



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

Il Direttore Generale

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

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

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

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

VISTO l'art. 201 del Codice della Strada, che disciplina la notificazione delle violazioni, ed in particolare il comma 1-bis che elenca sotto le lettere da a) a g-ter) i casi in cui non è necessaria la contestazione immediata della violazione, ed i commi 1-ter ed 1-quater che prevedono che per i casi sotto le lettere b), f), g) e g-bis), del comma 1-bis), non è necessaria la presenza degli organi di polizia stradale qualora l'accertamento avvenga mediante rilievo con appositi dispositivi o apparecchiature debitamente omologate o approvate;

VISTO in particolare l'art. 201, comma 1-bis, lettera g), del Codice della Strada, che stabilisce in particolare che la contestazione immediata delle violazioni non è necessaria quando la rilevazione degli accessi di veicoli non autorizzati ai centri storici, alle zone a traffico limitato, alle aree pedonali, alle piazzole di carico e scarico di merci, o della circolazione sulle corsie e sulle strade riservate o con accesso o transito vietato, avviene attraverso dispositivi omologati ai sensi di apposito regolamento emanato con decreto del Ministro delle infrastrutture e dei trasporti;

CONSIDERATO che, nelle more dell'emanazione del regolamento di cui all'art. 201, comma 1-bis, lettera g) del decreto legislativo 30 aprile 1992, n. 285, si applica la disciplina previgente



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

rispetto all'entrata in vigore del decreto-legge 16 luglio 2020, n. 76, come modificato dalla legge di conversione 11 settembre 2020, n. 120;

VISTO il decreto del Presidente del Consiglio dei Ministri del 30 ottobre 2023 n. 186, che regola l'organizzazione del Ministero delle infrastrutture e dei trasporti;

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

VISTO il decreto dirigenziale n. 270, in data 26 luglio 2019, con il quale è stata concessa alla società EngiNe S.r.l., con sede in Via Vittorio Veneto 15 - Viterbo, l'omologazione del sistema per la rilevazione degli accessi dei veicoli, denominato "EnVES EVO 1812", di seguito indicato anche, per brevità, come "dispositivo";

VISTO il decreto dirigenziale n. 371, in data 8 ottobre 2020, con il quale è stata concessa alla società EngiNe S.r.l. l'estensione dell'omologazione del dispositivo alla versione con una telecamera di contesto a colori integrata all'interno della custodia dell'unità di rilevamento, denominata "Vista EnVES08-4KM con telecamera di contesto integrata", da utilizzare in alternativa alla telecamera di contesto esterna "Vista EnVES06" già omologata;

VISTO il decreto dirigenziale n. 73, in data 28 febbraio 2022, con il quale è stata concessa alla società EngiNe S.r.l. l'estensione dell'omologazione del dispositivo alla versione con la funzione di riconoscimento automatico delle targhe di motoveicoli e ciclomotori alla velocità di 168 km/h;

VISTO il decreto dirigenziale n. 309, in data 21 giugno 2024, con il quale è stata autorizzata la società EngiNe S.p.A., con sede in loc. Sentino Ficaiole snc - 53040 Rapolano Terme (SI), al subentro nella titolarità delle approvazioni, omologazioni ed estensioni già concesse alla società EngiNe S.r.l.;

VISTA l'istanza, in data 18 ottobre 2024, acquisita agli atti da questo Ufficio con protocollo n. 24744 del 25 ottobre 2024, con la quale la società EngiNe S.p.A. ha chiesto l'omologazione di una nuova versione del dispositivo per il controllo degli accessi denominato "EnVES EVO 1812", derivata dalla versione già omologata con Decreto Dirigenziale n. 270 del 26 luglio 2019, omologazione successivamente estesa con Decreti Dirigenziali n. 371 dell'8 ottobre 2020 e n. 73 del 28 febbraio 2022.

La nuova versione è caratterizzata da due configurazioni alternative:

- 1) dispositivo costituito da telecamera ANPR "Vista EnVES08-4KM" (appartenente alla versione omologata con decreto dirigenziale n. 270 del 26 luglio 2019) e nuova telecamera



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

di contesto a colori esterna “Vista EnVES06plus” (in sostituzione della precedente telecamera di contesto esterna modello “Vista EnVES06”);

- 2) dispositivo costituito da un nuovo sistema di ripresa ed elaborazione, denominato “Vista EnVES10-4KM”, che integra una telecamera ANPR (in tre differenti ottiche da 35 mm, 25 mm e 12 mm) ed una telecamera di contesto a colori identica a quella utilizzata nel sistema di ripresa “Vista EnVES06plus”, inserite all'interno di un'unica custodia.

Tale nuova versione si caratterizza, inoltre, per la capacità di classificare i veicoli in transito tramite il modulo di analisi delle immagini basato su intelligenza artificiale presente anche nei dispositivi di rilevamento della velocità approvati “CELERITAS MVD 2020” e “CELERITAS MVD 2022”;

VISTI i rapporti delle prove eseguite sulla nuova versione dell'intero dispositivo presso laboratori accreditati e, in generale, la documentazione tecnica depositata;

VISTO il voto n. 21/2025, reso nell'adunanza del 23 aprile 2025, con il quale la Terza Sezione del Consiglio Superiore dei Lavori Pubblici è del parere che, per il rilascio dell'omologazione della nuova versione del dispositivo, devono essere riscontrate positivamente le integrazioni e chiarimenti richiesti, nel rispetto delle prescrizioni, osservazioni e raccomandazioni riportate nel suddetto voto;

VISTE le note del 16 luglio 2025, del 5 agosto 2025 e del 18 agosto 2025, acquisite agli atti da questo Ufficio rispettivamente al protocollo n. 15853, n. 17355 e n. 17949 in pari date, con le quali la società EngiNe S.p.A. ha trasmesso le integrazioni richieste, tra cui i documenti “Manuale di installazione apparati EnVES EVO 1812” – Revisione 10 del 18 agosto 2025 e “Manuale operatore Server EnVES” – Revisione 04 del 5 febbraio 2025, di seguito indicati anche, per brevità, come “manuali del dispositivo”;

VISTO il Decreto del Capo Dipartimento per i trasporti e la navigazione prot. n. 205 del 20 giugno 2025 con cui il dr. ing. Valentino IURATO è autorizzato ad operare quale facente funzione del Direttore generale per la sicurezza stradale e per l'autotrasporto fino alla data di decorrenza dell'incarico di funzione dirigenziale di livello generale di direzione della Direzione generale per la sicurezza stradale e per l'autotrasporto di cui all'interpello n. 25365 del 5 giugno 2025;

D E C R E T A

Articolo 1 *(Omologazione)*

1. Il dispositivo per la rilevazione degli accessi di veicoli ai centri storici, alle zone a traffico limitato, alle aree pedonali, alle piazzole di carico e scarico di merci, alla circolazione sulle



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

corsie e sulle strade riservate, denominato “**EnVES EVO 1812**”, prodotto dalla società EngiNe S.p.A., con sede in loc. Sentino Ficaiole snc - Rapolano Terme (SI), è omologato nella sua nuova versione ai sensi e per gli effetti dell'art. 45 del Codice della Strada, nonché delle norme tecniche di riferimento ed in particolare della norma UNI 10772:2016.

2. Il dispositivo, nella sua nuova versione, è in grado di rilevare il transito di veicoli, acquisire le immagini, riconoscere automaticamente le targhe dei veicoli e gestire le procedure previste per il trattamento dei dati, proprie di un sistema di controllo accessi e finalizzate al sanzionamento automatico, in base alle caratteristiche tecniche, classi prestazionali e limiti funzionali, indicati negli articoli seguenti.
3. Il dispositivo, nella sua nuova versione, è omologato nelle seguenti configurazioni:
 - a) dispositivo costituito da telecamera ANPR “Vista EnVES08-4KM” (appartenente alla versione omologata con decreto dirigenziale n. 270 del 26 luglio 2019) e nuova telecamera di contesto a colori esterna “Vista EnVES06plus” in sostituzione della precedente telecamera di contesto esterna modello “Vista EnVES06”;
 - b) dispositivo costituito da un nuovo sistema di ripresa ed elaborazione, denominato “Vista EnVES10-4KM”, che integra una telecamera ANPR (in tre differenti ottiche da 35 mm, 25 mm e 12 mm) ed una telecamera di contesto a colori identica a quella utilizzata nel sistema di ripresa “Vista EnVES06plus”, inserite all'interno di un'unica custodia.

Tale nuova versione si caratterizza, inoltre, per la capacità di classificare i veicoli in transito tramite il modulo di analisi delle immagini basato su intelligenza artificiale, quando viene utilizzata la telecamera di contesto a colori “Vista EnVES06plus” oppure il sistema di ripresa ed elaborazione “Vista EnVES10-4KM” con telecamera di contesto a colori integrata.

Anche per tale nuova versione è prevista un'ulteriore configurazione con i medesimi sensori radar e laser del dispositivo omologato con Decreto dirigenziale n. 270 del 26 luglio 2019, che possono essere utilizzati, alternativamente, per la classificazione dei veicoli in transito in funzione della sola lunghezza, conformemente alle prescrizioni del citato Decreto dirigenziale n. 270 del 26 luglio 2019 e dei Decreti dirigenziali n. 371 dell'8 ottobre 2020 e n. 73 del 28 febbraio 2022.

Tali sensori sono i seguenti:

- sensore radar denominato “UMRR-0A Type 30”;
- sensore laser denominato “CMP3”.

Le funzioni di classificazione dei veicoli per lunghezza e per categoria sono da intendersi come funzioni aggiuntive a disposizione degli utilizzatori del dispositivo.

4. Una o più unità di rilevamento periferiche del dispositivo, attraverso una rete dati distribuita, comunicano con l'unità centrale di elaborazione, il cui modulo di gestione svolge le ulteriori funzioni necessarie ai fini dell'accertamento automatico. La rete dati distribuita non è oggetto della presente omologazione.



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

Articolo 2

(Caratteristiche tecniche e funzionali)

1. La nuova versione del dispositivo, nella sua configurazione base, è composto da un software di gestione dati denominato “EnVES Server” e dall’hardware del varco stradale nelle due configurazioni di cui all’articolo 1, comma 3.

L’unità locale “Vista EnVES08-4KM” consta dei seguenti componenti:

- a) telecamera OCR bianco/nero;
- b) illuminatore IR a LED sincronizzato;
- c) unità di elaborazione.

All’unità locale Vista EnVES08-4KM, nella versione del dispositivo con telecamera di contesto, è abbinata la telecamera a colori denominata “Vista EnVES06plus” per la ripresa di contesto.

All’unità locale Vista EnVES08-4KM, nella versione del dispositivo con classificatore, è abbinato il sensore radar “UMRR-0A Type 30” o, in alternativa, il sensore laser “CMP3” per il rilevamento della lunghezza dei veicoli.

L’unità locale “Vista EnVES10-4KM” consta dei seguenti componenti:

- a) sensore video OCR bianco/nero, atto alla lettura delle targhe dei veicoli in transito, dotato alternativamente di:
 - un’ottica da 35 mm;
 - un’ottica da 25 mm;
 - un’ottica da 12 mm;
- b) sensore video a colori di contesto, costituito dalla stessa telecamera contenuta nel citato sistema di ripresa “Vista EnVES06plus” (componente opzionale);
- c) illuminatore IR a LED sincronizzato;
- d) unità di elaborazione.

All’unità locale Vista EnVES10-4KM, nella versione del dispositivo con classificatore, è abbinato il sensore radar “UMRR-0A Type 30” o, in alternativa, il sensore laser “CMP3” per il rilevamento della lunghezza dei veicoli.

2. L’unità locale svolge le seguenti funzioni:

- a) rilevazione dei transiti dei veicoli, in modalità continua free-run;
- b) acquisizione delle immagini di targa;
- c) acquisizione delle immagini a colori, di contesto (nella versione con telecamera a colori);
- d) riconoscimento automatico delle targhe dei veicoli mediante OCR;
- e) gestione dei dati e delle liste dei veicoli autorizzati;
- f) comunicazione con l’unità centrale di elaborazione;



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

e le funzioni aggiuntive di classificazione di seguito riportate:

- a) classificazione dei veicoli in transito in funzione della lunghezza (nelle versioni con classificatore);
- b) classificazione dei veicoli in transito, tramite il modulo di analisi delle immagini basato su intelligenza artificiale (nelle versioni con la telecamera di contesto a colori "Vista EnVES06plus" oppure con il sistema di ripresa ed elaborazione "Vista EnVES10-4KM" con telecamera di contesto a colori integrata), nelle seguenti categorie:
 - nel caso di ripresa dal posteriore:
 - autoveicoli destinati al trasporto di cose o persone con massa a pieno carico inferiore a 3,5 t;
 - veicoli intermedi, ossia autobus e autoveicoli destinati al trasporto di cose con massa a pieno carico compresa tra 3,5 t e 12 t;
 - autoveicoli destinati al trasporto di cose con massa a pieno carico superiore a 12t;
 - nel caso di ripresa dall'anteriore:
 - autoveicoli destinati al trasporto di cose o persone con massa a pieno carico inferiore a 3,5 t;
 - autobus;
 - autoveicoli destinati al trasporto di cose con massa a pieno carico superiore a 3,5 t;
- c) memorizzazione delle immagini dei soli veicoli in infrazione per le finalità previste dall'articolo 201, comma 1-quinquies, secondo periodo, del Codice della Strada.

3. L'unità centrale di elaborazione svolge le seguenti funzioni:

- a) comunicazione con le unità locali;
- b) gestione e controllo delle unità locali;
- c) gestione delle liste di autorizzazione (liste bianche) e non autorizzazione (liste nere).

4. Il dispositivo è in grado di svolgere, oltre e contemporaneamente alle funzioni omologate di cui all'articolo 1, come funzioni accessorie utilizzabili esclusivamente per finalità statistiche o di monitoraggio, in forma anonima, ovvero senza il trattamento delle targhe dei veicoli in transito, e comunque non utilizzabili ai fini dell'accertamento delle violazioni al Codice della Strada, le seguenti funzioni:

- a) lettura dell'eventuale pannello indicante il trasporto di merce pericolosa (codice Kemler ed ONU);
- b) memorizzazione delle immagini di tutti i veicoli in transito per scopi di polizia;
- c) misurazione della velocità e dell'altezza dei veicoli in violazione;
- d) raccolta dati sui veicoli in transito anche non in violazione (velocità, classe, altezza e lunghezza del veicolo in transito);



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

- e) invio all'unità centrale di elaborazione dei dati di transito relativi a tutti i veicoli rilevati, per la produzione di dati di traffico a fini statistici.

Articolo 3

(Classi prestazionali e limiti funzionali della funzione di riconoscimento targhe)

1. Per la configurazione del dispositivo con telecamera ANPR "Vista EnVES08-4KM" restano valide le classi prestazionali ed i limiti funzionali illustrati nell'articolo 3 del decreto n. 270 del 26 luglio 2019 e nell'articolo 2 del decreto n. 73 del 28 febbraio 2022.
2. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR "Vista EnVES10-4KM" con ottica da 35 mm, in base ai risultati delle prove base ed estese effettuate in laboratorio ai sensi della norma UNI 10772:2016, è in grado di riconoscere, alle velocità di movimentazione delle targhe pari a 50 e 70 km/h, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato, nelle condizioni ambientali diurne e notturne, le targhe delle diverse tipologie di veicoli (posteriore autoveicoli - formati A e B, anteriori autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori), previste dagli articoli 250 e 258 del D.P.R. n. 495/92, con le seguenti classi di accuratezza:
 - a) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - b) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - c) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - d) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - e) targhe di motoveicoli e ciclomotori: classe A.
3. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR "Vista EnVES10-4KM" con ottica da 35 mm ha effettuato prove estese per velocità superiori a quella base, ai sensi della norma UNI 10772:2016 ed è risultato in grado di riconoscere alla velocità di 110 km/h, in classe A, le targhe posteriori ed anteriori degli autoveicoli e le targhe dei motoveicoli e dei ciclomotori.
4. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR "Vista EnVES10-4KM" con ottica da 35 mm ha effettuato le prove estese per velocità superiori a quelle della prova base, ai sensi della norma UNI 10772:2016, anche in pista ed è risultato in grado di riconoscere, alla velocità di 230 km/h, in classe A, le targhe posteriori ed anteriori degli autoveicoli e le targhe dei motoveicoli e dei ciclomotori.
5. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR "Vista EnVES10-4KM" con ottica da 35 mm è in grado di svolgere le funzioni, ai sensi della norma UNI 10772:2016, con i seguenti limiti geometrici nel caso di rilevamento di autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori:
 - a) distanza massima effettiva tra sistema di ripresa e targa: 26,1 m;
 - b) altezza massima da terra dell'unità di ripresa: 7,0 m;



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

- c) disassamento laterale massimo tra il sistema di ripresa e la mezzzeria della corsia/carreggiata da controllare: 16,1 m;
 - d) angolo massimo di deformazione prospettica: 39,9°;
 - e) larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 8,5 m;
 - f) profondità del campo di riconoscimento a 0 lx: 10,0 m.
6. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 35 mm è in grado di monitorare al massimo due corsie, compatibilmente con la larghezza massima di riconoscimento a 0 lx e, pertanto, nel caso di utilizzo su un numero superiore di corsie, dovrà essere prevista più di una telecamera, compatibilmente con i limiti geometrici elencati nel comma 5 del presente articolo.
7. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 25 mm, in base ai risultati delle prove base ed estese effettuate in laboratorio ai sensi della norma UNI 10772:2016, è in grado di riconoscere, alle velocità di movimentazione delle targhe pari a 50 e 70 km/h, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato, nelle condizioni ambientali diurne e notturne, le targhe delle diverse tipologie di veicoli (posteriore autoveicoli - formati A e B, anteriori autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori), previste dagli articoli 250 e 258 del D.P.R. n. 495/92, con le seguenti classi di accuratezza:
- a) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - b) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - c) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - d) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - e) targhe di motoveicoli e ciclomotori: classe A.
8. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 25 mm ha effettuato le prove estese per velocità superiori a quella base, ai sensi della norma UNI 10772:2016 in pista ed è risultato in grado di riconoscere alla velocità di 230 km/h, in classe A, le targhe posteriori ed anteriori degli autoveicoli e le targhe dei motoveicoli e, alla velocità di 180 km/h, in classe A, le targhe dei ciclomotori.
9. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 25 mm è in grado di svolgere le funzioni, ai sensi della norma UNI 10772:2016, con i seguenti limiti geometrici nel caso di rilevamento di autoveicoli, motoveicoli e ciclomotori:
- a) distanza massima effettiva tra sistema di ripresa e targa: 24,58 m;
 - b) altezza massima da terra dell'unità di ripresa: 7,5 m;
 - c) disassamento laterale massimo tra il sistema di ripresa e la mezzzeria della corsia/carreggiata da controllare: 8,0 m;
 - d) angolo massimo di deformazione prospettica: 19,98°;
 - e) larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 12,0 m;



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

- f) profondità del campo di riconoscimento a 0 lx: 9,0 m.
10. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 25 mm è in grado di monitorare al massimo quattro corsie, compatibilmente con la larghezza massima di riconoscimento a 0 lx e, pertanto, nel caso di utilizzo su un numero superiore di corsie, dovrà essere prevista più di una telecamera, compatibilmente con i limiti geometrici elencati nel comma 9 del presente articolo.
11. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 12 mm, in base ai risultati delle prove base ed estese effettuate in laboratorio ai sensi della norma UNI 10772:2016, è in grado di riconoscere, alle velocità di movimentazione delle targhe pari a 50 e 70 km/h, in condizioni di traffico canalizzato e non canalizzato, nelle condizioni ambientali diurne e notturne, le targhe degli autoveicoli (posteriore autoveicoli - formati A e B e anteriori autoveicoli), previste dall’articolo 258 del D.P.R. n. 495/92, con le seguenti classi di accuratezza:
- a) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - b) targhe posteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A;
 - c) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico canalizzato: classe A;
 - d) targhe anteriori di autoveicoli, in condizioni di traffico non canalizzato: classe A.
12. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 12 mm, in mancanza di prove di laboratorio sul riconoscimento delle targhe dei motoveicoli e dei ciclomotori ed in assenza di prove estese per il riconoscimento delle targhe a velocità superiori a quelle della prova base, sia in laboratorio che su pista, è omologata per il riconoscimento delle sole targhe posteriori e anteriori degli autoveicoli alla velocità massima di 70 km/h.
13. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 12 mm è in grado di svolgere le funzioni, ai sensi della norma UNI 10772:2016, con i seguenti limiti geometrici nel caso di rilevamento di autoveicoli:
- a) distanza massima effettiva tra sistema di ripresa e targa: 11,0 m;
 - b) altezza massima da terra dell’unità di ripresa: 6,0 m;
 - c) disassamento laterale massimo tra il sistema di ripresa e la mezzzeria della corsia/carreggiata da controllare: 7,0 m;
 - d) angolo massimo di deformazione prospettica: 49,4°;
 - e) larghezza massima del campo di riconoscimento a 0 lx: 5,0 m;
 - f) profondità del campo di riconoscimento a 0 lx: 4,0 m.
14. La configurazione del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottica da 12 mm è in grado di monitorare al massimo una corsia, compatibilmente con la larghezza



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

massima di riconoscimento a 0 lx e, pertanto, nel caso di utilizzo su un numero superiore di corsie, dovrà essere prevista più di una telecamera, compatibilmente con i limiti elencati nei commi 12 e 13 del presente articolo.

15. Le configurazioni del dispositivo con telecamera ANPR “Vista EnVES10-4KM” con ottiche da 35 mm, 25 mm e 12 mm sono state sottoposte a prove funzionali su strada nelle condizioni ambientali diurne e notturne, eseguite da laboratorio accreditato, atte a validare la modalità di funzionamento *free-run*.

Articolo 4

(Installazione ed esercizio)

1. Le condizioni di installazione degli specifici dispositivi devono rispondere ai limiti indicati nell'articolo 3, commi 1, 5, 9, 12, 13, sulla base delle configurazioni di prova ed a quanto riportato nei manuali del dispositivo, al fine di evitare modifiche che possano compromettere o alterare la funzionalità del dispositivo nelle configurazioni omologate.
2. L'installazione, in relazione alla sede stradale, deve essere eseguita in conformità al Codice della Strada ed al relativo Regolamento di attuazione, in modo da non costituire pericolo per la circolazione, sia dei veicoli, sia dei pedoni, nonché nel rispetto delle norme di sicurezza sull'installazione di apparecchiature elettriche in zone accessibili al pubblico ed anche in relazione agli interventi di manutenzione.

Articolo 5

(Produzione e commercializzazione)

1. I dispositivi che saranno prodotti e commercializzati in base alla presente omologazione dovranno essere conformi ai seguenti prototipi depositati presso questo Ministero:
 - a) sistema di ripresa ed elaborazione “Vista EnVES08-4KM”, depositato in data 18 ottobre 2024;
 - b) sistema di ripresa ed elaborazione “Vista EnVES10-4KM”, depositato in data 18 ottobre 2024;
 - c) telecamera di contesto a colori esterna “Vista EnVES06plus”, depositata in data 21 dicembre 2022;ed alla documentazione tecnica depositata.
2. I dispositivi che saranno prodotti dovranno riportare indelebilmente, su ogni esemplare, gli estremi del presente decreto, nonché il nome del produttore.



Ministero delle infrastrutture e dei trasporti

DIPARTIMENTO PER I TRASPORTI E LA NAVIGAZIONE
DIREZIONE GENERALE PER LA SICUREZZA STRADALE E L'AUTOTRASPORTO

3. Non è consentito apportare alcuna modifica al dispositivo, a qualsiasi suo componente oggetto della presente omologazione ed all'unità centrale di elaborazione, in assenza di eventuali specifiche modifiche del presente decreto.
4. I dispositivi dovranno essere commercializzati unitamente ai manuali del dispositivo che si applicano nei limiti e alle condizioni contenuti nel presente decreto, per quanto non in contrasto.

Il Direttore Generale
facente funzione
Dott. Ing. Valentino Iurato