

**FABBRICANTI DI SOTTOSISTEMI DI BORDO DEI  
SISTEMI DI PROTEZIONE DELLA MARCIA DEI TRENI**  
(elenco allegato)

Loro Sedi

p.c. **FABBRICANTI DI VEICOLI FERROVIARI**  
(elenco allegato)

Loro Sedi

p.c. **IMPRESE FERROVIARIE**  
(elenco allegato)

Loro Sedi

p.c. **AZIENDE FERROVIARIE DI CUI AL D.M. 5/8/2016**  
(elenco allegato)

Loro Sedi

p.c. **RETE FERROVIARIA ITALIANA S.p.A.**  
Direzione Tecnica  
Piazza della Croce Rossa, 1

00161 ROMA

p.c. **Verificatori Indipendenti di Sicurezza**  
(elenco allegato)

Loro Sedi

**OGGETTO: Errata corrige # 2 alle SRS SCMT Baseline F (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 96 F)**

**Allegato:** nota tecnica allegata alla lettera prot. RFI-DTC.ST\A0011\P\2019\0000570 del 31/05/2019

VISTO il decreto legislativo 10 agosto 2007, n. 162, recante attuazione delle direttive 2004/49/CE e 2004/51/CE e successive modificazioni;

VISTA la decisione della Commissione 2009/965/CE del 30 novembre 2009 riguardante il documento di riferimento di cui all'articolo 27, paragrafo 4, della direttiva 2008/57/CE del Parlamento europeo e del Consiglio e successive modificazioni;

VISTO il decreto del direttore dell'Agenzia Nazionale per la Sicurezza delle Ferrovie n. 1 del 13 dicembre 2016, con il quale sono state emanate le norme tecniche nazionali in materia di sottosistemi costituenti i veicoli ferroviari relative alla autorizzazione di messa in servizio dei veicoli;

VISTA la nota emessa da questa Agenzia prot. 005502/2017 del 17/05/2017 "Errata corrige SRS SCMT Baseline F (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 96 F)";

CONSIDERATE le segnalazioni fatte a questa sede da RFI S.p.A. con lettera prot. RFI-DTC.ST\A0011\P\2019\0000570 del 31/05/2019 in merito alle correzioni che è necessario apportare alle specifiche di riferimento SCMT con lo scopo di sanare inconsistenze nelle specifiche senza alterare il comportamento funzionale originario, la più significativa delle quali intende chiarire il valore di prima ipotesi delle variabili di temporizzazione della funzione vigilante in funzione delle modalità operative;

**si informano gli Operatori in indirizzo** che le specifiche SCMT codice RFI TC.PATC SR CM 03 M 96 F referenziate al punto 12.2.1 negli allegati 1a e 1c al decreto ANSF n. 1/2016 sono da considerarsi modificate come indicato nell'allegato alla presente nota e come indicato nella nota emessa da

questa Agenzia prot. 005502/2017 del 17/05/2017 "Errata corrige SRS SCMT Baseline F (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 96 F)".

IL DIRETTORE

(Ing. Marco D'ONOFRIO)



D'ONOFRIO MARCO  
AGENZIA NAZIONALE PER  
LA SICUREZZA DELLE  
FERROVIE (ANSF)  
12.06.2019 08:17:33 UTC

MARZONI MARIA GRAZIA  
AGENZIA NAZIONALE PER  
LA SICUREZZA DELLE  
FERROVIE (ANSF)  
11.06.2019 15:14:46 UTC

## ALLEGATO Nota tecnica #2 per errata corrige SRS SCMT Baseline F (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 96 F)

Di seguito si riportano in forma tabellare le correzioni apportate alla Baseline F con una indicazione delle relative motivazioni.

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
EC_1	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A – Requisiti funzionali (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 68 H)	(nuovo contenuto)	Aggiungere nella “Tabella 2-10 Dati di Impianto” una riga con i seguenti valori:  Sigla: Tipo_MMI Tipo: tipologia della MMI utilizzata Valore di prima ipotesi: MMI Range: MMI/MMITS Passo: - Categoria: 1	Si tratta di una correzione senza alcun impatto funzionale.
EC_2	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A – Requisiti Funzionali	Tabella 2-10.1	Tabella 2-10.1 riportata al termine del presente documento	Si tratta di una correzione finalizzata a garantire nei modi operativi con la sola RSC temporizzazioni del Vigilante diverse da quelle previste nel caso della modalità RSC+SCMT.
		Tabella 2-10.3	Tabella 2-10.3 riportata al termine del presente documento	
		(nuovo contenuto)	Tabella 2-10.1bis riportata al termine del presente documento	
		(nuovo contenuto)	Tabella 2-10.3bis riportata al termine del presente documento	
	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 11 - Blocco funzionale Presenza PdC (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 81 H)	V3A11.BLF_000 [O - Comb_2 funzione Vigilanza e presenza funzione delle modalità operative [A29]] La funzione, con velocità corrente del treno $v > S_{vvig}$ deve gestire il controllo della vigilanza (T_vig_allerta_vigilanza) o della presenza (T_vig_allerta_presenza) con un time out corrispondente a quello definito dalle variabili T_vig_allerta_vigilanza e T_vig_allerta_presenza che assumono un	V3A11.BLF_000 [O - Comb_2 funzione Vigilanza e presenza funzione delle modalità operative [A29]] La funzione, con velocità corrente del treno $v > S_{vvig}$ deve gestire il controllo della vigilanza (T_vig_allerta_vigilanza) o della presenza (T_vig_allerta_presenza) con un time out corrispondente a quello definito dalle variabili T_vig_allerta_vigilanza e T_vig_allerta_presenza che assumono un valore in funzione della modalità operativa in atto e del codice RSC (fare riferimento	

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
		valore in funzione della modalità operativa in atto e del codice RSC (fare riferimento alla Tabella 2-10.1 e Tabella 2-10.3 in [A21]). In particolare con la M.O. CMT+RSC vanno usati i parametri di configurazione dipendenti dai codici RSC (Tabella 2-10.3 in [A21]).	alla <b>Tabella 2-10.1bis</b> e <b>Tabella 2-10.3bis</b> in [A21]). <b>Soltanto</b> con la M.O. CMT+RSC vanno usati i parametri di configurazione dipendenti dai codici RSC ( <b>Tabella 2-10.3bis</b> in [A21]).	
	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 11 - Blocco funzionale Presenza PdC (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 81 H)	V3A11.BLF_001 [O - Comb_2 funzione Vigilanza e presenza funzione delle modalità operative [A29]] La funzione, con velocità corrente del treno $v \leq S_{vvig}$ deve gestire il controllo della vigilanza ( $S_{vig\_allerta\_vigilanza}$ ) o delle presenza ( $S_{vig\_allerta\_presenza}$ ) con uno spazio corrispondente a quello definito dalle variabili $S_{vig\_allerta\_vigilanza}$ e $S_{vig\_allerta\_presenza}$ che assumono un valore della modalità operativa in atto MO (fare riferimento alla Tabella 2-10.1 e Tabella 2-10.3 in [A21]). In particolare con la M.O. CMT+RSC, vanno usati i parametri di configurazione dipendenti dai codici RSC (Tabella 2-10.3 in [A21]).	V3A11.BLF_001 [O - Comb_2 funzione Vigilanza e presenza funzione delle modalità operative [A29]] La funzione, con velocità corrente del treno $v \leq S_{vvig}$ deve gestire il controllo della vigilanza ( $S_{vig\_allerta\_vigilanza}$ ) o delle presenza ( $S_{vig\_allerta\_presenza}$ ) con uno spazio corrispondente a quello definito dalle variabili $S_{vig\_allerta\_vigilanza}$ e $S_{vig\_allerta\_presenza}$ che assumono un valore della modalità operativa in atto MO (fare riferimento alla <b>Tabella 2-10.1bis</b> e <b>Tabella 2-10.3bis</b> in [A21]). <b>Soltanto</b> con la M.O. CMT+RSC, vanno usati i parametri di configurazione dipendenti dai codici RSC ( <b>Tabella 2-10.3bis</b> in [A21]).	
EC_3	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice B - Requisiti di Architettura, Interfaccia, Ambiente e RAMS (RFI TC.PATC SR CM 03 M 69 H)	UC0.193 [E] Per i parametri relativi alla sicurezza si deve fare riferimento al capitolo 8 del Volume 1 [R1], alla HA del SSB funzionale e di interfacce di cui al rif [R7] e al Safety Case di sistema SCMT.	UC0.193 [E] Per i parametri relativi alla sicurezza si deve fare riferimento al capitolo 8 del Volume 1 [R1], alla HA del SSB funzionale e di interfacce di cui al rif [R7] e al Safety Case di sistema SCMT. <b>Nota: Si precisa che il Safety Case di sistema SCMT non contiene requisiti di sicurezza aggiuntivi.</b>	Si tratta di un chiarimento senza alcun impatto funzionale.
EC_4	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT	V3B.83 [E] I captatori RSC devono essere alloggiati sul carrello del rotabile.	V3B.83 [E] I captatori RSC devono essere alloggiati sul carrello <b>(soluzione da preferirsi) oppure sulla cassa</b> del rotabile.	Il vincolo di installare i captatori RSC esclusivamente su carrello risulta superato. Nessun impatto funzionale

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
	Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice B - Requisiti di Architettura, Interfaccia, Ambiente e RAMS (RFI TC.PATC SR CM 03 M 69 H)			fermo restando che la captazione RSC deve comunque essere garantita.
	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice C - Requisiti di Installazione, Manutenzione e Tool (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 70 H)	V3C.083 [E] Il captatore RSC deve essere installato sul carrello del rotabile ad una distanza di $200 \pm 5$ mm dal piano del ferro.	V3C.083 [E] Il captatore RSC deve essere installato sul carrello <b>(soluzione da preferirsi) oppure sulla cassa</b> del rotabile ad una distanza di $200 \pm 5$ mm dal piano del ferro.	
EC_5	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 1 - Blocco funzionale Gestione PI (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 71 H)	Tabella 2-1 del requisito UC1.50	Tabella 2-1 riportata al termine del presente documento	Si tratta di una correzione senza alcun impatto funzionale tenuto conto che in Baseline F è stata rimossa la gestione dei PI a 4 boe
EC_6	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 1 - Blocco funzionale Gestione PI (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 71 H)	Testo libero nel § 2.3.2.6 “Verifica ridondanza boe”  Tale gestione non si applica ai PI di rallentamento per cui è prevista una diversa gestione (vedi paragrafo specifico).	Testo libero nel § 2.3.2.6 “Verifica ridondanza boe”  Tale gestione non si applica ai PI di rallentamento per cui è prevista una diversa gestione <b>(vedi Allegato 19 - Blocco funzionale Gestione Appuntamenti (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 89 H))</b> .	Si tratta di un chiarimento senza alcun impatto funzionale
EC_7	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 7 - Blocco	UC7.49 [E] In occasione della decodifica di un nuovo codice, o della modifica dei dati treno, la funzione deve trasmettere il codice rsc alle funzioni Controllo Rispetto ai Segnali Fissi, Controllo rispetto alla Linea, Controllo	UC7.49 [E] In occasione della decodifica di un nuovo codice, o della modifica dei dati treno, la funzione deve trasmettere il codice <b>RSC</b> alle funzioni Controllo Rispetto ai Segnali Fissi, Controllo rispetto alla Linea, Controllo modalità	Si tratta di un chiarimento senza alcun impatto funzionale

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
	funzionale Logica RSC (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 77 H)	modalità operative, Supero Rosso, Procedure e Train Trip utilizzando, per la selezione, l'Algoritmo 1 (Codici_RSC_Filtrati). Anche la classificazione delle sequenze, la gestione del riconoscimento e del prericonoscimento, devono essere effettuate mediante i Codici_RSC_Filtrati.	operative, Supero Rosso, Procedure, Train Trip e <b>Gestione Appuntamenti</b> utilizzando, per la selezione, l'Algoritmo 1 (Codici_RSC_Filtrati). Anche la classificazione delle sequenze, la gestione del riconoscimento e del prericonoscimento, devono essere effettuate mediante i Codici_RSC_Filtrati.	
EC_8	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 12 - Blocco funzionale Procedure (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 82 H)	Algoritmo 2-3bis "Recupero frenatura di emergenza"  Nota 1: "Il recupero automatico della frenatura non si applica laddove, nel momento in cui Gestione PI richiede il recupero della frenatura di emergenza, siano attive frenature comandate da altre funzioni"	Algoritmo 2-3bis "Recupero frenatura di emergenza"  Nota 1: "Il recupero automatico della frenatura non si applica laddove, nel momento in cui <b>Gestione Appuntamenti</b> richiede il recupero della frenatura di emergenza, siano attive frenature comandate da altre funzioni"	Si tratta di un chiarimento senza alcun impatto funzionale
EC_9	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 12 - Blocco funzionale Procedure (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 82 H)	V3A12.BLE_015 [E] La funzione deve calcolare la decelerazione reale dr (valore di decelerazione nominale legato alla percentuale di peso frenato PPF del treno) come definito in [R4].	V3A12.BLE_015 [E] La funzione deve calcolare la decelerazione reale dr (valore di decelerazione nominale legato alla percentuale di peso frenato PPF del treno) come definito in [R4], <b>prendendo a riferimento la velocità Vi.</b>	Si tratta di un chiarimento senza alcun impatto funzionale
EC_10	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 12 - Blocco funzionale Procedure (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 82 H)	V3A12.20 [E] La funzione deve avere a disposizione, dai Dati di Configurazione, il valore di default (VMC_Mo_default_1, VMC_Mo_default_2), il valore minimo (VMC_Mo_min_1, VMC_Mo_min_2) e il valore massimo (VMC_Mo_max_1, VMC_Mo_max_2) della velocità modulo di condotta (Figura 2-1) in funzione della modalità operativa e del numero di agenti. Nota: (La variabile Mo deve essere sostituita con Predisposizione CMT, RSC, CMTe, RSCe, CMTe+RSCe, CMTe+RSC)	V3A12.20 [E] La funzione deve avere a disposizione, dai Dati di Configurazione, il valore di default <b>VMC_Y</b> , il valore minimo (VMC_Mo_min_1, VMC_Mo_min_2) e il valore massimo (VMC_Mo_max_1, VMC_Mo_max_2) della velocità modulo di condotta (Figura 2-1) in funzione della modalità operativa e del numero di agenti.  Nota: (La variabile Mo deve essere sostituita con Predisposizione CMT, RSC, CMTe, RSCe, CMTe+RSCe, CMTe+RSC)	Si tratta di una correzione finalizzata a eliminare un'inconsistenza rispetto ai dati di configurazione previsti da Baseline F. La modifica non ha alcun impatto funzionale.

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
			<p>Nota 2: il parametro VMC_Y deve essere sostituito con  VMC_PPF_Treno_Freno_Cat_Lung_MoNom,  nei M.O. PredCMT ed RSC, e con  VMC_PPF_Treno_Freno_Cat_Lung_MoDeg  nelle M.O. CMTe, RSCe, CMTe+RSCe,  CMTe+RSC.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• la variabile PPF deve essere sostituita con: [0, 90], [90, 105], [105, 120], [120, 150]</li> <li>• la variabile Treno deve essere sostituita con: M o V</li> <li>• la variabile Freno deve essere sostituita con: V o G</li> <li>• la variabile Cat deve essere sostituita con: ETR, Ale, Ord (Ordinario)</li> <li>• la variabile Lung (1) deve essere sostituita con: [0, 30], [30, 1000], [0, 80], [80, 500], [80, 1000], [0, 100], [100, 1000] e [500, 1000]</li> </ul> <p>(1) Gli intervalli definiti per il campo Lunghezza (Lung) sono correlati alla categoria treno, al tipo del treno e al tipo del freno; in particolare i primi due intervalli si riferiscono a treni di categoria Ale ed i restanti a treni di categoria Ordinario suddivisi per tipologia di treno (cfr. documento Tabelle PGOS e Kr cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M47)</p>	
	<p>Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT  Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 12 - Blocco funzionale Procedure</p>	<p>Algoritmo 2-7, seconda e terza riga:  la videata si presenta con la visualizzazione del valore VMC_Mo_default_x  impostare VMC = VMC_Mo_default_x</p>	<p>Algoritmo 2-7, seconda e terza riga:  la videata si presenta con la visualizzazione del valore <b>VMC_Y</b>  impostare VMC = <b>VMC_Y</b></p>	

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
	(cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 82 H)		<p>Aggiungere in calce quanto segue:</p> <p><b>Nota: il parametro VMC_Y deve essere sostituito con</b>  <i>VMC_PPF_Treno_Freno_Cat_Lung_MoNom</i>, nei M.O. PredCMT ed RSC, e con <i>VMC_PPF_Treno_Freno_Cat_Lung_MoDeg</i> nelle M.O. CMTe, RSCe, CMTe+RSCe, CMTe+RSC.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• la variabile PPF deve essere sostituita con: [0, 90], [90, 105], [105, 120], [120, 150]</li> <li>• la variabile Treno deve essere sostituita con: M o V</li> <li>• la variabile Freno deve essere sostituita con: V o G</li> <li>• la variabile Cat deve essere sostituita con: ETR, Ale, Ord (Ordinario)</li> <li>• la variabile Lung (1) deve essere sostituita con: [0, 30], [30, 1000], [0, 80], [80, 500], [80, 1000], [0, 100], [100, 1000] e [500, 1000]</li> </ul> <p>(1) Gli intervalli definiti per il campo Lunghezza (Lung) sono correlati alla categoria treno, al tipo del treno e al tipo del freno; in particolare i primi due intervalli si riferiscono a treni di categoria Ale ed i restanti a treni di categoria Ordinario suddivisi per tipologia di treno (cfr. documento Tabelle PGOS e Kr cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M47)</p>	
EC_11	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A -	UC13.25 [E] Nello STATO STABILIZZATO con codice AC, se la velocità corrente del treno è non superiore a V_SR, viene accesa l'icona SR (Ico_SR in	UC13.25 [E] Nello STATO STABILIZZATO con codice AC, se la velocità corrente del treno è non superiore a <b>30 km/h</b> , viene accesa l'icona SR (Ico_SR in Figura 2-1) fino allo scadere della	Si tratta di una correzione finalizzata a rimuovere una inconsistenza per la quale l'attivazione dell'icona di Supero Rosso



# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione
	Allegato 13 - Blocco funzionale Supero Rosso (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 83 H)	Figura 2-1) fino allo scadere della temporizzazione t_ico_SR. Quando, nelle condizioni descritte di codice e velocità, il tasto SR viene premuto per un tempo maggiore o uguale a T_Funzione_min viene richiesta una sola volta l'attivazione del buzzer al raggiungimento del tempo di pressione minimo e, mantenendo accesa l'icona SR (Ico_SR in Figura 2-1), viene accesa la lampada SR. Se quindi il tasto SR viene rilasciato entro un tempo inferiore a T_Funzione_max, con velocità del treno non superiore a V_SR, la funzione deve passare allo STATO di TEMPORIZZAZIONE2, accendendo fissa la gemma SR, spegnendo l'icona SR e attivando i conteggi a tempo e spazio. Se invece la velocità del treno è superiore a V_SR la funzione non deve reagire ad ogni nuova pressione del tasto SR.	temporizzazione t_ico_SR. Quando, nelle condizioni descritte di codice e velocità, il tasto SR viene premuto per un tempo maggiore o uguale a T_Funzione_min viene richiesta una sola volta l'attivazione del buzzer al raggiungimento del tempo di pressione minimo e, mantenendo accesa l'icona SR (Ico_SR in Figura 2-1), viene accesa la lampada SR. Se quindi il tasto SR viene rilasciato entro un tempo inferiore a T_Funzione_max, con velocità del treno non superiore a V_SR, la funzione deve passare allo STATO di TEMPORIZZAZIONE2, accendendo fissa la gemma SR, spegnendo l'icona SR e attivando i conteggi a tempo e spazio. Se invece la velocità del treno è superiore a V_SR la funzione non deve reagire ad ogni nuova pressione del tasto SR.	stabilizzato avverrebbe solo a treno fermo.
EC_12	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 19 - Blocco funzionale Gestione Appuntamenti (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 89 H)	Testo libero nel § 2.1 "Requisiti di acquisizione ingressi"  La funzione, se è implementata la funzione "Riarmo frenatura per captazione PI dopo chiusura della finestra di appuntamento" (cfr. [A29]), deve ricevere, dalla funzione Logica RSC lo stato del codice infill (Codice_INFILL).	Testo libero nel § 2.1 "Requisiti di acquisizione ingressi"  La funzione, se è implementata la funzione "Riarmo frenatura per captazione PI dopo chiusura della finestra di appuntamento" (cfr. [A29]), deve ricevere, dalla funzione Logica RSC lo stato <b>dei codici RSC (Codici_RSC_filtrati)</b> .	Si tratta di una correzione senza alcun impatto funzionale
EC_13	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 19 - Blocco funzionale Gestione	V3A19.BLE_020 [O - Comb_2, Comb_3 funzione Riarmo frenatura per captazione PI dopo finestra [A29]] La funzione deve segnalare alla funzione Controllo Modalità Operative l'Errore_appuntamento_vitale 7, se il parametro Riarmo vale "SI", quando, a	V3A19.BLE_020 [O - Comb_2, Comb_3 funzione Riarmo frenatura per captazione PI dopo finestra [A29]] La funzione deve segnalare alla funzione Controllo Modalità Operative l'Errore_appuntamento_vitale 7, se il parametro Riarmo vale "SI", quando, a treno fermo, risulta	Si tratta di una correzione finalizzata ad uniformare il comportamento del SSB con quanto definito da V3A19.BLE_007 (relativo alla scadenza della 1^ catena di appuntamento).

# modifica	Documento	Testo da correggere	Testo corretto	Motivazione della correzione																												
	Appuntamenti (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 89 H)	treno fermo, risulta attiva la variabile PI_non_trovato_DO, dopodiché deve resettarla e attivare la Procedura Recupero Frenatura di Emergenza (Rec_Proc_Emerg).	attiva la variabile PI_non_trovato_DO, dopodiché deve resettarla e attivare la Procedura Recupero Frenatura di Emergenza (Rec_Proc_Emerg), <b>passando la variabile Riarmo_automatico a NO.</b>																													
EC_14	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - Interfacciamento SCMT-RCEC - Elenco dati da registrare (cod. RFI TC PATC ST CM 03 E18 C)	ELD-001 [E] NID_PACCHETTO = Controllo Diametri deve essere registrato anche in modalità diversa da Misura Diametri.  ELD-002 [E] Coordinate_PI dei PI incontrati in modalità Misura Diametri deve essere registrato, compreso il caso di PI di rallentamento.	ELD-001 <b>P.M.</b>  ELD-002 <b>P.M.</b>	Si tratta di una correzione senza alcun impatto funzionale																												
EC_15	Sotto Sistema di Bordo - Sistema di controllo e protezione della marcia del treno. Verifica funzionale dell'installazione del SSB sui rotabili (cod. RFI TC.PATC ST CM 03 E19 C)	Tabella inclusa nel capitolo 7.1.10  <table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Frequenza [Hz]</th> <th colspan="2">I Loop (A) specifica</th> <th rowspan="2">I Loop (A) di rigetto misurata</th> </tr> <tr> <th>Min</th> <th>Max</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>50</td> <td>1,002</td> <td>1,302</td> <td></td> </tr> <tr> <td>178</td> <td>0,554</td> <td>0,854</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Frequenza [Hz]	I Loop (A) specifica		I Loop (A) di rigetto misurata	Min	Max	50	1,002	1,302		178	0,554	0,854		<table border="1"> <thead> <tr> <th rowspan="2">Frequenza [Hz]</th> <th colspan="2">I Loop (A) specifica</th> <th rowspan="2">I Loop (A) di rigetto misurata</th> </tr> <tr> <th>Min</th> <th>Max</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>50</td> <td>0,83</td> <td>1,28</td> <td></td> </tr> <tr> <td>178</td> <td>0,448</td> <td>0,83</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	Frequenza [Hz]	I Loop (A) specifica		I Loop (A) di rigetto misurata	Min	Max	50	0,83	1,28		178	0,448	0,83		Si tratta della eliminazione di una incoerenza tra la specifica di prova e il Volume 4
Frequenza [Hz]	I Loop (A) specifica			I Loop (A) di rigetto misurata																												
	Min	Max																														
50	1,002	1,302																														
178	0,554	0,854																														
Frequenza [Hz]	I Loop (A) specifica		I Loop (A) di rigetto misurata																													
	Min	Max																														
50	0,83	1,28																														
178	0,448	0,83																														
EC_16	Specifica dei Requisiti di Sistema SCMT Volume 3 - SottoSistema di Bordo Appendice A - Allegato 8 - Blocco funzionale Odometria (cod. RFI TC.PATC SR CM 03 M 78 H)	Requisito UC8.22 – tabella 2-1 in esso richiamata  <table border="1"> <thead> <tr> <th>G_GDF_ATTUAL E</th> <th>Pendenza (i)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>I<sub>a-A</sub></td> <td>GPendenza<sub>I<sub>a-A</sub></sub></td> </tr> <tr> <td>[.....]</td> <td>[.....]</td> </tr> <tr> <td>IV</td> <td>-14‰</td> </tr> <tr> <td>[.....]</td> <td>[.....]</td> </tr> </tbody> </table>	G_GDF_ATTUAL E	Pendenza (i)	I <sub>a-A</sub>	GPendenza <sub>I<sub>a-A</sub></sub>	[.....]	[.....]	IV	-14‰	[.....]	[.....]	Requisito UC8.22 – tabella 2-1 in esso richiamata  <table border="1"> <thead> <tr> <th>G_GDF_ATTUALE</th> <th>Pendenza (i)</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>I<sub>a-A</sub></td> <td>GPendenza<sub>I<sub>a-A</sub></sub></td> </tr> <tr> <td>[.....]</td> <td>[.....]</td> </tr> <tr> <td>IV</td> <td>-13‰</td> </tr> <tr> <td>[.....]</td> <td>[.....]</td> </tr> </tbody> </table>	G_GDF_ATTUALE	Pendenza (i)	I <sub>a-A</sub>	GPendenza <sub>I<sub>a-A</sub></sub>	[.....]	[.....]	IV	-13‰	[.....]	[.....]	Si tratta della eliminazione di una incoerenza tra il requisito e il valore di pendenza più restrittivo associato al grado di frenatura IV.								
G_GDF_ATTUAL E	Pendenza (i)																															
I <sub>a-A</sub>	GPendenza <sub>I<sub>a-A</sub></sub>																															
[.....]	[.....]																															
IV	-14‰																															
[.....]	[.....]																															
G_GDF_ATTUALE	Pendenza (i)																															
I <sub>a-A</sub>	GPendenza <sub>I<sub>a-A</sub></sub>																															
[.....]	[.....]																															
IV	-13‰																															
[.....]	[.....]																															

**Tabella 2-10.1 - Variabili vigilanza e presenza in funzione delle Modalità Operative**

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_vigilanza_CMT	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMT+RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_MAN	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_SpintaMS	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CompAP	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_PredCMT	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_RSC	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSC	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_vigilanza_CMT	Spazio vigilanza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMT+RSCe	Spazio vigilanza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_MAN	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_SpintaMS	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CompAP	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_PredCMT	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_RSCe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSCe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_RSC	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSC	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
T_vig_allerta_presenza_CMT	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMT+RSCe	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_MAN	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_SpintaMS	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CompAP	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_PredCMT	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_RSCe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe+RSCe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_RSC	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe+RSC	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_presenza_CMT	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMT+RSCe	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_MAN	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_SpintaMS	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CompAP	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_PredCMT	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMTe	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_RSCe	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
S_vig_allerta_presenza_CMTe+RSCe	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_RSC	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMTe+RSC	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

**Tabella 2-10.3 - Variabili vigilanza e presenza in funzione del Codice RSC**

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_vigilanza_AC	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_75	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120*	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120**	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_180	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_180*	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270*	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270**	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_vigilanza_AC	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_75	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120*	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120**	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_180	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_180*	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270*	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270**	Spazio vigilanza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
T_vig_allerta_presenza_AC	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_75	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_120	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_120*	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_120**	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_180	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_180*	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270*	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270**	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_presenza_AC	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_75	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120*	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120**	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
S_vig_allerta_presenza_180	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_180*	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270*	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270**	Spazio presenza massimo	833 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

Tutti i parametri della tabella seguente appartengono alla categoria 3

**Tabella 2-10.1bis - Variabili vigilanza e presenza in funzione delle Modalità Operative**

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_vigilanza_CMT	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMT+RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_MAN	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_SpintaMS	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CompAP	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_PredCMT	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSCe	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_RSC	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSC	Temporizzazione vigilanza massima	30 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_vigilanza_CMT	Spazio vigilanza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMT+RSCe	Spazio vigilanza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_MAN	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_SpintaMS	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CompAP	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_PredCMT	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_RSCe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSCe	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_RSC	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_CMTe+RSC	Spazio vigilanza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
T_vig_allerta_presenza_CMT	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMT+RSCe	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_MAN	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_SpintaMS	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CompAP	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_PredCMT	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_RSCe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe+RSCe	Temporizzazione presenza massima	30 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_presenza_RSC	Temporizzazione presenza massima	30 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_CMTe+RSC	Temporizzazione presenza massima	30 sec	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_presenza_CMT	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMT+RSCe	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_MAN	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_SpintaMS	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CompAP	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_PredCMT	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMTe	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_RSce	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMTe+RSCe	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_RSC	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_CMTe+RSC	Spazio presenza massimo	833 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

Tutti i parametri della tabella seguente appartengono alla categoria 3

**Tabella 2-10.3bis - Variabili vigilanza e presenza in funzione del Codice RSC**

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_vigilanza_AC	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_75	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120*	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_120**	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_180	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_180*	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270*	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_vigilanza_270**	Temporizzazione vigilanza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_vigilanza_AC	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_75	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120*	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_120**	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_180	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_180*	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270*	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_vigilanza_270**	Spazio vigilanza massimo	1527 m	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
T_vig_allerta_presenza_AC	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_75	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_120	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.

Sigla	Tipo	Valore di prima ipotesi	Range	Passo
T_vig_allerta_presenza_120*	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_120**	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_180	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_180*	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270*	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
T_vig_allerta_presenza_270**	Temporizzazione presenza massima	55 sec.	0 ÷ 120 sec. oppure ∞	1 sec.
S_vig_allerta_presenza_AC	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_75	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120*	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_120**	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_180	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_180*	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270*	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.
S_vig_allerta_presenza_270**	Spazio presenza massimo	1527 m.	0 ÷ 3000 m. oppure ∞	1 m.

**Tabella 2-1**

Posizione boa (N_PIG)	Numero totale boe (N_TOTALE)			
	0	1	2	3
0	Non ammessa	X	Non ammessa	X
1	Non ammessa	X	Non ammessa	X
2	Non ammessa	Non ammessa	Non ammessa	X
3	Non ammessa	Non ammessa	Non ammessa	X