos que se indican en la Tabla 2 de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.</p>	<p>Se debe mencionar que el uso del sistema de pesaje dinámico será utilizado para determinar el peso y capacidad de los vehículos de autotransporte federal y transporte privado que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal, como indica la NOM-012-SCT.</p> <p>Con respecto a los errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular de la Tabla 1 que indica el segundo párrafo del inciso a), al inicio del numeral 5 del presente Proyecto de Norma existe la Tabla 1 - Requisitos Técnicos Generales para los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular. El contenido de esta Tabla no tiene referencia de acuerdo al numeral 5.6 del Proyecto de Norma. Se deberá cambiar el número de Tabla para evitar confusiones.</p>
<p><b>b) Subsistema de dimensionamiento vehicular</b></p> <p>El sistema de dimensionamiento vehicular debe medir el ancho, largo y alto de los vehículos a los que se refiere la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 (ver 2.2) o la que la sustituya, con una exactitud de longitud de hasta 10 m (<math>\pm 25\text{mm}</math>), hasta 20 m (<math>\pm 35\text{mm}</math>) y hasta 30 m (<math>\pm 50\text{mm}</math>), para todos los casos en condiciones normales de servicio, y no excederá los errores máximos permitidos que se indican en la Tabla 2 de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana. Se pueden incluir otras configuraciones si así se requiere.</p>	<p><b>b) Subsistema de dimensionamiento vehicular</b></p> <p>El subsistema de dimensionamiento vehicular debe medir el ancho, largo y alto de los vehículos <b>de autotransporte federal y transporte privado que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal</b>, a los que se refiere la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 <b>vigente o la que la sustituya</b>.</p> <p><b>El subsistema de dimensionamiento debe tener la clase de exactitud que corresponda a los errores máximos permitidos que se indican en la Tabla 3</b></p>	<p>Se tiene que tener en cuenta que es un subsistema dimensional y no un sistema como indica el texto, además, el subsistema realizara la medición de ancho, largo y alto de los vehículos, con un porcentaje de error general y no como indica que será dependiendo de lo largo de un vehículo.</p> <p>Con respecto a los errores máximos permitidos para las dimensiones de la Tabla 2 que indica el segundo párrafo del inciso b), el inciso que lo antecede del presente Proyecto de Norma arrastra un error de numeral, por lo que se sugiere cambiar el número de la Tabla y guardar relación con el Proyecto de Norma.</p>

①

DICE	DEBE DECIR	Justificación
	de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.	
<p><b>c) Subsistema de identificación vehicular por reconocimiento de placas</b></p> <p>El subsistema debe registrar y capturar las imágenes de los vehículos así como de sus placas metálicas delanteras, para realizar posteriormente el reconocimiento óptico de caracteres, procesando dichas imágenes por medio de un programa de reconocimiento óptico de caracteres (Optical Character Recognition, OCR por sus siglas en inglés,) en archivos electrónicos que contendrán los dígitos y las letras de las placas metálicas de los vehículos, con un nivel de confianza de al menos 95 % de las imágenes a partir de las cuales sea posible identificar los caracteres de éstas placas metálicas.</p>		
<p><b>d) Subsistema de detalle de monitoreo</b></p> <p>El sistema debe registrar las imágenes fotográficas de las matrículas, el pictograma y detalle de monitoreo con determinación inmediata de exceso de límites permitidos de peso y dimensiones de conformidad con la normatividad en la materia y conforme a ello, llevar a cabo, su interoperabilidad con los sistemas que se requiera, para determinar si un vehículo, combinación o configuración vehicular infringe el peso y/o dimensión máximos permitidos establecido en la normatividad en materia de peso y dimensiones.</p>		
<p><b>e) Subsistema de clasificación vehicular</b></p> <p>El subsistema de clasificación vehicular determinará la configuración o combinación de los vehículos con base al número de ejes y el número de llantas de los vehículos, clasificándolos conforme a lo indicado en la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 (ver 2.2), Sobre el peso y dimensiones máximas con los que pueden circular los</p>	<p><b>e) Subsistema de clasificación vehicular</b></p> <p>El subsistema de clasificación vehicular determinará la configuración o combinación de los vehículos con base al número de ejes y el número de llantas de los vehículos, clasificándolos conforme a lo indicado en la Norma Oficial Mexicana NOM-012-SCT-2-2014 <b>vigente o la que la sustituya</b>, Sobre el peso y dimensiones máximas con los</p>	<p>Mantener relación a cambios referentes a la NOM-012-SCT-2-2014 vigente o la que la sustituya.</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
vehículos de autotransporte que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal, o la que la sustituya, con un nivel de confianza de al menos el 95 % en condiciones normales de servicio. Pueden incluirse otras configuraciones vehiculares si se requiere.	que pueden circular los vehículos de autotransporte que transitan en las vías generales de comunicación de jurisdicción federal, o la que la sustituya, con un nivel de confianza de al menos el 95 % en condiciones normales de servicio. Pueden incluirse otras configuraciones vehiculares si se requiere.	
<p><b>f) Integración y operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>El programa de cómputo que se utilice para la integración y operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe ser en idioma español y compatible con el sistema operativo del centro de control, contará con interfaces que se requieran para garantizar de forma automática y segura, su interoperabilidad con los sistemas que se requieran, permitirá administrar el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>		
<p><b>6. Especificaciones</b></p>		
<p><b>6.1 Estructura de soporte</b></p> <p>La estructura de soporte del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, y demás materiales que se utilicen en su colocación, cumplirán con lo establecido en el Capítulo N·CMT·5·02·002 (ver 2.10), de la Normativa para la Infraestructura del Transporte, de la Secretaría de Comunicaciones y Transportes.</p> <p>Cuando la estructura de soporte del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular a la que se refiere el sub-inciso anterior, sea fabricada en aluminio, se empleará aluminio tipo 6061-T6 o 6063-T5 y cumplirá con lo establecido en las Normas Mexicanas NMX-W-039-SCFI-2013 (ver 2.6), y NMX-W-081-SCFI-2004 (ver 2.7).</p>		
<p><b>6.2 Cámaras fotográficas para captura de imagen y reconocimiento de placas</b></p>		

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Deben cumplir con las especificaciones técnicas indicadas en el Capítulo N·EIP·1·01·011 (ver 2.11), de la Normativa para la Infraestructura del Transporte, de la Secretaría de Comunicaciones y Transportes.</p>		
<p><b>6.3 Cableado eléctrico y de comunicaciones</b></p> <p>Los cables eléctricos, los elementos de protección incluyendo tierras físicas, el sistema de alimentación eléctrica ininterrumpida y demás materiales de la instalación eléctrica del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, cumplirán con lo establecido en la Norma Oficial Mexicana NOM-001-SEDE-2012, (ver 2.3).</p> <p>Todos los cables eléctricos y de comunicaciones utilizados en la instalación de los equipos serán de un solo tramo continuo y sin uniones, añadiduras, empalmes, conexiones o soldaduras. Todas las conexiones eléctricas y de comunicaciones considerarán las recomendaciones de los fabricantes de los equipos.</p> <p>Los cables de comunicación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se identificarán mediante etiquetas en ambos extremos del cable. Las etiquetas de identificación de cada cable contendrán la información que permita determinar el origen y el destino del cable.</p>		
<p><b>6.4 Consideraciones para el ajuste del sistema del pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular</b></p> <p>Los errores máximos permitidos utilizados para el ajuste serán los indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana (ver Tablas 1 y 2).</p> <p>Para el ajuste será necesario considerar las desviaciones de los datos debidos a</p>	<p><b>6.4 Consideraciones para el ajuste del sistema del pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular</b></p> <p>Los errores máximos permitidos utilizados para el ajuste serán los indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana (ver Tablas 2 y 3).</p> <p>Para el ajuste será necesario considerar las desviaciones de los datos debidos a</p>	<p>Se debe hacer el cambio en los numerales de las Tablas para mantener concordancia con las Tablas de errores que tiene el Proyecto de norma.</p>

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>mediciones con error que pueden ser resultado de los efectos dinámicos del paso de los vehículos.</p> <p>Debido a la sensibilidad de algunos equipos y dispositivos (especialmente sensores) a las variaciones de temperatura, la temperatura ambiente o del pavimento se registrará durante todo el proceso de calibración.</p> <p>Cualquier ajuste que se le realice al sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular invalida el estado de calibración, por lo que posterior a cualquier actividad de ajuste, el sistema debe ser calibrado para garantizar que este cumple con las tolerancias establecidas.</p>	<p>mediciones con error que pueden ser resultado de los efectos dinámicos del paso de los vehículos.</p> <p>Debido a la sensibilidad de algunos equipos y dispositivos (especialmente sensores) a las variaciones de temperatura, la temperatura ambiente o del pavimento se registrará durante todo el proceso de calibración.</p> <p>Cualquier ajuste que se le realice al sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular invalida el estado de calibración, por lo que posterior a cualquier actividad de ajuste, el sistema debe ser calibrado para garantizar que este cumple con las tolerancias establecidas.</p>	
<p><b>6.5 Calibración Automática</b></p> <p>El sistema de pesaje debe contar con un mecanismo de calibración automático, mediante el cual se garantice que no se necesite intervención manual durante el procedimiento de calibración metrológica y su respectiva emisión de resultados.</p> <p>Este mecanismo debe contar con la posibilidad de ingresar el o los vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares que forman parte de la muestra de pruebas y generar su toma de datos e informe de calibración automáticamente, así como mantener un histórico de los resultados por cada uno de los sistemas.</p> <p>El mecanismo debe tener comunicación segura con el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico y debe cubrir las especificaciones del integrador, garantizando la no afectación al funcionamiento del sistema.</p>	<p><b>6.5 Calibración Automática</b></p> <p>El sistema de pesaje debe contar con un mecanismo de calibración automático (ajuste a cero), mediante el cual se garantice como parte de su secuencia de arranque. Si no se genera un resultado aprobatorio, el sistema del pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular, debe quedar bloqueado para realizar pruebas de peso y dimensiones, hasta en tanto no se obtenga un resultado satisfactorio.</p> <p>Este mecanismo debe contar con la posibilidad de ingresar el o los vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares que forman parte de la muestra de pruebas y generar su toma de datos e informe de calibración automáticamente, así como mantener un histórico de los resultados por cada uno de los sistemas.</p> <p>El mecanismo debe tener comunicación segura con el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico y debe cubrir las especificaciones del integrador, garantizando la no afectación al funcionamiento del sistema.</p>	<p>Todo sistema de medición debe requerir y aprobar un ajuste a cero, por lo que se hace imperante que el sistema determine un mecanismo automático o requiere de intervención externa (manual) para ajustar a cero.</p>

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p><b>6.6 Integración de permisos especiales:</b></p> <p>El sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe conocer los casos en que se otorguen permisos especiales de circulación en peso y dimensiones a los vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares, de tal forma que durante su paso por el sistema se determine el excedente a partir de los valores definidos en el permiso emitido por la Secretaría de Comunicaciones y Transportes.</p>	<p><b>ELIMINARSE</b></p>	<p>Los pesos y dimensiones que indica la NOM-012-SCT, son máximos. Para el caso de dimensiones y pesos mayores, la NOM-040-SCT establece las especificaciones de peso, dimensiones y de seguridad, y combinaciones vehiculares con las que se transportan objetos indivisibles de gran peso y/o volumen, así como los preceptos específicos para el tránsito.</p> <p>Por lo que no debe incluirse en el Proyecto de Norma permisos especiales a vehículos de pesos y dimensiones indivisibles.</p>
<p><b>7. Ajuste del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>El ajuste del sistema de pesaje dinámico debe ser realizado por personal capacitado y certificado, de acuerdo a los parámetros previamente establecidos por el fabricante del sistema. Esta actividad puede incluir actividades de limpieza, cambio o reparación de partes y/o refacciones, y todas aquellas actividades que se requieran para que el sistema funcione correctamente. El ajuste no debe confundirse con la calibración.</p> <p>Como parte de los trabajos de instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se debe considerar el procedimiento de ajuste, dicho procedimiento dependerá de las características de los equipos instalados, de la integración de los subsistemas y de los vehículos disponibles para efectuar este ajuste.</p> <p>Para sistemas de pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular en uso, el ajuste del mismo debe realizarse en caso de presentarse algún mal funcionamiento del mismo, en caso de duda de los valores que arroja o si durante la calibración se encuentran que los errores</p>	<p><b>7. Ajuste del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b></p> <p>El ajuste del sistema de pesaje dinámico debe ser realizado por personal capacitado y certificado, de acuerdo a los parámetros previamente establecidos por el fabricante del sistema. Esta actividad puede incluir actividades de limpieza, cambio o reparación de partes y/o refacciones, y todas aquellas actividades que se requieran para que el sistema funcione correctamente. El ajuste no debe confundirse con la calibración.</p> <p>Como parte de los trabajos de instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular se debe considerar el procedimiento de ajuste, dicho procedimiento dependerá de las características de los equipos instalados, de la integración de los subsistemas <b>y de los materiales de referencia, cuando sea posible, trazables a las unidades de medición o materiales de referencia certificados de acuerdo a la ley federal de Metrología y Normalización. Los materiales de referencia internos deben ser verificados tanto como sea técnica y económicamente posible para efectuar este ajuste.</b></p>	<p>El ajuste del pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, se deben llevar a cabo con ajustes necesarios para mantener la confianza en el estado de calibración con el uso de patrones de referencia, primarios, de transferencia o de trabajo, de acuerdo a procedimientos y programas definidos.</p> <p>Se debe entender que el Procedimiento de ajuste, describe la selección, el plan de muestreo, el retiro y la preparación del material o producto para producir la información requerida, pero, además, pueden ser necesarios procedimientos adicionales cuando los patrones y materiales de referencia son usados para realizar un ajuste del sistema del pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
de medición superan los errores máximos permitidos correspondientes.	Para sistemas de pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular en uso, el ajuste del mismo debe realizarse en caso de presentarse algún mal funcionamiento del mismo, en caso de duda de los valores que arroja o si durante la calibración se encuentra que los errores de medición superan los errores máximos permitidos correspondientes (ver Tablas 2 y 3).	
<p><b>7.1 Consideraciones para el ajuste del sistema del pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular</b></p> <p>Los errores máximos permitidos utilizados para el ajuste serán los indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana (ver Tablas 1 y 2).</p> <p>Para el ajuste será necesario considerar las desviaciones de los datos debidos a mediciones con error que pueden ser resultado de los efectos dinámicos del paso de los vehículos.</p> <p>Debido a la sensibilidad de algunos equipos y dispositivos (especialmente sensores) a las variaciones de temperatura, la temperatura ambiente o del pavimento se registrará durante todo el proceso de calibración.</p> <p>Para sistemas de pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular con menos de un año de operación, se realizará el ajuste si este es requerido por el equipo.</p> <p>Cualquier ajuste que se le realice al sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular invalida el estado de calibración y por tanto la comprobación metrológica del sistema, por lo que posterior a cualquier actividad de ajuste, el sistema debe ser calibrado, para garantizar que este cumple con las tolerancias establecidas.</p>	<p><b>7.1 Consideraciones para el ajuste del sistema del pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular</b></p> <p>Los errores máximos permitidos utilizados para el ajuste serán los indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana (ver Tablas 2 y 3).</p> <p>Para el ajuste será necesario considerar las desviaciones de los datos debidos a mediciones con error que pueden ser resultado de los efectos dinámicos del paso de los vehículos.</p> <p>Debido a la sensibilidad de algunos equipos y dispositivos (especialmente sensores) a las variaciones de temperatura, la temperatura ambiente o del pavimento se registrará durante todo el proceso de calibración.</p> <p>Para sistemas de pesaje dinámico y dimensionamiento vehicular con menos de un año de operación, se realizará el ajuste si este es requerido por el equipo.</p> <p>Cualquier ajuste que se le realice al sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular invalida el estado de calibración y por tanto la comprobación metrológica del sistema, por lo que posterior a cualquier actividad de ajuste, el sistema debe ser calibrado, para garantizar que este cumple con las tolerancias establecidas.</p>	Se debe hacer el cambio en los numerales de las Tablas para mantener concordancia con las Tablas de errores que tiene el Proyecto de norma.
<b>8. Calibración del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular</b>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>El laboratorio de calibración que determine los errores de medición del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe contar con acreditación, demostrar que mantiene un sistema de calidad basado en la Norma Mexicana NMX-EC-17025-IMNC-2006 (ver 2.8) para realizar mediciones y calibraciones de masa y longitud.</p>		
<p><b>8.1 Modelo de medición</b></p> <p>Previo a la puesta en operación, el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe ser calibrado para garantizar que los errores de medición no superan los errores máximos permitidos indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana. El modelo de medición es general, por lo que este se debe adaptar para las mediciones de peso bruto vehicular, peso por eje o por grupo de ejes y dimensiones, según corresponda.</p> <p>Una vez en uso, el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe ser calibrado al menos cada seis meses, a lo largo de la vida útil del mismo, o antes cuando se hayan detectado inconsistencias o errores evidentes y documentados, durante la operación del sistema.</p> <p>El modelo matemático de medición general para la calibración en peso y dimensionamiento es el siguiente:</p> $E = X - Y$ <p>Dónde:</p> <p>E = Error de medida del sistema. Para efectos de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana, este error de medida debe ser menor al error máximo permitido correspondiente (ver Tablas 1 y 2).</p>	<p><b>8.1 Modelo de medición</b></p> <p>Previo a la puesta en operación, el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe <b>contar con un mecanismo de calibración automático (ajuste a cero), mediante el cual se garantice como parte de su secuencia de arranque</b> que los errores de medición no superan los errores máximos permitidos indicados en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana. El modelo de medición es general, por lo que este se debe adaptar para las mediciones de peso bruto vehicular, peso por eje o por grupo de ejes y dimensiones, según corresponda.</p> <p>Una vez en uso, el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe ser calibrado al menos cada seis meses, a lo largo de la vida útil del mismo, o antes cuando se hayan detectado inconsistencias o errores evidentes y documentados, durante la operación del sistema.</p> $E = X - Y$ <p>Dónde:</p> <p>E = Error de medida del sistema. Para efectos de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana, este error de medida debe ser menor al error máximo permitido correspondiente (ver Tablas 2 y 3).</p> <p>Y = Valor de referencia. Este valor es obtenido por medición o calibración y</p>	<p>Para mantener concordancia con la propuesta del numeral 6.5 se debe indicar en este numeral que la calibración deberá realizarse con un ajuste a cero, para garantizar que los errores máximos no superen los indicados en el proyecto.</p>

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Y = Valor de referencia. Este valor es obtenido por medición o calibración y debe tener trazabilidad e incertidumbre apropiada.</p> <p>X = Valor medido (o indicación de un instrumento o sistema de medición). Este valor debe tener todas las correcciones pertinentes asociadas al modelo específico de medición.</p> <p>El error de medida del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe cumplir con el siguiente criterio:</p> $E \pm U(E)_{95\%} \leq Emp$ <p>Dónde:</p> <p>E = Error de medida del sistema. Para efectos de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana, este error de medida debe ser menor al error máximo permitido correspondiente (ver Tablas 1 y 2).</p> <p>U(E)95% = Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema. La incertidumbre debe considerar las contribuciones debidas al instrumento utilizado para caracterizar el vehículo de referencia (la calibración, la resolución, la repetibilidad, otras que el metrólogo considere que puedan ser significativas para la edición en particular) además de aquellas propias del sistema de dimensionamiento y pesaje vehicular (repetibilidad, resolución, entre otras) y las demás que resulten relevantes de acuerdo al procedimiento de medición. La incertidumbre expandida es la incertidumbre estándar combinada, <math>u_c</math> (E) multiplicada por un factor de cobertura, <math>k</math> para expandir el nivel de confianza, usualmente se utiliza <math>k=2</math>, para alcanzar un nivel de confianza <math>p_0</math> de aproximadamente el 95 %, <math>U(E)=k \cdot u_c</math></p>	<p>debe tener trazabilidad e incertidumbre apropiada.</p> <p>X = Valor medido (o indicación de un instrumento o sistema de medición). Este valor debe tener todas las correcciones pertinentes asociadas al modelo específico de medición.</p> <p>El error de medida del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular debe cumplir con el siguiente criterio:</p> $E \pm U(E)_{95\%} \leq Emp$ <p>Dónde:</p> <p>E = Error de medida del sistema. Para efectos de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana, este error de medida debe ser menor al error máximo permitido correspondiente (ver Tablas 2 y 3).</p> <p>U(E)95% = Es la incertidumbre expandida asociada al error de medida del sistema. La incertidumbre debe considerar las contribuciones debidas al instrumento utilizado para caracterizar el vehículo de referencia (la calibración, la resolución, la repetibilidad, otras que el metrólogo considere que puedan ser significativas para la edición en particular) además de aquellas propias del sistema de dimensionamiento y pesaje vehicular (repetibilidad, resolución, entre otras) y las demás que resulten relevantes de acuerdo al procedimiento de medición. La incertidumbre expandida es la incertidumbre estándar combinada, <math>u_c</math> (E) multiplicada por un factor de cobertura, <math>k</math> para expandir el nivel de confianza, usualmente se utiliza <math>k=2</math>, para alcanzar un nivel de confianza <math>p_0</math> de aproximadamente el 95 %, <math>U(E)=k \cdot u_c</math></p>	

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p><i>Emp</i> = Es el error máximo permitido correspondiente a la medición del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular (ver Tabla 1 y 2).</p> <p>Se debe garantizar que la incertidumbre del error de medida del sistema móvil de pesaje estático empleado para referencia no sea mayor de un tercio del error máximo permitido en el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular:</p> $U(E)_{95\%} \leq \frac{Emp}{3}$	<p><i>Emp</i> = Es el error máximo permitido correspondiente a la medición del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular (ver Tablas 2 y 3).</p> <p>Se debe garantizar que la incertidumbre del error de medida del sistema móvil de pesaje estático empleado para referencia no sea mayor de un tercio del error máximo permitido en el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular:</p> $U(E)_{95\%} \leq \frac{Emp}{3}$	
<p><b>8.2 Calibración dinámica</b></p> <p>La calibración se debe realizar de manera dinámica reproduciendo lo más posible las condiciones de operación del sistema.</p> <p>La calibración dinámica se realizará utilizando las configuraciones vehiculares conforme al punto 8.3 de este proyecto de Norma y garantizar una exactitud mencionadas en el punto 8.1.</p> <p>Es importante que el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y las dimensiones de los vehículos que serán utilizados como referencia para la calibración del sistema de pesaje dinámico sean medidos con procedimientos adecuados y utilizando como patrones de medición equipos calibrados y certificados con trazabilidad demostrable al Centro Nacional de Metrología (CENAM), por ejemplo, con certificado(s) o informe(s) de calibración vigente(s) emitido(s) por laboratorio(s) de calibración acreditado(s) por una entidad de acreditación, en los términos de la Ley Federal sobre Metrología y Normalización y su Reglamento.</p> <p>La calibración de forma dinámica se realizará al menos cada seis meses, a lo</p>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>largo de la vida de servicio del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, o antes cuando se hayan detectado incoherencias o errores evidentes durante la operación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p> <p>Debido a que los resultados del peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones de los vehículos, configuraciones o combinaciones vehiculares dependen de los coeficientes de ajuste, si éstos están disponibles, así como los valores de temperatura ambiental, humedad y demás condiciones que puedan afectar al resultado de la calibración, deben ser registrados e incluidos en el informe de la calibración.</p>		
<p><b>8.3 Procedimiento o plan a pruebas</b></p> <p>La calibración dinámica consistirá en pasar los cinco vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares con peso patrón calibrado por el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular repetidamente. El peso y las dimensiones de los vehículos, configuraciones o combinaciones vehiculares, serán previamente medidas con la exactitud requerida, (pesado en una báscula móvil y sus dimensiones con una cinta métrica, ambos instrumentos debidamente calibrados y deben ser determinadas en ese momento).</p> <p>Cuando se realice el pesaje estático por ejes de un vehículo, combinación o configuración vehicular, los frenos de éste deben estar completamente liberados.</p> <p>El Laboratorio de Calibración debe definir un procedimiento o plan de pruebas que considere 5 vehículos o configuraciones vehiculares, que sean representativos de la composición esperada del tránsito en el sitio, considerando sus</p>	<p><b>8.3 Procedimiento o plan a pruebas</b></p> <p>La calibración dimensional y dinámica consistirá en pasar un vehículo o configuración patrón, el cual deberá ser realizado por un laboratorio de calibración acreditado dentro de los términos que marca la Ley Federal sobre Metrología y Normalización.</p> <p>Cuando se realice el pesaje estático por ejes de un vehículo o configuración vehicular, los frenos de éste deben estar completamente liberados.</p> <p>El Laboratorio de Calibración debe definir un procedimiento o plan de pruebas que considere los vehículos o configuraciones vehiculares como indica el numeral 5.1, de acuerdo con las Tablas B-2 y C-2 de la NOM-012-SCT-2-2014 vigente o la que la sustituya. Cada uno de los vehículos o configuraciones vehiculares pasará al menos 5 veces por el sistema de pesaje dinámico, a diferentes velocidades, con diferentes cargas, y con variaciones en la posición lateral respecto del eje longitudinal de la carretera.</p>	<p>De acuerdo a la NOM-012-SCT-2 un vehículo se conoce como "vehículo o configuración" atendiendo a su nomenclatura. Por lo que el uso de un vehículo patrón para realizar las pruebas de calibración deberá atender a lo indicado en la Ley Federal sobre Metrología y Normalización, para este fin como vehículo patrón y hacer la calibración correspondiente.</p> <p>De acuerdo a la Tabla B-2 de la NOM-012-SCT-2 vigente, indica PESO BRUTO VEHICULAR MÁXIMO AUTORIZADO POR CLASE DE VEHÍCULO Y CAMINO, sin un margen <math>\pm</math> de peso por vehículo o configuración cargado. Por lo tanto, no puede manejarse un margen de peso para verificar el "Procedimiento o plan de prueba" como indica el numeral, se debe eliminar las viñetas donde se establece el margen de peso por vehículo.</p> <p>Se establece que el nivel de confianza será de 95%, por lo que el Laboratorio de Calibración deberá conocer y realizar este ajuste con el nivel</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>configuraciones, peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes. Cada uno de los vehículos, configuraciones o combinaciones vehiculares pasará al menos 5 veces por el sistema de pesaje dinámico, a diferentes velocidades, con diferentes cargas, y con variaciones en la posición lateral respecto del eje longitudinal de la carretera. Los vehículos o configuraciones vehiculares que se utilicen serán referencia en peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones (características conocidas con la exactitud requerida). Se seleccionarán los tipos de vehículos y configuraciones vehiculares conforme a lo siguiente:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Un camión unitario con 2 ejes (C2), totalmente cargado, cuyo peso bruto vehicular sea de 13 toneladas <math>\pm</math> 1.3 tonelada.</li> <li>• Un camión unitario con 3 ejes (C3 10 llantas) totalmente cargado, cuyo peso bruto vehicular sea de 18.5 toneladas + 1.8 toneladas.</li> <li>• Un tractocamión con semirremolque (T3-S2) totalmente cargado, cuyo peso bruto vehicular sea de 33.5 toneladas + 3.3 toneladas.</li> <li>• Un tractocamión con semirremolque (T3-S3) totalmente cargado, cuyo peso bruto vehicular sea de 40 toneladas + 4 toneladas.</li> <li>• Un tracto camión con semirremolque-remolque (T3-S2-R4), totalmente cargado, cuyo peso bruto vehicular sea de 66.5 toneladas + 6.6 toneladas.</li> </ul> <p>La definición del procedimiento o plan de pruebas también considerará una condición tal que el periodo de tiempo no se extienda más de 24 horas, de tal forma que la temperatura, las condiciones de clima y ambientales no varíen significativamente durante las mediciones, para lo cual se considerará que:</p>	<p><b>Los vehículos o configuraciones vehiculares que se utilicen serán referencia en peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones (características conocidas con la exactitud requerida) términos que marca la Ley Federal sobre Metrología y Normalización.</b></p> <p>La definición del procedimiento o plan de pruebas también considerará una condición tal que el periodo de tiempo no se extienda más de 24 horas, de tal forma que la temperatura, las condiciones de clima y ambientales no varíen significativamente durante las mediciones, para lo cual se considerará que:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Se deben especificar las condiciones de prueba antes de la calibración dinámica y los resultados de dicha calibración se expresarán en términos de la clase de exactitud de un sistema y el nivel de confianza 95 %.</li> <li>• El tamaño de la muestra será determinado de acuerdo a los requisitos del sitio donde se ubique, así como del volumen y composición del tránsito, sin embargo, para la validación de la calibración se considerará una muestra de al menos 5 pasadas por vehículo. Podrá considerarse una muestra más grande que reduzca la incertidumbre estadística de ser necesario.</li> <li>• Las pasadas por cada vehículo corresponderán a cada caso de carga con 2 o 3 velocidades de paso, dentro del rango de velocidad representativo del sitio de medición; por ejemplo, para una autopista, se podrá establecer una velocidad de paso de <b>50 km/h a 65 km/h</b>, mientras que, en otros sitios, puede elegirse <b>30 km/h a 40 km/h</b>. Se considerará la velocidad promedio del sitio como <math>v_m</math>, definiendo dos velocidades de prueba que corresponderán a 0,8 de <math>v_m</math> y 1,2 de</li> </ul>	<p>solicitado, por ende, indicar con el término "p_0" está de sobra.</p> <p>Para mantener concordancia con el cambio propuesto, se deberá manejar el sistema MKS y no el CGS, por lo que identificar la velocidad en m/s es confuso, se propone eliminar esta unidad de medida. Además, de que la conversión de km/h a m/s es equivocada</p> <p>Con respecto al párrafo que a letra dice: <i>No se considerará como válida una calibración del subsistema de pesaje dinámico con solamente un vehículo y una carga</i>, se debe recordar que la Tablas B-2, C-1 y C-2 de la NOM-012-SCT-2 vigente establece los pesos y dimensiones máximas, por lo que el sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico, es un instrumento para verificar los valores de dichas Tablas y la calibración deberá realizarse con vehículos con pesos y dimensiones contenidos en dichas Tablas, por lo que este párrafo se debe eliminar.</p>

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>Se deben especificar las condiciones de prueba antes de la calibración dinámica y los resultados de dicha calibración se expresarán en términos de la clase de exactitud de un sistema y el nivel de confianza <math>p_0</math> que será del 95 %.</p> <p>El tamaño de la muestra será determinado de acuerdo a los requisitos del sitio donde se ubique, así como del volumen y composición del tránsito, sin embargo, para la validación de la calibración se considerará una muestra de al menos 5 pasadas por vehículo. Podrá considerarse una muestra más grande que reduzca la incertidumbre estadística de ser necesario.</p> <p>Las pasadas por cada vehículo corresponderán a cada caso de carga con 2 o 3 velocidades de paso, dentro del rango de velocidad representativo del sitio de medición; por ejemplo, para una autopista, se podrá establecer una velocidad de paso de 70 km/h (70 000 m/s) y 95 km/h (95 000 m/s), mientras que, en otros sitios, puede elegirse 50 km/h (50 000 m/hr), 70 km/h (70 000 m/h) y 90 km/h (90 000 m/h). Se considerará la velocidad promedio del sitio como <math>v_m</math>, definiendo dos velocidades de prueba que corresponderán a 0,8 de <math>v_m</math> y 1,2 de <math>v_m</math> y un número de recorridos de acuerdo a la siguiente proporción: 60 % para <math>v_m</math>, 20 % para 0,8 de <math>v_m</math> 20 % para 1,2 de <math>v_m</math>.</p> <p>No se considerará como válida una calibración del subsistema de pesaje dinámico con solamente un vehículo y una carga.</p> <p>Se elaborará un informe de calibración en cumplimiento del punto 8, así como los resultados de la calibración.</p>	<p><math>v_m</math> y un número de recorridos de acuerdo a la siguiente proporción: 60 % para <math>v_m</math>, 20 % para 0,8 de <math>v_m</math> 20 % para 1,2 de <math>v_m</math>.</p> <p>Se elaborará un informe de calibración en cumplimiento del punto 8, así como los resultados de la calibración.</p>	
<p><b>9. Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones de los</b></p>	<p><b>9. Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones de los</b></p>	

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación																								
vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares	vehículos, combinaciones o configuraciones vehiculares																									
<p><b>9.1 Clase de exactitud</b></p> <p>La clase de exactitud del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular está definida con respecto a los errores máximos permitidos para la medición del peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos y configuraciones vehiculares.</p>																										
<p><b>9.2 Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, combinaciones y configuraciones vehiculares</b></p> <p>Los errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes, se indican en la Tabla 1 a continuación:</p> <p><b>TABLA 1.-</b> Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, combinaciones y configuraciones vehiculares</p> <table border="1" data-bbox="243 1155 592 1512"> <thead> <tr> <th>Criterio</th> <th>Error Máximo Permitido Emp, en %</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Peso bruto vehicular</td> <td>7</td> </tr> <tr> <td>Ejes de carga</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Grupo de ejes</td> <td>12</td> </tr> <tr> <td>Eje sencillo</td> <td>15</td> </tr> <tr> <td>Eje de un grupo</td> <td>15</td> </tr> </tbody> </table>	Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %	Peso bruto vehicular	7	Ejes de carga		Grupo de ejes	12	Eje sencillo	15	Eje de un grupo	15	<p><b>9.2 Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, combinaciones y configuraciones vehiculares</b></p> <p>Los errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes, se indican en la Tabla 2 a continuación:</p> <p><b>TABLA 2.-</b> Errores máximos permitidos para el peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, combinaciones y configuraciones vehiculares</p> <table border="1" data-bbox="665 1155 1015 1501"> <thead> <tr> <th>Criterio</th> <th>Error Máximo Permitido Emp, en %</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Peso bruto vehicular</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>Ejes de carga</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Grupo de ejes</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>Eje sencillo</td> <td>5</td> </tr> <tr> <td>Eje de un grupo</td> <td>5</td> </tr> </tbody> </table> <p><b>NOTA:</b> El porcentaje de valor máximo permitido, se calculó con una variación de temperatura ambiental de entre -20°C a 55°C.</p>	Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %	Peso bruto vehicular	5	Ejes de carga		Grupo de ejes	5	Eje sencillo	5	Eje de un grupo	5	<p>Dentro del Proyecto de Norma se ha mencionado que debido a la sensibilidad de algunos equipos y dispositivos (especialmente sensores) a las variaciones de temperatura, las lecturas pueden variar. Dentro del numeral 9.2 hace falta se especifique cuanto podrá variar el peso por eje y/o grupo de ejes de los vehículos, combinaciones y configuraciones vehiculares, de acuerdo a las condiciones ambientales, o bien, corregir el texto e indicar que el porcentaje de error contempla estas variables de temperatura.</p> <p>También se modifica el numeral de la Tabla para tener concordancia con la explicación del numeral 5.8 inciso a).</p> <p>Y manteniendo que el nivel de confianza del 95%, es consiente que el error permitido es del 5%, por lo que la Tabla debe indicar que será un 5% y no los valores de 7%, 12% y 15%</p>
Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %																									
Peso bruto vehicular	7																									
Ejes de carga																										
Grupo de ejes	12																									
Eje sencillo	15																									
Eje de un grupo	15																									
Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %																									
Peso bruto vehicular	5																									
Ejes de carga																										
Grupo de ejes	5																									
Eje sencillo	5																									
Eje de un grupo	5																									
<p><b>9.3 Errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos</b></p>	<p><b>9.3 Errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos</b></p>	<p>Mantener relación en la Tabla que le precede.</p>																								

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación																
<p>Los errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos se indican en la Tabla 2 a continuación:</p> <p>TABLA 2.- Errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos</p> <table border="1" data-bbox="237 520 586 743"> <thead> <tr> <th>Criterio</th> <th>Error Máximo Permitido Emp, en %</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Ancho</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Largo</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Alto</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table>	Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %	Ancho	1	Largo	1	Alto	1	<p>Los errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos se indican en la Tabla 3 a continuación:</p> <p>TABLA 3.- Errores máximos permitidos para las dimensiones de los vehículos</p> <table border="1" data-bbox="662 516 1008 739"> <thead> <tr> <th>Criterio</th> <th>Error Máximo Permitido Emp, en %</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Ancho</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Largo</td> <td>1</td> </tr> <tr> <td>Alto</td> <td>1</td> </tr> </tbody> </table> <p>NOTA: El porciento de valor máximo permitido, se calculó con una variación de temperatura ambiental de entre -20°C a 55°C.</p>	Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %	Ancho	1	Largo	1	Alto	1	
Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %																	
Ancho	1																	
Largo	1																	
Alto	1																	
Criterio	Error Máximo Permitido Emp, en %																	
Ancho	1																	
Largo	1																	
Alto	1																	
<p><b>10. Evaluación de la conformidad</b></p>	<p><b>10. Procedimiento de Evaluación de la Conformidad (PEC)</b></p>	<p>Cambio de título e identificar que se realizara un Procedimiento de Evaluación de la Conformidad.</p>																
<p>La evaluación de la conformidad del presente Proyecto de Norma Oficial Mexicana, se llevará a cabo por las Dependencias competentes o por las personas acreditadas y aprobadas conforme a la Ley Federal sobre Metrología y Normalización. Lo anterior, sin menoscabo de las facultades de verificación y vigilancia de las autoridades competentes.</p>	<p><b>10.1 Objetivo.</b>  <b>Establecer el procedimiento para verificar las especificaciones de peso y dimensiones que señala la presente Norma.</b></p>	<p>Identificar cual es el objetivo de verificar peso y dimensiones a través del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>																
<p><b>10.1 Comprobación Metrológica</b></p> <p>Se efectuará una calibración inicial y otra en operación durante la comprobación de la exactitud del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, considerando lo siguiente:</p> <p>Para realizar la calibración inicial se utilizarán los datos obtenidos de las mediciones durante la calibración dinámica.</p> <p>Se pueden realizar calibraciones ordinarias al sistema en operación en cualquier momento durante su vida útil, considerando que los datos obtenidos de esta calibración no pueden utilizarse</p>	<p><b>ELIMINAR</b></p>	<p>Las variables ambientales deben estar consideradas en el funcionamiento del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, por lo que es innecesario, realizar una comprobación metrológica, ya que el sistema debe asegurar su ajuste a cero.</p>																

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>para calibraciones o recalibraciones posteriores realizadas al sistema.</p> <p>La comprobación en operación considerará las mismas condiciones de prueba indicadas para la calibración dinámica y debe realizarse periódicamente al menos cada seis meses durante la vida útil del sistema, o si las condiciones de tránsito, medioambientales, entre otras cambian o en caso de cualquier duda sobre la exactitud de los datos.</p> <p>Se pueden realizar calibraciones extraordinarias al sistema, cuando se detecten problemas en el funcionamiento.</p> <p>El sistema debe generar y almacenar automáticamente las cartas de control, que permitan evaluar el desempeño del sistema, asegurando su calidad.</p>		
<p><b>Sin correlativo</b></p>	<p><b>10.2 Disposiciones Generales del PEC.</b></p> <p><b>10.2.1</b> El alto es la dimensión vertical máxima de la unidad o configuración vehicular, medida de la superficie de rodadura de la carretera hasta la parte más alta del vehículo o la carga.</p> <p><b>10.2.2</b> Se verificará el peso bruto vehicular y dimensiones máximas de las unidades o configuraciones vehiculares que circulan por vías generales de comunicación de jurisdicción federal.</p> <p><b>10.2.3</b> El cumplimiento de este Proyecto de Norma se verificará por personas acreditadas y aprobadas conforme a la Ley Federal sobre Metrología y Normalización, de la Secretaría de Comunicaciones y Transportes y Secretaría de Gobernación a través de la Policía Federal.</p> <p><b>10.2.4</b> La Secretaría elaborará el procedimiento que se seguirá en la</p>	<p>Se agregan disposiciones generales para dar certidumbre del porque se usará un sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular para verificar el cumplimiento de la NOM-012-SCT.</p>

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
	<p>vigilancia de esta Norma en el caso de los transportistas y usuarios a los que se les reconozca el resultado de las operaciones del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, de acuerdo a lo dispuesto en el presente Procedimiento de la Evaluación de la Conformidad.</p> <p><b>10.2.5</b> Se verificará el peso y dimensiones de los vehículos de autotransporte de carga cuyo peso vehicular, más el peso de la carga sea mayor a 4 t (PBV).</p> <p><b>10.2.6</b> En el caso de los ejes retráctiles que no se encuentren rodando, no se considerarán en la verificación de la configuración.</p> <p><b>10.2.7</b> Los sistemas de medición deben ser verificados anualmente, en los laboratorios de verificación y calibración acreditados o dependencias responsables, según corresponda, sin perjuicio de hacerlo en un plazo menor cuando por su desempeño de trabajo así lo requieran, o cuando haya sospechas y/o denuncias de mal funcionamiento.</p> <p><b>10.2.8</b> Las especificaciones de los equipos de medición señaladas en este Proyecto de Norma, son de tipo general, por lo que no se establecen sus características técnicas. El sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular que se utilicen deberán contar con la aprobación de modelo o prototipo y con su dictamen de verificación vigente expedido por la Procuraduría Federal del Consumidor o por las Unidades de Verificación acreditadas y aprobadas y con informe de calibración, emitido por los Laboratorios de Calibración acreditados y aprobados, cuando así aplique.</p>	
Sin correlativo	<b>10.3 Verificación</b>	Dentro del PEC, debe explicar la forma de cómo se verificará con el

ca

DICE	DEBE DECIR	Justificación
	<p>La verificación tendrá por objeto, comparar el peso bruto vehicular y las dimensiones del vehículo o configuración vehicular, respecto al peso y dimensiones máximos autorizados por tipo de vehículo y camino que se establecen en la NOM-012-SCT-2-2014 o la que la sustituya, sin que se exceda el peso máximo de diseño del fabricante, cuando se detecte exceso de peso y/o dimensiones.</p>	<p>sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular.</p>
<p><b>10.2 Análisis de los resultados</b></p> <p>Se realizará un análisis detallado de los resultados de las pruebas con el siguiente procedimiento:</p> <p>Se hará un reporte sobre las fallas del sistema o mal funcionamiento, incluyendo la estadística sobre el tiempo de operación, el intervalo de tiempo entre fallas, entre otros.</p> <p>Si el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular cumple satisfactoriamente con el criterio de aceptación para cada una de las mediciones de interés (peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones), el sistema se considera calibrado, cuando el informe de calibración así lo señale y proporcione los datos de laboratorio que lo sustentan, de acuerdo con este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.</p>	<p><b>10.4 Análisis de los resultados</b></p> <p>Se realizará un análisis detallado de los resultados de las pruebas con el siguiente procedimiento:</p> <p><b>a)</b> Se hará un reporte sobre las fallas del sistema o mal funcionamiento, incluyendo la estadística sobre el tiempo de operación, el intervalo de tiempo entre fallas, entre otros.</p> <p><b>b)</b> Si el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular cumple satisfactoriamente con el criterio de aceptación para cada una de las mediciones de interés (peso bruto vehicular, peso por eje y/o grupo de ejes y dimensiones), el sistema se considera calibrado, cuando el informe de calibración así lo señale y proporcione los datos de laboratorio que lo sustentan, de acuerdo con este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.</p>	<p>Corregir el numeral para llevar relación e indicar los incisos a los dos párrafos.</p>
<p><b>10.3 Almacenamiento y transmisión de datos</b></p> <p>Con el fin de evitar confusiones mientras se leen los archivos de datos o se usen, en la parte alta del archivo de datos, tabla o gráfica debe aparecer un encabezado explícito que identifique la información que contienen, para lo cual debe contar con una interfaz de intercambio de información estándar abierta, que facilite su escalabilidad e integración. Se usará el Sistema General de Unidades de acuerdo con lo indicado</p>	<p><b>10.5 Almacenamiento y transmisión de datos</b></p> <p>Con el fin de evitar confusiones mientras se leen los archivos de datos o se usen, en la parte alta del archivo de datos, tabla o gráfica debe aparecer un encabezado explícito que identifique la información que contienen, para lo cual debe contar con una interfaz de intercambio de información estándar abierta, que facilite su escalabilidad e integración. Se usará el Sistema General de Unidades de acuerdo con lo indicado</p>	<p>Cambiar numeral para tener relación.</p>

(a)

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>en la Norma Oficial Mexicana, NOM-008-SCFI-2002, (ver 2.1).</p> <p>Al respecto, los datos mínimos indispensables que el sistema debe almacenar son los siguientes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Identificador secuencial del registro.</li> <li>• Fecha.</li> <li>• Hora.</li> <li>• Número de carril.</li> <li>• Velocidad del vehículo.</li> <li>• Número de ejes.</li> <li>• Peso de ejes.</li> <li>• Peso bruto.</li> <li>• Distancias entre ejes.</li> <li>• Dimensiones (largo, ancho y alto).</li> <li>• Clase del vehículo.</li> <li>• Dirección de circulación.</li> <li>• Número de placa delantera del vehículo.</li> <li>• Imagen del vehículo, combinación o configuración vehicular y placas.</li> <li>• Pictograma</li> <li>• Incidencias.</li> </ul> <p>La aproximación de los datos numéricos dependerá de los requisitos de exactitud solicitados. Para el caso de los datos de tiempo correspondientes al paso de los vehículos, se utilizará el formato hh:mm:ss:cc, incluyendo hasta las centésimas de segundo, debido a que la inexactitud puede ser muy alta por las velocidades de operación en las autopistas, si el tiempo es redondeado al segundo con respecto al espacio entre vehículos.</p> <p>Los archivos de datos que proporcione el sistema deben estar en formato de hoja de cálculo o en formato del Código Estándar Estadounidense para el Intercambio de Información (ASCII, por sus siglas en inglés), este último puede</p>	<p>en la Norma Oficial Mexicana NOM-008-SCFI-2002.</p> <p>Al respecto, los datos mínimos indispensables que el sistema debe almacenar son los siguientes:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Identificador secuencial del registro.</li> <li>• Fecha.</li> <li>• Hora.</li> <li>• Número de carril.</li> <li>• Velocidad del vehículo.</li> <li>• Número de ejes.</li> <li>• Peso de ejes.</li> <li>• Peso bruto.</li> <li>• Distancias entre ejes.</li> <li>• Dimensiones (largo, ancho y alto).</li> <li>• Clase del vehículo.</li> <li>• Dirección de circulación.</li> <li>• Número de placa delantera del vehículo.</li> <li>• Imagen del vehículo, combinación o configuración vehicular y placas.</li> <li>• Pictograma</li> <li>• Incidencias.</li> </ul> <p>La aproximación de los datos numéricos dependerá de los requisitos de exactitud solicitados. Para el caso de los datos de tiempo correspondientes al paso de los vehículos, se utilizará el formato hh:mm:ss:cc, incluyendo hasta las centésimas de segundo, debido a que la inexactitud puede ser muy alta por las velocidades de operación en las autopistas, si el tiempo es redondeado al segundo con respecto al espacio entre vehículos.</p> <p>Los archivos de datos que proporcione el sistema deben estar en formato de hoja de cálculo o en formato del Código Estándar Estadounidense para el Intercambio de Información (ASCII, por sus siglas en inglés), este último puede</p>	

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>ser fácilmente convertido por algún otro programa de cómputo.</p> <p>Los archivos de datos deben poderse leer y procesar por computadoras personales, y ser exportados en formato ASCII a otros sistemas de cómputo.</p> <p>Los archivos de datos o los documentos relacionados contendrán la misma información sobre el sitio y el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular, dinámico tales como:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• identificación de la carretera,</li> <li>• ubicación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular;</li> <li>• tipos de sensores y electrónica utilizada;</li> <li>• fecha de instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular;</li> <li>• fecha de la última calibración;</li> <li>• periodo de medición,</li> <li>• condiciones ambientales y de operación de la carretera durante el periodo de medición;</li> <li>• coeficientes de ajuste periódico calculado por el sistema en caso de un auto-ajuste automática, cuando se cuente con esta opción de calibración;</li> <li>• reportes de eventuales de caídas de sistemas o fallas;</li> <li>• fecha de los trabajos de mantenimiento del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular durante el periodo de medición;</li> <li>• nombre del propietario del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, y</li> <li>• persona de contacto a cargo de la adquisición de datos.</li> </ul>	<p>ser fácilmente convertido por algún otro programa de cómputo.</p> <p>Los archivos de datos deben poderse leer y procesar por computadoras personales, y ser exportados en formato ASCII a otros sistemas de cómputo.</p> <p>Los archivos de datos o los documentos relacionados contendrán la misma información sobre el sitio y el sistema de pesaje y dimensionamiento vehicular, dinámico tales como:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• identificación de la carretera (ruta, carretera/tramo)</li> <li>• ubicación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular (indicar sentido de carretera/tramo);</li> <li>• tipos de sensores y electrónica utilizada;</li> <li>• fecha de instalación del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular;</li> <li>• fecha de la última calibración;</li> <li>• periodo de medición,</li> <li>• condiciones ambientales y de operación de la carretera durante el periodo de medición;</li> <li>• coeficientes de ajuste periódico calculado por el sistema en caso de un auto-ajuste automática, cuando se cuente con esta opción de calibración;</li> <li>• reportes de eventuales de caídas de sistemas o fallas;</li> <li>• fecha de los trabajos de mantenimiento del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular durante el periodo de medición;</li> <li>• nombre del propietario del sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular, y</li> <li>• persona de contacto a cargo de la adquisición de datos.</li> </ul>	

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p><b>11. Vigilancia</b></p> <p>La Secretaría de Comunicaciones y Transportes apoyará a la Secretaría de Economía como responsable de vigilar el cumplimiento del presente Proyecto de Norma.</p>		
<p><b>12. Concordancia con normas internacionales</b></p> <p>Este Proyecto de Norma Oficial Mexicana no es equivalente (NEQ) con ninguna Norma Internacional, por no existir esta última al momento de elaboración.</p>		
<p><b>13. Bibliografía</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• NMX-Z-013-2015, "Guía para la Redacción, Estructuración y Presentación de las Normas". Declaratoria de vigencia publicada en el Diario Oficial de la Federación, 18 de noviembre de 2015.</li> <li>• México. Ley Federal sobre Metrología y Normalización. Diario Oficial de la Federación. 1 de julio de 1992 y sus reformas.</li> <li>• México. Reglamento de la Ley Federal sobre Metrología y Normalización. Diario Oficial de la Federación 1 de julio de 1992 y sus reformas.</li> <li>• Normativa para la Infraestructura del Transporte, publicada por la Dirección General de Servicios Técnicos de la Subsecretaría de Infraestructura de la Secretaría de Comunicaciones y Transportes.</li> <li>○ Capítulo N·CTR·CAR·1·04·009, Carpetas de Concreto Hidráulico.</li> </ul>		

@

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<ul style="list-style-type: none"> <li>○ Capítulo N·CMT·5·02·002, Láminas y Estructuras para Señalamiento Vertical.</li> <li>○ Capítulo N·EIP·1·01·011, Cámaras de Video para Reconocimiento de Placas.</li> <li>○ Capítulo N·EIP·1·01·012, Cámaras de Video para Detección Automática de Incidentes.</li> </ul> <ul style="list-style-type: none"> <li>• NMX-Z-055-IMNC-2009, Vocabulario Internacional de Metrología-Conceptos fundamentales y generales, términos asociados (VIM), diciembre de 2009.</li> <li>• Francia. OIML R 134-1:2006, Automatic instruments for weighing road vehicles in motion and measuring axle loads, Part 1: Metrological and technical requirements – Tests, Organisation International de Métrologie Légale. 2006.</li> <li>• Bélgica. COST-323, Weight-In-Motion of Road Vehicles, Final Report (1993-1998), European Cooperation in Science and Technology. 2006.</li> <li>• Estados Unidos de América. ASTM E1318-09. Standard Specification for</li> <li>• Highway Weigh-In-Motion (WIM) Systems with User Requirements and Test Methods.</li> </ul>		
<b>ARTÍCULO TRANSITORIO</b>	<b>TRANSITORIOS</b>	
<b>Primero:</b> El presente Proyecto de Norma Oficial Mexicana, entrará en vigor a los 90 días naturales siguientes al día de su publicación en el Diario Oficial de la Federación.	<b>PRIMERO.</b> - El presente Proyecto de Norma Oficial Mexicana, entrará en vigor 90 días naturales después de su fecha de publicación en el Diario Oficial de la Federación.	
<b>Segundo:</b> A partir de su entrada en vigor, todo sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular instalado en las carreteras o vialidades, contará con un plazo de 60 días	<b>SEGUNDO.</b> - La convocatoria para la acreditación de las unidades de verificación en los términos de la Ley Federal sobre Metrología y Normalización deberá emitirse en un	La Secretaria de Economía deberá emitir la Convocatoria Correspondiente para operar por terceros el Sistema de Pesaje y Dimensionamiento Dinámico

2

DICE	DEBE DECIR	Justificación
<p>naturales para cumplir con las disposiciones contenidas en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana. Todo sistema de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular que se instale en las carreteras o vialidades a partir de la entrada en vigor del presente Proyecto de Norma Oficial Mexicana debe cumplir con las disposiciones contenidas en ella.</p>	<p>plazo no mayor a 180 días a partir de la entrada en vigor de la presente Norma Oficial Mexicana.</p>	<p>Vehicular, conforme a la Ley Federal de Metrología y Normalización y su Reglamento.</p>
<p><b>Tercero:</b> Los sistemas de pesaje y dimensionamiento dinámico vehicular que a la fecha de la entrada en vigor de este Proyecto de Norma Oficial Mexicana no se ajusten a las disposiciones indicadas en la misma, serán corregidos por los responsables de ejecutar los trabajos de su operación y mantenimiento, en un plazo no mayor de seis meses a partir de esa fecha. Si concluido dicho plazo no se han ejecutado las correcciones necesarias, no se permitirá continuar con la operación de esos sistemas en tanto no se cumpla con lo establecido en este Proyecto de Norma Oficial Mexicana.</p>	<p><b>ELIMINAR</b></p>	

@