

審査事務規程（交通研部分）の一部改正等について

1. 背景

- (1) 国連 1958 年協定に付属する規則第 0 号（国際的な車両認証制度（IWVTA）に関する手続き等を定めた国際規則：UNR0）が成立したことを踏まえ、国土交通省では共通構造部型式指定規則（平成 28 年国土交通省令第 15 号）及び関連通達が制定・改正されました。

（IWVTA の概要）

- ・ 47 の UN 規則（装置認可）により構成
- ・ 旧基準に基づく装置認可を含む場合であっても IWVTA 認可証を発行可能
- ・ 装置認可の構成内容により、U-IWVTA（47 装置全てが最新基準に基づく装置認可）及び L-IWVTA（U-IWVTA 以外）に分類
- ・ 国内制度上は、U-IWVTA 及び L-IWVTA の一部（最新基準に基づく装置認可のみの場合）には道路運送車両法第 75 条の 2 に基づく「型式指定」、それ以外には共通構造部（協定規則第 0 号）型式認証実施要領（通達）に基づく「型式証明」が与えられる。

- (2) 事故自動緊急警報装置（R144）及び原動機の出力量装置（R85）に係る協定規則が日本において採用されたことを踏まえ、道路運送車両の保安基準の細目を定める告示（平成 14 年国土交通省告示第 619 号）等が一部改正されました。

2. 概要

【型式指定制度関連及び細目告示改正関連】

- (1) 審査事務規程（平成 28 年規程第 2 号）の一部改正

審査事務規程上に IWVTA に係る審査を位置付けるとともに、新規採用規則に係る審査に対応するため、以下の改正を行います。

- ・ 2-2（審査の実施方法）に共通構造部（協定規則第 0 号）型式認証実施要領（平成 31 年 3 月 29 日年国自審第 2109 号）を追加
- ・ 別添 1（試験規程（TRIAS））の新規追加及び一部改正
（新規追加する試験項目（2 項目））

TRIAS 08-R085-01 原動機の出力量装置試験（協定規則第 85 号）

TRIAS 43(8)-R144-01 事故自動緊急通報装置試験（協定規則第 144 号）

（一部改正する試験項目（2 項目））

TRIAS 11-R079-03 かじ取装置試験（協定規則第 79 号）

TRIAS 43(7)-R138-02 車両接近通報装置試験（協定規則第 138 号）

【型式証明制度関連】

(2) 共通構造部（IWVTA）型式証明審査取扱規程（機構規程）を制定します。

型式証明に係る審査の事務手続きについて定めます。

- ・ 申請メーカーと審査実施に係る契約の締結（申請ごと又は年度ごとの包括契約）
- ・ 証明審査計画書の作成（申請（依頼）ごとに依頼者と合意）
- ・ 証明審査、同一性確認試験の実施
- ・ 手数料の請求
- ・ 依頼者への試験成績書の通知
- ・ 国土交通省への証明審査結果の通知

3. スケジュール

施行日及び国土交通大臣への届出日：平成 31 年 4 月 15 日

（参考）関連する省令等

- ・ 道路運送車両の保安基準等の一部を改正する省令（平成 30 年国土交通省令第 59 号）
- ・ 装置型式指定規則及び共通構造部型式指定規則の一部を改正する省令（平成 31 年国土交通省令第 16 号）
- ・ 道路運送車両の保安基準の細目を定める告示等の一部を改正する告示（平成 30 年国土交通省告示第 945 号）
- ・ 道路運送車両の保安基準の細目を定める告示及び装置型式指定規則第五条に規定する国土交通大臣が告示で定める国を定める告示の一部を改正する告示（平成 31 年国土交通省告示第 465 号）
- ・ 共通構造部（協定規則第 0 号）型式認証実施要領（平成 31 年 3 月 29 日国自審第 2109 号）

新	旧																										
<p>独立行政法人自動車技術総合機構審査事務規程</p> <p>目次 (略)</p> <p>第1章 総則 (略)</p> <p>第2章 自動車の型式の指定等に係る審査の実施方法</p> <p>2-1 審査の開始 (略)</p> <p>2-2 審査の実施方法</p> <p>(1) (略)</p> <p>①～⑬ (略)</p> <p>⑭ 共通構造部(協定規則第0号)型式認証実施要領</p> <p>⑮ 装置型式指定実施要領</p> <p>⑯ 輸入自動車特別取扱制度</p> <p>⑰ 大臣認定要領</p> <p>⑱ その他自動車等の審査に係る通達</p> <p>(2)～(5) (略)</p> <p>2-3～2-9 (略)</p> <p>第3章 自動車の型式の指定等に係る審査結果の通知方法 (略)～第11章 雑則 (略)</p>	<p>独立行政法人自動車技術総合機構審査事務規程</p> <p>目次 (略)</p> <p>第1章 総則 (略)</p> <p>第2章 自動車の型式の指定等に係る審査の実施方法</p> <p>2-1 審査の開始 (略)</p> <p>2-2 審査の実施方法</p> <p>(1) (略)</p> <p>①～⑬ (略)</p> <p><u>(新設)</u></p> <p>⑭ 装置型式指定実施要領</p> <p>⑮ 輸入自動車特別取扱制度</p> <p>⑯ 大臣認定要領</p> <p>⑰ その他自動車等の審査に係る通達</p> <p>(2)～(5) (略)</p> <p>2-3～2-9 (略)</p> <p>第3章 自動車の型式の指定等に係る審査結果の通知方法 (略)～第11章 雑則 (略)</p>																										
<p>別表1 (2-2 関係) 添付書面一覧</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>整理番号</th> <th>添付書面の名称</th> <th>提出時の注意事項等</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(1)～(5)</td> <td>(略)</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">(6)</td> <td>試験成績書</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>1～3</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>4 操縦安定性試験</td> <td>最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 42 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。</td> </tr> </tbody> </table>	整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等	(1)～(5)	(略)	(略)	(6)	試験成績書	(略)	1～3	(略)	4 操縦安定性試験	最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 42 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。	<p>別表1 (2-2 関係) 添付書面一覧</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>整理番号</th> <th>添付書面の名称</th> <th>提出時の注意事項等</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(1)～(5)</td> <td>(略)</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td rowspan="3">(6)</td> <td>試験成績書</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>1～3</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>4 操縦安定性試験</td> <td>最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 41 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。</td> </tr> </tbody> </table>	整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等	(1)～(5)	(略)	(略)	(6)	試験成績書	(略)	1～3	(略)	4 操縦安定性試験	最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 41 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等																									
(1)～(5)	(略)	(略)																									
(6)	試験成績書	(略)																									
	1～3	(略)																									
	4 操縦安定性試験	最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 42 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。																									
整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等																									
(1)～(5)	(略)	(略)																									
(6)	試験成績書	(略)																									
	1～3	(略)																									
	4 操縦安定性試験	最高速度 40km/h 以上の連結車両に限る。 (6) 41 附則 21 の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。																									

新		
5 ～ 6	(略)	(略)
<u>7</u>	<u>原動機出力装置試験 (協定規則第 85 号)</u>	
<u>8</u> ～ <u>31</u>	(略)	(略)
<u>32</u>	前輪整列試験	(6) <u>31</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>33</u> ～ <u>40</u>	(略)	(略)
<u>41</u>	衝突被害軽減制動制御装置試験	(6) <u>45</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>42</u> ～ <u>210</u>	(略)	(略)
<u>211</u>	<u>事故自動緊急通報装置試験 (協定規則第 144 号)</u>	
<u>212</u> ～ <u>216</u>	(略)	(略)
<u>217</u>	後写鏡等の視界試験	(6) <u>215</u> 及び (6) <u>216</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>218</u> ～ <u>237</u>	(略)	(略)
(7) ～ (10)	(略)	(略)

別表 2 (略)

旧		
5 ～ 6	(略)	(略)
<u>(新設)</u>		
<u>7</u> ～ <u>30</u>	(略)	(略)
<u>31</u>	前輪整列試験	(6) <u>30</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>32</u> ～ <u>39</u>	(略)	(略)
<u>40</u>	衝突被害軽減制動制御装置試験	(6) <u>44</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>41</u> ～ <u>209</u>	(略)	(略)
<u>(新設)</u>		
<u>210</u> ～ <u>214</u>	(略)	(略)
<u>215</u>	後写鏡等の視界試験	(6) <u>213</u> 及び (6) <u>214</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。
<u>216</u> ～ <u>235</u>	(略)	(略)
(7) ～ (10)	(略)	(略)

別表 2 (略)

新

別添 1 (2-2 関係)

別添 1

試験規程

Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)

	試験項目	分類番号
1 ～ 6	(略) ～ (略)	(略)
<u>7</u>	<u>原動機の出力量試験 (協定規則第 85 号)</u>	<u>TRIAS 08-R085-01</u>
<u>8</u> ～ <u>210</u>	(略) ～ (略)	(略)
<u>211</u>	<u>事故自動緊急通報装置試験 (協定規則第 144 号)</u>	<u>TRIAS 43(8)-R144-01</u>
<u>212</u> ～ <u>238</u>	(略) ～ (略)	(略)

TRIAS 08-R085-01

原動機の出力量試験
(協定規則第 85 号)

【別添参照】

TRIAS 11-R079-03

かじ取装置試験
(協定規則第 79 号)

1. ～3. (略)

旧

別添 1 (2-2 関係)

別添 1

試験規程

Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)

	試験項目	分類番号
1 ～ 6	(略) ～ (略)	(略)
<u>(新設)</u>		
<u>7</u> ～ <u>209</u>	(略) ～ (略)	(略)
<u>(新設)</u>		
<u>210</u> ～ <u>236</u>	(略) ～ (略)	(略)

(新設)

TRIAS 11-R079-03

かじ取装置試験
(協定規則第 79 号)

1. ～3. (略)

新

付表1

かじ取装置の試験記録及び成績（協定規則第79号）
STEERING EQUIPMENT Test Data Record Form

1. ～3. (略)

4. 試験成績
Test result

(略)					
				5. 6. 2. 1. 3. (略)	Pass fail (a) 結果 result <input type="checkbox"/> N (b) 結果 result <input type="checkbox"/> m/s ² (c) 結果 result <input type="checkbox"/> m/s ³
(略)					

(略)

TRIAS 43(7)-R138-02

**車両接近通報装置試験
(協定規則第 138 号)**

1. ～3. (略)

付表
車両接近通報装置試験

1. ～3. (略)

4. 試験成績

旧

付表1

かじ取装置の試験記録及び成績（協定規則第79号）
STEERING EQUIPMENT Test Data Record Form

1. ～3. (略)

4. 試験成績
Test result

(略)					
				5. 6. 2. 1. 3. (略)	Pass fail (a) 結果 result <input type="checkbox"/> N (b) 結果 result <input type="checkbox"/> m/s ² (c) 結果 result <input type="checkbox"/> m/s ²
(略)					

(略)

TRIAS 43(7)-R138-02

**車両接近通報装置試験
(協定規則第 138 号)**

1. ～3. (略)

付表
車両接近通報装置試験

1. ～3. (略)

4. 試験成績

新					旧				
仕様確認（協定規則第138号 6章）					仕様確認（協定規則第138号 6章）				
6.1.～6.2.8.（略）					6.1.～6.2.8.（略）				
<u>削除</u>					<u>6.2.9. 表2：最小音圧レベル要件（単位：dB(A)）</u>				
4. 試験成績					4. 試験成績				
附則3 自動車が発する音を測定するための方法及び計器					附則3 自動車が発する音を測定するための方法及び計器				
定速試験（略） <u>(Constant speed tests)</u> <u>後退試験</u> （略）					定速試験（略） <u>(Constant speed test)</u> <u>後退テスト</u> （略）				
(Note) <u>6.2.8.</u> 表2：最小音圧レベル要件（単位：dB(A)）					(Note) <u>6.2.9.</u> 表2：最小音圧レベル要件（単位：dB(A)）				
Frequency in Hz		Constant Speed Test paragraph 3.3.2. (10 km/h)	Constant Speed Test paragraph 3.3.2. (20 km/h)	Reversing Test paragraph 3.3.3.	Frequency in Hz		Constant Speed Test paragraph 3.3.2. (10 km/h)	Constant Speed Test paragraph 3.3.2. (20 km/h)	Reversing Test paragraph 3.3.3.
<u>Column1</u>	<u>Column2</u>	<u>Column3</u>	<u>Column4</u>	<u>Column5</u>	<u>(新設)</u>				
Overall		50	56	47	Overall		50	56	47
1/3rd Octave Bands	(略)	(略)	(略)		1/3rd Octave Bands	(略)	(略)	(略)	
以下略					以下略				
TRIAS 43(8)-R144-01					<u>(新設)</u>				
事故自動緊急通報装置試験 (協定規則第144号)									
【別添参照】									
附則（平成31年4月15日規程第1号） <u>この規程は、平成31年4月15日から施行する。</u>									

TRIAS 08-R085-01

原動機出力装置試験（協定規則第 85 号）

1. 総則

原動機出力装置試験（協定規則第 85 号）の実施にあたっては、本規定によるものとする。

2. 設定値及び計算値の末尾処理

設定値及び計算値の末尾処理は、表 1 により行うものとする。

3. 試験記録及び成績

試験記録及び成績は、該当する附表の様式に記入する。

- 3.1 当該試験時において該当しない箇所には斜線を引くこと。また、使用しない単位については二重線で消すこと。
- 3.2 記入欄は、順序配列を変えない範囲で伸縮することができ、必要に応じて追加してもよい。
- 3.3 附表 1-2 には修正軸トルク及び修正軸出力の機関回転速度に対する関係を、附表 2-2 には供試電動機軸トルク、軸出力の関係を図示すること。

表1

測定値及び計算値の末尾処理

項 目		末尾処理
試	総排気量	諸元表記載値 (L)
デ	密度	小数第 4 位を四捨五入 (g/cm ³)
試		ただし、実際に測定する場合は、測定した値を使用し末尾処理は行わない (g/cm ³) 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 (g/cm ³)
デ	燃料密度を測定したときの燃料温度	小数第 2 位を四捨五入 (K 又は℃)
試		ただし、実際に測定する場合は、測定した値を使用し末尾処理は行わない (K 又は℃) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (K 又は℃)
デ	燃料消費量を測定したときの燃料温度	測定した値を使用し末尾処理は行わない (K 又は℃)
デ	体積膨張率	小数第 6 位を四捨五入 (K ⁻¹ 又は℃ ⁻¹)
試		小数第 6 位を四捨五入し、小数第 5 位まで記載 (K ⁻¹ 又は℃ ⁻¹)
試	オクタン価 セタン指数	小数第 1 位を四捨五入、整数値まで記載
デ	大気圧	測定した値を使用し末尾処理は行わない (kPa)
試		小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (kPa)
デ	腕の長さ	設備記載値 (m)
試		設備記載値 (m)
デ	減速比	末尾処理は行わない
試		小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載
デ	伝達効率	末尾処理は行わない
試		小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
試	目標回転速度	整数値まで記載 (min ⁻¹ 又は rpm)
デ	機関回転速度	測定した値を使用し、末尾処理は行わない (min ⁻¹ 又は rpm)
試		小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (min ⁻¹ 又は rpm)
デ	動力計荷重	測定した値を使用し、末尾処理は行わない (N)
試		小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (N) 又は、小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N)
デ	測定軸トルク	末尾処理は行わない (N・m)
試		ただし、直接測定する場合は、測定した値を使用し末尾処理は行わない (N・m) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (N・m) 又は、小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N・m)

デ 試	測定軸出力	末尾処理は行わない (kW {PS}) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (kW {PS})
デ 試	燃料消費量	末尾処理は行わない (cm ³ 又は g) ただし、測定した場合は、測定した値を使用し、末尾処理は行わない (cm ³ 又は g) 小数第 2 位又は小数第 1 位まで記載 (cm ³ 又は g)
デ 試	燃料消費測定時間	末尾処理は行わない (s) ただし、測定した場合は、測定した値を使用し、末尾処理は行わない (s) 小数第 2 位又は小数第 1 位まで記載 (s)
試	燃料消費率	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (g/kWh {g/PSH})
デ 試	乾球温度	測定した値を使用し、末尾処理は行わない (K 又は℃) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (K 又は℃)
デ 試	湿球温度	測定した値を使用し、末尾処理は行わない (K 又は℃) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (K 又は℃)
デ 試	水蒸気分圧	末尾処理は行わない (kPa) 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (kPa)
デ 試	吸気温度	測定した値を使用し、末尾処理は行わない (K 又は℃) 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (K 又は℃)
デ 試	過給機の圧縮機の圧 力比	末尾処理は行わない 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
デ 試	補正係数	末尾処理は行わない 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載
試	修正軸トルク	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (N・m) 又は、小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N・m)
試	修正軸出力	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (kW {PS})
試	電圧	小数第 1 位まで記載 (V)

注) デ：データ処理に用いる桁数 試：試験成績表に記載する桁数

付表1
Attached Table 1

内燃エンジンのネット出力測定
Measuring internal combustion engine net power Test Data Record Form
協定規則第85号附則5

Regulation No. 85 Annex 5 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

試験期日	年	月	日	試験場所	試験担当者
Test date	Y.	M.	D.	Test site	Tested by

- | | |
|---|---|
| 1. 改訂番号
Series No. _____ | 補足改訂番号
Supplement No. _____ |
| 2. 試験機関
Test site _____ | |
| 原動機型式
Engine type _____ | 原動機番号
Engine No. _____ |
| サイクル
Operating principle _____ | 排気量(L)
Cylinder capacity _____ |
| 3. 燃料
Fuel _____ | |
| 密度(g/cm ³)・温度K(°C)
Density・Temperature _____ | 体積膨張率(K ⁻¹ (°C ⁻¹))
Volume expansion rate _____ |
| オクタン価
Octane number _____ | セタン指数
Cetane number _____ |
| 潤滑油粘度
Lubricating oil viscosity _____ | |
| 4. 動力計型式
Dynamometer _____ | |
| 腕の長さ(m)
Arm length _____ | 動力計係数
Dynamometer coefficient _____ |
| 5. 動力計と機関との接続
Connection of dynamometer and Engine | |
| 減速比
Reduction ratio _____ | 伝達効率
Transmission efficiency _____ |
| 6. 大気圧(kPa)
Atmospheric pressure _____ | |

付表 1-1

Attached table 1-1

目標回転速度 min^{-1} {rpm}									
Target engine speed									
機関回転速度 min^{-1} {rpm}									
Engine speed									
動力計荷重 N									
Load of dynamometer									
測定軸トルク $\text{N}\cdot\text{m}$									
Shaft torque									
測定軸出力 kW {PS}									
Shaft output									
燃料消費 Fuel economy	燃料消費量 cm^3, g Fuel consumption rate								
	測定時間 s Measurement time								
	燃料消費率 g/kWh {g/PSH} Fuel economy								
吸入空気 Intake air	乾球温度 $\text{K}(\text{°C})$ Dry-bulb temperature								
	湿球温度 $\text{K}(\text{°C})$ Wet-bulb temperature								
	水蒸気分圧 kPa Water vapor pressure								
	吸気温度 $\text{K}(\text{°C})$ Intake air temperature								
加給機の圧縮機の圧力比 Pressure ratio of compressor									
補正係数 Correction factor									
修正軸トルク $\text{N}\cdot\text{m}$ Corrected torque									
修正出力 kW {PS} Corrected power									

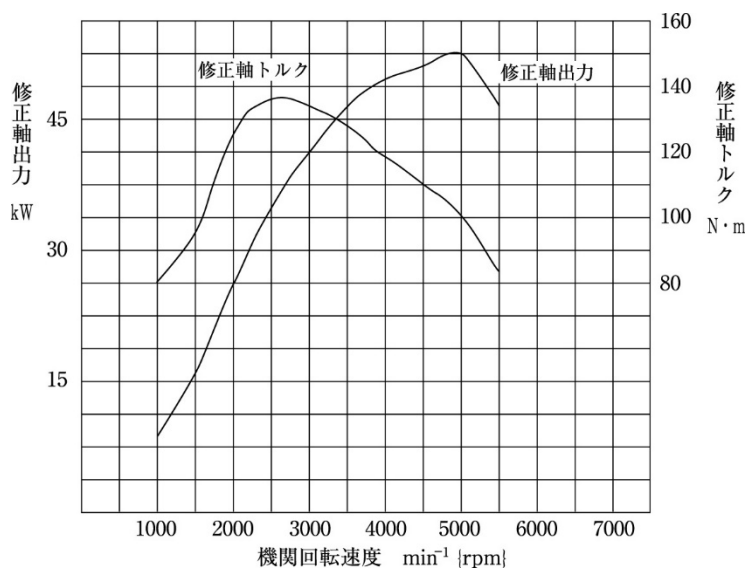
備考

Remarks

付表 1-2 機関性能曲線図

Attached table 1-2 Engine performance curve

原動機型式 Engine type	試験日 Test date	年 Y.	月 M.	日 D.
原動機番号 Engine No.	試験場所 Test site			



備考

Remarks

付表2

Attached table 2

電気式ドライブトレインのネット出力および30分間最大出力測定

Measuring net power and the maximum 30 minutes power of electric drive trains Test Data Record Form

協定規則第85号附則6

Regulation No. 85 Annex 6 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

試験期日	年	月	日	試験場所	試験担当者
Test date	Y.	M.	D.	Test site	Tested by
1. 改訂番号			補足改訂番号		
Series No. _____			Supplement No. _____		
2. 電動機型式		種類		番号	
Electric motor type _____		Type _____		No. _____	
補機		冷却方式			
Auxiliaries _____		Type of coolant _____			
潤滑系装置		センサ類			
Lubricant _____		Sensors _____			
3. 制御装置					
Controller					
種類		番号		冷却方式	
Type _____		No. _____		Type of coolant _____	
4. 電源装置					
Energy supply					
種類		電圧			
Type _____		Voltage _____			
5. 動力計と電動機との接続					
Connection of dynamometer and Engine					
動力計型式					
Dynamometer type _____					
変速比		伝達効率			
Gear ratio _____		Transmission efficiency _____			
6. 測定器					
Measuring equipment					
トルク計		回転計			
Torque meter _____		Revolution counter _____			
温度計		電圧計			
Thermometer _____		Voltmeter _____			

付表 2-1 電気式ドライブトレインのネット出力測定

Attached table 2-1 Measuring the net power of electric drive trains

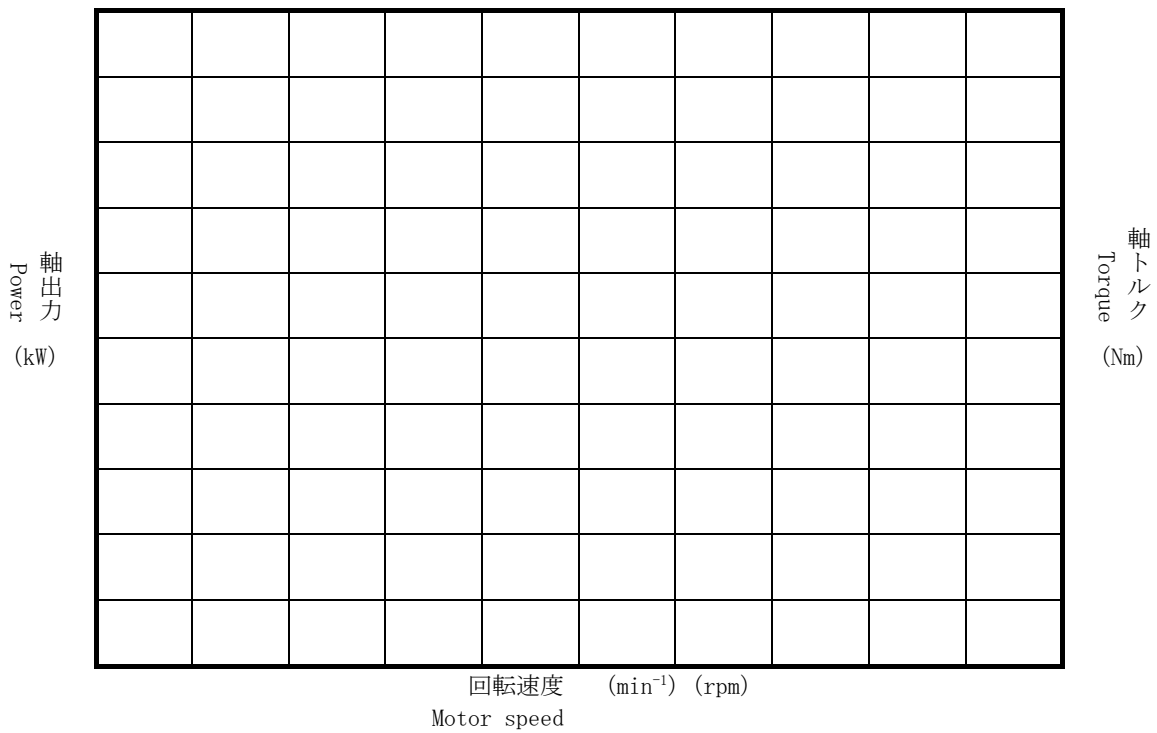
測定番号 No.		1	2	3	4	5	6	7	8
目標回転速度 min ⁻¹ (rpm) Target motor speed									
電動機 Motor	回転速度 min ⁻¹ (rpm) Motor speed								
	軸トルク Nm Shaft torque								
	軸出力 kW Shaft output								
制御装置 Controller	入力電圧 V Input voltage								
冷却液温度 K (°C) Cooling liquid temperature									
潤滑油温度 K (°C) Lubricating oil temperature									
その他部位温度 K (°C) Other point temperature									

備考

Remarks

付表 2-2 電気式ドライブトレインのネット出力性能曲線図
 Attached table 2-2 Electric drive trains performance curve

<p>(1) 電動機 Motor</p> <p>型式 Type _____</p> <p>番号 No. _____</p> <p>(2) 制御装置 Controller</p> <p>種類 Type _____</p> <p>(3) 電源装置 Energy supply</p> <p>種類 Type _____</p>	<p>(4) 試験 Test</p> <p>試験日 年 月 日 Date Y. M. D.</p> <p>試験場所 Test site _____</p> <p>番号 No. _____</p> <p>公称電池電圧 Official battery voltage _____</p>
--	--



備考
Remarks _____

付表 2-3 電気式ドライブトレインの 30 分間最大出力測定

Attached table 2-3 Measuring the maximum 30 minutes power of electric drive trains

測定番号 No.					
時刻 時 分 Time :	開始時 Start	5 分後 After 5 minutes	10 分後 After 10 minutes	20 分後 After 20 minutes	30 分後 After 30 minutes
電圧 V Voltage					
軸トルク Nm Torque					
回転速度 min^{-1} Motor speed					
その他 () Other					
冷却液温度 K (°C) Cooling liquid temperature					
潤滑油温度 K (°C) Lubricating oil temperature					
その他部位温度 K (°C) Other point temperature					

備考

Remarks

TRIAS 43(8)-R144-01

事故自動緊急通報装置試験（協定規則第 144 号）

1. 総則

事故自動緊急通報装置（協定規則第 144 号）の試験実施にあたっては、「道路運送車両の保安基準の細目を定める告示」（平成 14 年国土交通省告示第 619 号）に定める「協定規則第 144 号の技術的な要件」の規定及び本規定によるものとする。

2. 試験記録及び成績

2.1 試験記録及び成績は、付表に記載すること。

ただし試験成績については記載内容が変わらなければ、別表を作成し添付しても良い。
この時の書式は特に規定しない。

2.2 試験記録及び成績は、日本語又は英語のみの記載でもよい。

2.3 試験記録及び成績は、該当しない項目は省略してもよい。

2.4 各付表の適否欄における※印については、試験データを添付すること。

付表1

Attached Table1

事故自動緊急通報装置の機能,性能の試験記録及び成績

Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form

協定規則第144号(規則7. 事故緊急通話部品 (AECC))

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

(Accident Emergency Call Components (AECC))

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :
試験場所 :
Test site :
試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :
型式 : 類別 :
Type : Variant :
車台番号 :
Chassis No. :
改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No :

7.	<p>一般要件 General</p>	
7.1.	<p>認可申請者からその旨の要請があった場合、本項のデータ送信および音声接続の規定をAECCの型式認可の一部としてもよい。この場合には、以下の規定を適用するものとする。</p> <p>If the applicant for approval so requests, the data sending and voice connection provisions in this paragraph may be part of the approval of a type of AECC. In this case the following provisions shall apply.</p> <p>トリガー信号の受信時において、AECCは、データを送信するとともにPSAPとの音声接続を確立するものとする。</p> <p>Upon reception of a triggering signal, the AECC shall send data and establish voice connection with the PSAP.</p> <p>データ送信が失敗した場合、AECCはそのデータ送信を再試行するものとする。</p> <p>If the sending of data fails then the AECC shall retry sending the data.</p> <p>移動体通信網を使用した音声接続の確立および/またはデータ送信が不可能だった場合には、AECCは当該データを不揮発性メモリに保存し、データを再送信して音声接続の確立を試みるものとする。</p> <p>In case it was not possible to establish voice connection and/or send data using mobile communication networks, the AECC shall store the data in non-volatile memory and attempt re-transmission of the data and to establish a voice connection.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.2.	<p>認可申請者からその旨の要請があった場合、電磁両立性をAECCの型式認可の一部としてもよい。この場合には、以下の規定を適用するものとする。</p> <p>If the applicant for approval so requests the Electro Magnetic Compatibility may be part of the approval of a type of AECC. In this case, the following provisions shall apply.</p> <p>磁界または電界がAECCの実効性に悪影響を及ぼさないものとする。UN規則 No. 10、04改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの技術要件および過渡規定への適合によってこれを実証するものとする。</p> <p>The effectiveness of AECC shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields. This shall be demonstrated by compliance with the technical requirements and transitional provisions of UN Regulation No. 10, 04 series of amendments or any later series of amendments.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.4.	<p>PLMNに対するアクセス手段 Mean of access to PLMN</p> <p>認可申請者からその旨の要請があった場合、PLMNに対するアクセス手段をAECCの型式認可の一部とすることができる。</p> <p>If the applicant for approval so requests, the means of access to PLMN can be part of the approval of a type of AECC.</p> <p>この場合には、以下の規定を適用するものとする: AECCはPLMNの登録/認証およびPLMNに対するアクセスを可能にする内蔵ハードウェアを備えるものとする。</p> <p>In this case the following provision shall apply: the AECC shall be fitted with an embedded hardware allowing registration/authentication of, and access to a PLMN.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>

7.5.	<p>AECC情報および警告信号 AECC information and warning signal</p> <p>制御モジュールがAECCの一部であり、かつ認可申請者からその旨の要請があった場合、当該情報および警告信号の検証をAECCの型式認可の一部としてもよい。この場合には、以下の規定を適用するものとする： If the control module is part of the AECC and if the applicant for approval so requests, the information and warning signal verification may be part of the approval of a type of AECC. In this case the following provisions shall apply:</p>	
7.5.1.	<p>AECCが自動または手動で作動された時点で、緊急通話トランザクションの状況に関して以下の情報が与えられるものとする： The following information shall be provided regarding the status of the emergency call transaction when the AECC is automatically or manually activated:</p> <p>(a) システムが処理中(緊急通話がトリガーされ、接続がセットアップ中またはデータ送信が進行中)、 System is processing (emergency call is triggered, connection is being set up or data transmission is in progress);</p> <p>(b) 送信失敗(接続の失敗またはデータ送信の失敗)。 Transmission failed (connection failed or data transmission failed).</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.5.2.	<p>AECCの内部異常が生じた場合に警告信号が出力されるものとする。故障中にAECC異常の視覚表示を継続するものとする。これを一時的に中止してもよいが、イグニッションスイッチまたは車両のマスターコントロールスイッチ(該当するいずれか)の作動時点で必ず再開するものとする。 A warning signal shall be provided in case of AECC internal malfunction. Visual indication of the AECC malfunction shall be displayed during failure. It may be cancelled temporarily, but shall be repeated whenever the ignition or the vehicle master control switch is activated (whatever applicable).</p>	
7.5.2.1.	<p>メーカーは、型式認可当局に対し、異常表示ストラテジーがどのように達成されるかを概括的に示す説明および技術文書を与えるものとする。この文書はメーカーが保持し、型式認可の時点で技術機関による検査のために開示されるものとする(対応する構成部品をAECCが装備している場合)。これには少なくとも以下の項目が含まれるものとする： The manufacturer shall provide the Type Approval Authority with an explanation and technical documentation which shows, in overall terms, how the malfunction indication strategy is achieved. This documentation shall be maintained by the manufacturer and shall be made open for inspection by the Technical Service at the time of the type approval (if the AECC is fitted with corresponding component). This shall at least cover the following items:</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

表1

Table 1

自己テスト機能に関する情報のテンプレート

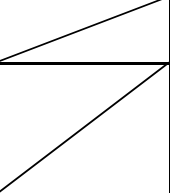

Template of information for self-test function

項目 Item		注記
構成部品 Component	故障種別 Failure type	Notes
制御モジュール Control module	内部故障 Internal failure	内部故障は、たとえばハードウェア故障、ウォッチドッグ、ソフトウェアチェックサム、ソフトウェアイメージの完全性などを意味する。 Internal failure means e.g. hardware failure, watch-dog, software checksum, software image integrity, ...
通信モジュール Communication module	電気結線／モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	モジュール内の故障は制御モジュールと通信モジュール間のデジタル通信の欠如によって検出することができる。 A failure in the module can be detected by the absence of digital communication between the control module and the communication module.
	内部故障 Internal failure	基本機能であるために必要な項目：故障はAECSがその機能を実行できないことを意味する。 Item necessary because it is a basic function: a failure implies that the AECS cannot perform its function.
GNSS受信機 GNSS receiver	電気結線／モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	
	内部故障 Internal failure	
移動体通信網アンテナ Mobile network antenna	電気結線 Electrical connection	
GNSSアンテナ GNSS antenna	電気結線 Electrical connection	
衝突制御ユニット(CCU)	電気結線 Electrical connection	たとえば衝突検出センサシステム、トリガー装置など e.g. crash detection sensor system, triggering device, ...
CCU	内部故障 Internal failure	良好な状態でなければ、自動緊急通話が不可能になる。 If not in good condition, then the automatic emergency call is not possible.
電源 Power supply	電気結線 Electrical connection	専用電源に接続している。 Dedicated power supply is connected.
SIM	存在しない Not present	この項目は着脱式のSIMカードが使用される場合にのみ該当する。 This item only applies if a removable SIM card is used.
バックアップ電源 (装備時) Back-up power supply (if fitted)	充電状態(メーカーの判断による警告の閾値) The state of charge, threshold for warning at the discretion of the manufacturer	充電状態がメーカーによる危機的レベルになったときの故障。 Failure if the state of charge is at a critical level according to the manufacturer.

メーカーの仕様との比較により、AECC の異常に関する性能の検証を実施するものとする。その方法は、実テストまたは再現テストのいずれかでもよい。

Verification of the performance of the AECC malfunction shall be conducted against the manufacturer's specification. This can be either by actual test or simulation.

7.5.2.2.	<p>テスト手順 Test procedure 自己テスト機能の検証テスト Self-test function verification test</p>	
7.5.2.2.1.	<p>構成部品の代表的構成によるAECSに対して以下のテストを実行するものとする。 The following test shall be performed on an AECS on a representative arrangement of components.</p>	<p>該当無し N/A</p>
7.5.2.2.2.	<p>メーカー提供の技術文書に従って自己テスト機能の監視対象である1つ以上の項目に重大な故障を導入することにより、AECSシステムの異常を再現する。対象項目は、技術機関の判断によって選択するものとする。 Simulate a malfunction of the AECS system by introducing a critical failure in one or more of the items monitored by the self-test function according to the technical documentation provided by the manufacturer. The item(s) shall be selected at the discretion of the Technical Service.</p>	<p>該当無し N/A</p>
7.5.2.2.3.	<p>AECCの電源を入れ、その後すぐにAECC警告信号装置が点灯すること、またはその後すぐに電気信号が生成されること(該当するいずれか)を確認する。 Power the AECC up and verify that the AECC warning signal device illuminates shortly afterwards or the electrical signal is generated shortly afterward, whichever is relevant.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.5.2.2.4.	<p>AECSの電源を切り、通常動作に戻す。 Power the AECS down and restore it to normal operation.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.5.2.2.5.	<p>AECCの電源を入れ、AECC警告信号装置が最初の点灯後すぐに点灯または消灯しないこと、あるいはその後すぐに電気信号が生成されないか、または最初の生成後に中止されること(該当するいずれか)を確認する。 Power the AECC up and verify that the AECC warning signal device does not illuminate or extinguish shortly after initial illumination, or the electrical signal is not generated shortly afterward or is cancelled after being generated initially, whichever is relevant.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.5.3.	<p>情報または警告信号を出力する代わりに、AECCは、たとえば計器盤など、情報または警告信号の出力を可能にする他の車両構成部品に電気信号を送出してもよい。 Instead of providing information or a warning signal, the AECC may provide the electrical signal to other vehicle components, e.g. instrument panel, which enables the provision of information or a warning signal.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.6.	<p>電源 Power supply 認可申請者からその旨の要請があった場合、電源要件をAECCの型式認可の一部とすることができる。 If the applicant for approval so requests, the power supply requirements can be part of the approval of a type of AECC. この場合には、以下の規定を適用するものとする: In this case the following provision shall apply:</p>	
7.6.1.	<p>AECCがバックアップ電源を備える場合には、申請者の要請により、AECCが少なくとも最初の5分間、音声通信モードで自律的に動作でき、その後60分間、コールバックモード(アイドルモード、ネットワークに登録された状態)になり、最後に少なくとも5分間、音声通信モードになることを確認するものとする。 In the case of an AECC equipped with a back-up power supply, at the request of the applicant, it shall be verified that the AECC is able to operate autonomously for a period of first not less than 5 minutes in voice communication mode followed by 60 minutes in call-back mode (idle mode, registered in a network) and finally not less than 5 minutes in voice communication mode.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.6.2.	<p>AECCがバックアップ電源を備えていない場合には、バックアップ電源の非搭載を附則5の資料文書に明記するものとする。 In the case of an AECC not equipped with back-up power supply, the absence of backup power supply shall be clearly indicated in the information document of Annex 5.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

7.7.	<p>耐衝撃性 Resistance to impact</p> <p>GNSS受信機およびGNSSアンテナを除くすべてのAECCについて、この要件を検証するものとする。 This requirement shall be verified for any AECC except for GNSS receiver and GNSS antenna.</p> <p>認可申請者からその旨の要請があった場合、耐衝撃性の検証をAECCの型式認可の一部とすることができる。 If the applicant for approval so requests, the verification of the resistance to impact can be part of the approval of a type of AECC.</p> <p>この場合には、以下の規定を適用するものとする： In this case, the following provision shall apply:</p>	 
7.7.1.	<p>AECCは衝撃後も機能を維持するものとし、附則9に従ってこれを実証するものとする。 The AECC shall remain operational after impact. This shall be demonstrated according to Annex 9.</p>	<p>適※ / 否 Pass / Fail</p>
7.7.2.	<p>制御モジュール、通信モジュール、およびGNSS受信機(該当する場合)について、附則11の2.1項および2.3項によるMSDおよびHMI機能の検証によって耐衝撃性の検証を実行するものとする。この目的に対し、スレッドテストの直後に、MSDの送出およびHMI機能の読み出しのためのトリガー信号を再現できる代表的テストベンチにAECCを取り付けることができる。 For a control module, a communication module, and, if relevant, a GNSS receiver, the verification of the resistance to impact shall be performed by verification of the MSD and HMI functionalities according to paragraphs 2.1. and 2.3. of Annex 11. For this purpose the AECC can immediately after the sled test, be installed on a representative test bench that can simulate a trigger signal so as to emit the MSD and read out the HMI functionality.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.7.3.	<p>移動体通信網アンテナについては、電圧定在波比(VSWR)を測定し、VSWRが当該テストの衝突後状態においてこのアンテナのメーカー規定仕様を満たすことを確認することにより、これを実証するものとする。 For a mobile network antenna, this shall be demonstrated by measuring the Voltage Standing Wave Ratio (VSWR) and verifying that VSWR satisfies the specifications prescribed by the manufacturer for this antennas in the post-crash conditions of the test.</p>	<p>適※ / 否 Pass / Fail</p>
7.7.4.	<p>電源(AECCに装備されている場合)については、バッテリーテストによってこれを実証するものとする For a power supply (if fitted on the AECC) this shall be demonstrated by a battery test.</p>	<p>該当無し N/A</p>
	<p>(a) 当該事象の過程でケーブルコネクタが外れていないことを確認する。 Verify that no cable connectors are unplugged during the event;</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
	<p>(b) 電圧および容量がメーカーの仕様と一致しているか測定する。 Measure if the voltage and capacity correspond to the manufacturer's specification.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

付表2

Attached Table2

事故自動緊急通報装置の機能,性能の試験記録及び成績

Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form

協定規則第144号

(規則17. カテゴリーM1 およびN1 車両への装備を目的とする事故緊急通話装置(AECD))

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

Accident Emergency Call Devices (AECD)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
 Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
 Test site :

試験自動車
 Test Vehicle
 車名 :
 Make :

型式 : 類別 :
 Type : Variant :

車台番号 :
 Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
 Series No. : Supplement No :

17.	一般要件 General	
17.1.	<p>トリガー信号の受信時において、AECDは、データを送信するとともにPSAPとの音声接続を確立するものとする。</p> <p>Upon reception of a triggering signal, the AECD shall send data and establish voice connection with the PSAP.</p> <p>データ送信が失敗した場合、AECDはそのデータ送信を再試行するものとする。</p> <p>If the sending of data failed, then the AECD shall retry sending the data.</p> <p>データ送信が成功した後に音声接続が失われた場合には、AECDは音声接続の再確立を試行するものとする。</p> <p>If the AECD has successfully sent the data and then loses the voice connection, it shall try to re-establish voice connection.</p> <p>PLMNを使用した音声接続の確立および／またはデータ送信が不可能だった場合には、AECDは当該データを不揮発性メモリに保存し、データを再送信して音声接続の確立を試みるものとする。</p> <p>In the case it was not possible to establish voice connection and/or send data using PLMN, the AECD shall store the data in non-volatile memory and attempt retransmission of the data and to establish a voice connection.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.2.	<p>磁界または電界がAECDの実効性に悪影響を及ぼさないものとする。UN規則No. 10、04改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの技術要件および過渡規定への適合によってこれを実証するものとする。</p> <p>The effectiveness of AECD shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields. This shall be demonstrated by compliance with the technical requirements and transitional provisions of UN Regulation No. 10, 04 series of amendments or any later series of amendments.</p>	適※ / 否 Pass / Fail
17.4.	<p>PLMNに対するアクセス手段 Mean of access to PLMN</p> <p>認可申請者からその旨の要請があった場合、PLMNに対するアクセス手段をAECCの型式認可の一部とすることができる。</p> <p>The AECD shall be fitted with an embedded hardware allowing registration/authentication on, and access to PLMN.</p>	該当無し N/A
17.5.	<p>AECD情報および警告信号 AECD information and warning signal</p> <p>認可申請者からその旨の要請があった場合、AECD情報および警告信号の検証をAECDの型式認可の一部としてもよい。この場合には、17.5.1項から17.5.3項の規定を適用するものとする。これを附則2の通知文書、項目12に記載するものとする。情報および警告信号の検証がAECD認可(パートIb)の一部でない場合には、パートIIの認可の適用を受けるものとする。</p> <p>If the applicant for approval so requests, the AECD information and warning signals verification may be part of the approval of a type of AECD. In this case the provisions of paragraphs 17.5.1. to 17.5.3. shall apply. It shall be indicated in the communication document of Annex 2, item 12. If the information and warning signals verification is not part of AECD approval (Part Ib), then it shall be subject to Part II approval.</p>	
17.5.1.	<p>AECDが自動または手動で作動された時点で、緊急通話トランザクションの状況に関して以下の情報が与えられるものとする:</p> <p>The following information shall be provided regarding the status of the emergency call transaction when the AECD is automatically or manually activated:</p> <p>(a) システムが処理中(事故緊急通話がトリガーされ、接続がセットアップ中またはデータ送信が進行中もしくは完了状態)、 System is processing (accident emergency call is triggered, connection is being set up or data transmission is in progress or completed);</p> <p>(b) 送信失敗(接続の失敗またはデータ送信の失敗)。 Transmission failed (connection failed or data transmission failed).</p>	<p>適※ / 否 Pass / Fail</p> <p>適※ / 否 Pass / Fail</p>

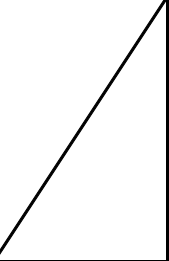
17.5.2.	<p>AECDの内部異常が生じた場合に警告信号が出力されるものとする。故障の発生中にAECDの異常の視覚表示を継続するものとする。これを一時的に中止してもよいが、イグニッションスイッチまたは車両のマスターコントロールスイッチ(該当するいずれか)の作動時点で必ず再開するものとする。</p> <p>A warning signal shall be provided in case of AECD internal malfunction. Visual indication of the AECD malfunction shall be displayed while the failure is present. It may be cancelled temporarily, but shall be repeated whenever the ignition or the vehicle master control switch is being activated (whichever is applicable).</p>	
17.5.2.1.	<p>メーカーは、型式認可当局に対し、異常表示ストラテジーがどのように達成されるかを概括的に示す説明および技術文書を与えるものとする。この文書はメーカーが保持し、型式認可の時点で技術機関による検査のために開示されるものとする。これには少なくとも以下の項目が含まれるものとする：</p> <p>The manufacturer shall provide the Type Approval Authority with an explanation and technical documentation which shows, in overall terms, how the malfunction indication strategy is achieved. This documentation shall be maintained by the manufacturer and shall be made open for inspection by the Technical Service at the time of the type approval. This shall at least cover the following items:</p>	

表2

Table 2

自己テスト機能に関する情報のテンプレート

Template of information for self-test function

項目 Item		注記 Notes
構成部品 Component	故障種別 Failure type	
制御モジュール Control module	内部故障 Internal failure	内部故障は、たとえばハードウェア故障、ウォッチドッグ、ソフトウェアチェックサム、ソフトウェアイメージの完全性などを意味する。 Internal failure means e.g. hardware failure, watch-dog, software checksum, software image integrity, ...
通信モジュール Communication module	電気結線／モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	モジュール内の故障は制御モジュールと通信モジュール間のデジタル通信の欠如によって検出することができる。 A failure in the module can be detected by the absence of digital communication between the control module and the communication module.
	内部故障 Internal failure	基本機能であるために必要な項目：故障はAECSがその機能を実行できないことを意味する。 Item necessary because it is a basic function: a failure implies that the AECS cannot perform its function.
GNSS受信機 GNSS receiver	電気結線／モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	
	内部故障 Internal failure	
移動体通信網アンテナ Mobile network antenna	電気結線 Electrical connection	
GNSSアンテナ GNSS antenna	電気結線 Electrical connection	

CCU	電気結線 Electrical connection	たとえば衝突検出センサシステム、トリガー装置など e.g. crash detection sensor system, triggering device, ...
	内部故障 Internal failure	良好な状態でなければ、自動緊急通話が不可能になる。CCU内部故障の検証がAECD認可(パートIb)の一部でない場合、その故障はAECS認可(パートII)の適用を受けるものとする。 If not in good condition, then the automatic emergency call is not possible. If CCU internal failure verification is not part of AECD approval (Part Ib), then it shall be subject to AECS approval (Part II).
電源 Power supply	電気結線 Electrical connection	専用バッテリーを接続する。 Dedicated battery is connected.
SIM	存在しない Not present	この項目は着脱式のSIMカードが使用される場合のみ該当する。 This item only applies if a removable SIM card is used.
バックアップ電源 (装備時) Back-up power supply (if fitted)	充電状態(メーカーの判断による警告の閾値) The state of charge, threshold for warning at the discretion of the manufacturer	充電状態がメーカーによる危機的レベルになったときの故障。 Failure if the state of charge is at a critical level according to the manufacturer.

17.5.2.2.	テスト手順 Test procedure 自己テスト機能の検証テスト Self-test function verification test	
17.5.2.2.1.	構成部品の代表的構成によるAECDに対して以下のテストを実行するものとする。 The following test shall be performed on an AECD on a representative arrangement of components.	
17.5.2.2.2.	メーカー提供の技術文書に従って自己テスト機能の監視対象である1つ以上の項目に重大な故障を導入することにより、AECDシステムの異常を再現する。対象項目は、技術機関の判断によって選択するものとする。 Simulate a malfunction of the AECD system by introducing a critical failure in one or more of the items monitored by the self-test function according to the technical documentation provided by the manufacturer. The item(s) shall be selected at the discretion of the Technical Service.	適 / 否 Pass / Fail
7.5.2.2.3.	AECDの電源を入れ、AECD警告信号装置が点灯すること、または電気信号が生成されること(該当するいずれか)を確認する。 Power the AECD up and verify that the AECD warning signal device illuminates or the electrical signal is generated, whichever is relevant.	適 / 否 Pass / Fail
17.5.2.2.4.	AECDの電源を切り、通常動作に戻す。 Power the AECD down and restore it to normal operation.	適 / 否 Pass / Fail
17.5.2.2.5.	AECDの電源を入れ、AECD警告信号装置が最初の点灯後すぐに点灯または消灯しないこと、あるいはその後すぐに電気信号が生成されないか、または最初の生成後に中止されること(該当するいずれか)を確認する。 Power the AECD up and verify that the AECD warning signal device does not illuminate or extinguishes shortly after illuminating initially, or the electrical signal is not generated shortly afterward or is cancelled after being generated initially, whichever is relevant.	適 / 否 Pass / Fail
17.5.3.	情報または警告信号を出力する代わりに、AECDは、たとえば計器盤など、情報または警告信号を出力する他の車両構成部品に電気信号を送出してもよい。 Instead of providing information or a warning signal, the AECD may provide the electrical signal to other vehicle components, e.g. instrument panel, which provides the information or warning signal.	適 / 否 Pass / Fail

17.6.	電源 Power supply	
17.6.1.	附則9に説明するスレドテストを実行する。 Perform the sled test described in Annex 9.	適※ / 否 Pass / Fail
17.6.2.	スレドテストの直後に、MSD 送出のためのトリガーを再現する。 Immediately after the sled test, simulate the trigger so as to emit the MSD.	適 / 否 Pass / Fail
17.6.3.	AECDは、MSDを送信するとともにトリガー時にステータス情報(該当する場合)を作成するものとする。附則11に説明するいずれかの方法によってこれを検証するものとする。 The AECD shall send the MSD and shall produce status indication (if relevant) upon triggering. This shall be verified by one of the methods described in Annex 11.	適※ / 否 Pass / Fail
17.6.4.	AECDがバックアップ電源を備える場合には、申請者の要請により、AECDが少なくとも最初の5分間、音声通信モードで自律的に動作でき、その後60分間、コールバックモード(アイドルモード、ネットワークに登録された状態)になり、最後に少なくとも5分間、音声通信モードになることを確認するものとする。これを附則2の通知文書、項目10に記載するものとする。 In the case of an AECD equipped with a back-up power supply, at the request of the applicant, it shall be verified that the AECD is able to operate autonomously for a period of, first, not less than 5 minutes in voice communication mode followed by 60 minutes in call-back mode (idle mode, registered in a network), and finally, not less than 5 minutes in voice communication mode. It shall be indicated in the communication document of Annex 2, item 10.	適※ / 否 Pass / Fail
17.6.5.	バックアップ電源の搭載/非搭載を附則6の資料文書、項目10に明記するものとする。 The absence/presence of a back-up power supply shall be clearly indicated in the information document of Annex 6, item 10.	該当無し N/A
17.7.	耐衝撃性 Resistance to impact	
	AECDは衝撃後も機能を維持するものとする。 The AECD shall remain operational after impact.	
	附則9ならびに附則11の2項によるMSDおよびHMI機能の検証に従ってこれを実証するものとする。 This shall be demonstrated according to Annex 9 and a verification of the MSD and HMI functionality according to paragraph 2. of Annex 11.	該当無し N/A
17.7.1.	以下のAECD構成部品を附則9に従ってテストするものとする: The AECC shall remain operational after impact. This shall be demonstrated according to Annex 9. (a) 制御モジュール、 Control module; (b) マイクロホンおよびスピーカーを除く通信モジュール、 Communication module excluding microphones and loudspeakers; (c) バックアップ電源(装備時)、 Back-up power supply (if fitted); (d) コネクタ *3、 Connectors; *3 (e) 移動体通信網アンテナ。 Mobile network antenna.	適 / 否 Pass / Fail

<p>17.7.2.</p>	<p>認可申請者からその旨の要請があった場合、以下のAECD構成部品を附則9に従ってテストしてもよい: If the applicant for approval so requests, the following AECD components may be tested to Annex 9:</p> <ul style="list-style-type: none"> (a) 警告信号装置、 Warning signal device; (b) ハンズフリー音声機器(マイクロホンおよびスピーカー)、 Hands-free audio equipment (microphones and loudspeakers); (c) 情報信号装置、 Information signal device; (d) 17.7.1項で言及したバックアップ電源以外の電源、 Power supply other than back-up power supply mentioned in paragraph 17.7.1.; (e) GNSSアンテナ、 GNSS antenna; (f) GNSS受信機。 GNSS receiver. 	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
----------------	---	------------------------------

*3 本項の一覧部品に関係したコネクタのみ。ハーネスおよびその固定部(該当する場合)の長さは、技術機関の同意を得て、AECDの異なる搭載構成を代表するように申請者が決定することができる。
 Only connectors related to the parts listed in this paragraph. The length of the harness, and when applicable its fixation, can be decided by the applicant, in agreement with the Technical Service, so that it is representative for the different installation configurations of the AECD.

付表3

Attached Table3

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績

Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form

協定規則第144号

(規則26. 認可型式のAECD装備時の車載事故緊急通話システム(AECS)に関する車両試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

(Restricted to paragraphs 26. Vehicle test with regard to their Accident Emergency Call Systems (AECS) when equipped with an AECD of approved type)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
Test site :

試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :

型式 : 類別 :
Type : Variant :

車台番号 :
Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

26.1.	<p>一般要件 General</p>	
26.1.1.	<p>車両に搭載されるAECDは、本規則のパートIbに基づき認可された型式ではないものとする。 The AECD installed in the vehicle shall be of a type approved under Part Ib of this Regulation.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.1.2.	<p>AECDがすべての必須モードで動作し、かつバックアップバッテリー(装備時)が充電されるようにするため、AECDを車両の車載電気ネットワークに接続するものとする。 The AECD shall be connected to the vehicle's on-board electrical network, so that the AECD functions in all the required modes, and the backup battery (if fitted) is charged.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.1.3.	<p>AECDの取り付けは、GNSS信号の受信およびPLMNへのアクセスが得られるように行うものとする。 申請者は、AECSが目的とするPLMNおよびGNSS受信機に関する関連情報を提供するものとする。 AECDとその構成部品の取り付けおよび向きは、車両の前面衝突形態においてAECD認可と一致するものとする。 The installation of the AECD shall be such to obtain reception of the GNSS signal and access to a PLMN. The applicant shall provide the relevant information about the PLMN and GNSS receiver to which the AECS is intended. The installation and orientation of the AECD and its components shall correspond to the AECD approval in a vehicle frontal impact configuration.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.2.	<p>AECDの取り付けは、激しい車両衝突の過程でトリガー信号を受信できるように行うものとする。本項に説明する車両衝突テストの中でこれを検証するものとする。トリガー信号の受信時において、AECSは緊急通話トランザクションを実行するものとする。附則11に説明するいずれかのテスト方法によってこれを検証するものとする。 The installation of the AECD shall be such to receive a trigger signal during a severe vehicle impact. This shall be verified during the vehicle impact test described in this paragraph. Upon receiving a trigger signal, the AECS shall perform an emergency call transaction. This shall be verified by one of the test methods described in Annex 11.</p>	

26.2.1.	<p>カテゴリーM1の車両は、以下の適用を受けるものとする： Vehicles of category M1 shall be subject to the following:</p>	
26.2.1.1.	<p>車両総重量が2.5トン以下かつRポイントの高さが700mm以下であるカテゴリーM1の車両に関するトリガー信号の検証： Vehicles of category M1 with a total permissible mass less than or equal to 2.5tons and R-point height at or below 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	該当無し N/A
26.2.1.1.1.	<p>UN規則No. 94 (前面衝突)の附則3およびUN規則No. 95 (側面衝突)の附則4による車両衝突の実施時、あるいは When performing a collision of the vehicle according to Annex 3 to UN Regulation No. 94 (Frontal collision) and Annex 4 to UN Regulation No. 95 (Lateral collision); or</p>	
26.2.1.1.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.94(前面衝突)およびUN規則No.95(側面衝突)の衝突過程に関する以下の実証時： In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 94 (Frontal collision) and UN Regulation No. 95 (Lateral collision) impact: (a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated; (b) 車両に対する衝撃によってAECDの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECD is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.2.1.2.	<p>車両総重量が2.5トン以下かつRポイントの高さが700mmを超えるカテゴリーM1の車両に関するトリガー信号の検証： Vehicles of category M1 with a total permissible mass less than or equal to 2.5 tons and R-point height above 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	該当無し N/A
26.2.1.2.1.	<p>UN規則No.94(前面衝突)の附則3による車両衝突の実施時、あるいは When performing a collision of the vehicle according to Annex 3 to UN Regulation No. 94 (Frontal collision); or</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.2.1.2.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.94(前面衝突)の衝突過程に関する以下の実証時： In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 94 (Frontal collision) impact: (a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated; (b) 車両に対する衝撃によってAECDの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECD is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	適 / 否 Pass / Fail

26.2.1.3.	<p>車両総重量が2.5トン超、かつRポイントの高さが700mm以下であるカテゴリーM1の車両に関するトリガー信号の検証:</p> <p>Vehicles of category M1 with a total permissible mass above 2.5 tons and R-point height less than or equal to 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	<p>該当無し N/A</p>
26.2.1.3.1.	<p>UN規則No.95(側面衝突)の附則4による車両衝突の実施時、あるいは</p> <p>When performing a collision of the vehicle according to Annex 4 to UN Regulation No. 95 (Lateral collision); or</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.2.1.3.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.95の衝突過程に関する以下の実証時:</p> <p>In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 95 impact:</p> <p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECDの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECD is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.2.1.4.	<p>車両総重量が2.5トン超、かつRポイントの高さが700mmを超えるカテゴリーM1の車両:</p> <p>Vehicles of category M1 with a total permissible mass above 2.5 tons and R-point height above 700 mm:</p>	<p>該当無し N/A</p>
26.2.1.4.1.	<p>メーカーは、AECS用にトリガー信号が与えられることを既存の証拠資料(報告書、画像、図面またはそれに類するもの)によって実証するものとする。</p> <p>The manufacturer shall demonstrate with existing documentation (report, images, drawing or equivalent) that a triggering signal is available for the purpose of AECS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.2.2.	<p>カテゴリーN1の車両は、以下の適用を受けるものとする:</p> <p>Vehicles of category N1 shall be subject to the following:</p>	/
26.2.2.1.	<p>Rポイントの高さが700mm以下であるカテゴリーN1の車両に関するトリガー信号の検証:</p> <p>Vehicles of category N1 with a R-point height at or below 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	<p>該当無し N/A</p>
26.2.2.1.1.	<p>UN規則No.95(側面衝突)による車両衝突の実施時、あるいは</p> <p>When performing a collision of the vehicle according to UN Regulation No. 95 (Lateral collision); or</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.2.2.1.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.95(側面衝突)のテスト過程に関する以下の実証時:</p> <p>In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 95 (Lateral collision) test:</p> <p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECDの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECD is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

26.2.2.2.	Rポイントの高さが700mm を超えるカテゴリーN1の車両: Vehicles of category N1 with a R-point height above 700 mm:	該当無し N/A
26.2.2.2.1	メーカーは、AECS用にトリガー信号が与えられることを既存の証拠資料(報告書、画像、図面またはそれに類するもの)によって実証するものとする。 The manufacturer shall demonstrate with existing documentation (report, images, drawing or equivalent) that a triggering signal is available for the purpose of AECS.	適 / 否 Pass / Fail
26.4.	AECSコントロール装置 AECS control	
26.4.1.	AECSコントロール装置は、UN規則No.121、01改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの関連要件および過渡規定に適合するように搭載されるものとする。 The AECS control shall be installed so as to comply with the relevant requirements and transitional provisions of UN Regulation No. 121, 01 series of amendments or any later series of amendments.	適 / 否 Pass / Fail
26.4.2.	AECSコントロール装置は、不注意による作動のリスクが低減されるように設計および/または配置されるものとする。 The AECS control shall be designed and/or placed in such a way that the risk of an inadvertent activation is reduced.	適 / 否 Pass / Fail
26.4.3.	AECSコントロール装置がマルチタスクディスプレイに組み込まれている場合は、その操作が2回以下の意図的アクションによって可能とされるものとする。 If the AECS control is embedded into a multi-task display, its operation shall be possible with two deliberate actions or less.	該当無し N/A 適 / 否 Pass / Fail
26.4.4.	AECSコントロール装置の機能は、附則11、1項の適用を受けるものとする。 The AECS control functionality shall be subject to Annex 11, paragraph 1.	
26.4.5.	HMIの手段によってAECSを不動作にすることは可能でないものとする。メンテナンスおよび修理を目的として一時的無効化機能は許容されるものとする。 It shall not be possible to deactivate the AECS by the means of HMI. A temporary deactivation function shall be permitted for the purpose of maintenance and repair.	適 / 否 Pass / Fail
26.5.	AECS情報および警告信号 AECS information and warning signal AECS情報および/または警告信号の検証が本規則のパートIb によるAECDの認可の一部でない場合には、以下の規定が適用される。 The following provisions are applicable if the AECS information and/or warning signal verification is not part of the approval of an AECD according to Part Ib of this	
26.5.1.	AECS情報および/または警告信号は、UN規則No.121、01改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの当該実装要件に適合するように実装されるものとする。 The AECS information and/or warning signal shall be installed so as to comply with the relevant installation requirements of UN Regulation No. 121, 01 series of amendments or any later series of amendments.	適 / 否 Pass / Fail
26.5.2.	AECSが自動または手動で作動された時点で、緊急通話トランザクションの状況に関して以下の情報が与えられるものとする: The following information shall be provided on the status of the emergency call transaction when the AECS is automatically or manually activated: (a) システムが処理中(緊急通話がトリガーされ、接続がセットアップ中、データ送信が進行中もしくは完了状態、または音声通話が進行中)、 System is processing (emergency call is triggered, connection is being set up, data transmission is in progress or completed, or voice call is in progress); (b) 送信失敗(接続の失敗またはデータ送信の失敗)。 Transmission failed (connection failed or data transmission failed). それぞれ附則11、1項および2項の規定への適合によってこれを検証するものとする。 This shall be verified by compliance with the provisions of Annex 11, respectively paragraphs 1. and 2.	適 / 否 Pass / Fail

26.5.3.	<p>AECDの内部異常が生じた場合に警告信号が出力されるものとする。故障の発生中にAECDの異常の視覚表示を継続するものとする。これを一時的に中止してもよいが、イグニッションスイッチまたは車両のマスターコントロールスイッチ(該当するいずれか)の作動時点で必ず再開するものとする。</p> <p>A warning signal shall be provided in case of AECD internal malfunction. Visual indication of the AECD malfunction shall be displayed while the failure is present. It may be cancelled temporarily, but shall be repeated whenever the ignition or the vehicle master control switch is being activated (whichever is applicable).</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.5.3.1.	<p>メーカーは、型式認可当局に対し、異常表示ストラテジーがどのように達成されるかを概括的に示す説明および技術文書を与えるものとする。この文書はメーカーが保持し、型式認可の時点で技術機関による検査のために開示されるものとする。</p> <p>The manufacturer shall provide the Type Approval Authority with an explanation and technical documentation which shows, in overall terms, how the malfunction indication strategy is achieved. This documentation shall be maintained by the manufacturer and shall be available for inspection by the Technical Service at the time of the type approval.</p>	適 / 否 Pass / Fail

表3

Table 3

自己テスト機能に関する情報のテンプレート

Template of information for self-test function

項目 Item		注記
構成部品 Component	故障種別 Failure type	Notes
制御モジュール Control module	内部故障 Internal failure	<p>内部故障は、たとえばハードウェア故障、ウォッチドッグ、ソフトウェアチェックサム、ソフトウェアイメージの完全性などを意味する。</p> <p>Internal failure means e.g. hardware failure, watch-dog, software checksum, software image integrity, ...</p>
通信モジュール Communication module	電気結線 / モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	<p>モジュール内の故障は制御モジュールと通信モジュール間のデジタル通信の欠如によって検出することができる。</p> <p>A failure in the module can be detected by the absence of digital communication between the control module and the module.</p>
	内部故障 Internal failure	<p>基本機能であるために必要な項目: 故障はAECSがその機能を実行できないことを意味する。</p> <p>Item necessary because it is a basic function: a failure implies that the AECS cannot perform its function.</p>
GNSS受信機 GNSS receiver	電気結線 / モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	
	内部故障 Internal failure	
移動体通信網アンテナ Mobile network antenna	電気結線 Electrical connection	
GNSSアンテナ GNSS antenna	電気結線 Electrical connection	

衝突制御ユニット(CCU) Crash Control Unit (CCU)	電気結線 Electrical connection	たとえば衝突検出センサシステム、トリガー装置など e.g. crash detection sensor system, triggering device, ...
	内部故障 Internal failure	良好な状態でなければ、自動緊急通話が不可能になる。CCU内部故障の検証がAECS 認可(パートII)の一部でない場合、その故障はAECD認可(パートIb)の適用を受けるものとする。 CCUがAECDの一部でない場合には、以下に該当するとき、この要件を充足するものとみなされる: (a) 内部CCU故障を示す異常情報が車両から与えられる。および (b) AECDに関する警告ストラテジーが運転者に説明される。 If not in good condition, then the automatic emergency call is not possible. If CCU internal failure verification is not part of AECS approval (Part II), then it shall be subject to AECD approval (Part Ib). When CCU is not part of the AECD, this requirement is deemed to be fulfilled if: (a) the indication of a malfunction for an internal CCU failure is provided by the vehicle; and (b) the warning strategy on AECD is explained to the driver.
電源 Power supply	電気結線 Electrical connection	専用電源に接続している dedicated power supply is connected
SIM	存在しない not present	この項目は着脱式のSIMカードが使用される場合のみ該当する。 This item only applies if a removable SIM card is used.
バックアップ電源 (装備時) Back-up power supply (if fitted)	充電状態(メーカーの判断による警告の閾値) The state of charge, threshold for warning at the discretion of the manufacturer	充電状態がメーカーによる危機的レベルになったときの故障。 Failure if the state of charge is at a critical level according to the manufacturer.

26.5.3.2.	テスト手順 Test procedure 自己テスト機能の検証テスト Self-test function verification test	
26.5.3.2.1.	AECS車載システムが搭載された車両または構成部品の代表的構成に対して以下のテストを実行するものとする。 The following test shall be performed on a vehicle with an AECS in-vehicle system installed or on a representative arrangement of components.	
26.5.3.2.2.	メーカー提供の技術文書に従って自己テスト機能の監視対象である1つ以上の項目に重大な故障を導入することにより、AECSシステムの異常を再現する。対象項目は、技術機関の判断によって選択するものとする。 Simulate a malfunction of the AECS by introducing a critical failure in one or more of the items monitored by the self-test function according to the technical documentation provided by the manufacturer. The item(s) shall be selected at the discretion of the Technical Service.	
26.5.3.2.3.	AECSのマスターコントロールスイッチ(該当する場合)を入れ、AECS警告信号装置が点灯することを確認する。 Power the AECS master control switch, as applicable, and verify that the AECS warning signal device illuminates.	適 / 否 Pass / Fail

26.5.3.2.4.	<p>AECSの電源を切り(たとえばイグニッションをOFFにするか、または車両のマスターコントロールスイッチを切る当該操作により)、通常動作に戻す。 Power the AECS down (e.g. by switching the ignition 'off' or deactivating the vehicle's master control switch, as applicable) and restore it to normal operation.</p>	
26.5.3.2.5.	<p>AECSの電源を入れ、異常表示装置が点灯しないか、または最初に点灯した後すぐに消灯することを確認する。 Power the AECS up and verify that the malfunction indicator does not illuminate or extinguishes shortly after illuminating initially.</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.6.	<p>ハンズフリー音声性能 Hands-free audio performance AECSは、車両運転者にとって十分な音声明瞭度を提供するものとする。 The AECS shall provide sufficient voice intelligibility for the vehicle driver.</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.6.1.	<p>1.5項を前提として、当該のUN規則No.94 および/またはNo.95 によるいずれかのテストを実施する前に、車両内における規格ITU-T P.1140 06/15 への適合を証明することにより、衝突前の音声明瞭度を実証するものとする。 Subject to paragraph 1.5., pre-crash voice intelligibility shall be demonstrated by proving compliance with standard ITU-T P.1140 06/15 in a vehicle prior to conducting any of the tests according to UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant. AECSの適合は、ITU-T P.1140 06/15 に基づき、このITU 規格の8.8.1項および8.8.3項に以下の条件を追加して検査するものとする： AECS compliance shall be checked based on ITU-T P.1140 06/15 with the following additions to paragraphs 8.8.1. and 8.8.3. of this ITU standard: (a) TCLw: TCLw4は、AGC5のすべての設定について46dB以上であることが望ましく、IVSシステム6のメーカーがそれを検証するものとする。テスト中は、AGCが作動状態であるため、音量調節の最大設定を確実に決定することはできない。そのため、ITU-T P.1140 06/15 の8.8.1項に説明された消音モードにおける公称システム設定でテストを実施する。 TCLw: TCLw4 should be at least 46 dB for all settings of the AGC5 which shall be verified by the manufacturer of the IVS system.6 During testing the maximum setting of the volume control cannot be reliably determined due to activated AGC. Therefore, the test is conducted with the nominal system setting in quiet mode as described in paragraph 8.8.1. of ITU-T P.1140 06/15. (b) 時変エコー経路および発話に関するエコー性能: 注意点として、一部の車両では、ドアの開閉が測定中に不要な音響警告信号を生じさせることがあり、これがテストに影響を及ぼす場合がある。かかる事象においては、助手席に人を乗せ、測定中、その内側の腕(たとえば左ハンドル車両では左腕)を上下に静かに動かすという方法(ITU-T P.1140 06/15 の8.8.3項による)でテストを実施する。 Echo performance with time variant echo path and speech: Note that for some vehicles, opening and closing the door may lead to unwanted acoustic warning signals during the measurement, which may impact the test. In such an event, the test is conducted by positioning a person on the co-driver's seat, who is quietly moving the inboard arm (e.g. left arm for left-hand drive vehicles) up and down during the measurement (according to paragraph 8.8.3. of ITU-T P.1140 06/15).</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.6.2.	<p>当該のUN規則No.94および/またはNo.95によるテストの実行後、26.6.3項に従った主観的テストによって衝突後の音声明瞭度を実証するものとする。 Post-crash voice intelligibility shall be demonstrated by subjective testing in accordance with paragraph 26.6.3. after performing tests according to UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant.</p>	適 / 否 Pass / Fail

26.6.3.	<p>テスト用言語 Testing languages</p>	
26.6.3.1.	<p>衝突後ハンズフリー音声性能の明瞭度テストに使用する言語は、本規則、附則11の付録に示されたいずれかの締約国の言語とし、良好かつ明瞭な発音で当該の文を発話するものとする。テストで使用した言語をテストレポートに記載するものとする。</p> <p>The languages used in the post-crash hands-free audio performance intelligibility test shall be those of one of the Contracting Parties as identified in the appendix of Annex 11 to this Regulation, with the sentences being voiced in good, clear pronunciation. The language used for the testing shall be noted in the test report.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.6.3.2.	<p>車両メーカーは、証拠資料の使用を通じて、本規則、附則11の付録に示された他のすべての言語への適合を実証するものとする。かかる資料はすべてテストレポートに添付するものとする。</p> <p>The vehicle manufacturer shall demonstrate, through the use of documentation, compliance with all the other languages identified in the appendix of Annex 11 to this Regulation. Any such documentation shall be appended to the test report.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.6.3.3.	<p>地域別調整を加えた異なるバリエーションのAECSが当該車両型式に装備されている場合、メーカーは、証拠資料により、すべてのバリエーションで本規則の要件が充足されることを実証するものとする。</p> <p>In the case the vehicle type is equipped with different variants of the AECS with regional specific adjustments, the manufacturer shall demonstrate through documentation that the requirements of this Regulation are fulfilled in all variants.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.7.	<p>AECS電源性能の検証 Verification of AECS power supply performance</p> <p>本規則のパートIbに基づくAECD認可の対象に電源性能が含まれない場合には、以下の項を適用する。</p> <p>If the power supply performance is not covered by the AECD approval under Part Ib of this Regulation, then the paragraphs below apply.</p>	
26.7.1.	<p>AECSがバックアップ電源を備えている AECS is equipped with a back-up power supply</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.7.1.1.	<p>当該の規則No.94および／またはNo.95に基づく衝突テストの前に、最初は音声通信モードで少なくとも5分間、次にコールバックモード(アイドルモード、ネットワークに登録された状態)で60分間、最後に音声通信モードで少なくとも5分間、AECSが動作可能であるものとする。実際(現実)のテストまたは計算／再現テストによってこれを実証することができる。</p> <p>Before the impact test under Regulations Nos. 94 and/or 95, whichever is relevant, the AECS shall be operable for a period of, first, not less than 5 minutes in voice communication mode followed by 60 minutes in call-back mode (idle mode, registered in a the network), and finally, not less than 5 minutes in voice communication mode. This can be demonstrated by real (actual) test or by calculation/simulation.</p> <p>この性能は、当該車両の電力管理ストラテジーを考慮に入れ、これらの衝突テスト(当該の規則No.94および／またはNo.95)で予想される衝突後のすべての電源状態において、メーカーが実証するものとする。</p> <p>This shall be demonstrated by the manufacturer in all expected post-crash power supply conditions of these impact tests (Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant), taking into account the vehicle's power management strategy.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.7.1.2.	<p>当該のUN規則No.94および／またはNo.95に基づく衝突テストの後で、AECSバックアップ電源がAECSに電力を供給できるものとする。本規則の附則11に説明するいずれかの方法によってこれを検証することができる。</p> <p>After the impact test under UN Regulations Nos. 94 and/or 95, whichever is relevant, the AECS back-up power supply shall be able to supply power to the AECS. This may be verified by one of the methods described in Annex 11 to this Regulation.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

26.7.2.	<p>AECSがバックアップ電源を備えていない AECS is not equipped with a back-up power supply</p>	/
26.7.2.1.	<p>本規則、附則7の資料文書にバックアップ電源の非装備を明記するものとする。 The absence of back-up power supply shall be clearly indicated in the information document of Annex 7 to this Regulation.</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.7.2.2.	<p>当該のUN規則No.94および／またはNo.95に基づく衝突テストの前に、最初は音声通信モードで少なくとも5分間、次にコールバックモード(アイドルモード、ネットワークに登録された状態)で60分間、最後に音声通信モードで少なくとも5分間、AECSが動作可能であるものとする。実際(現実)のテストまたは計算／再現テストによってこれを実証することができる。</p> <p>Before the impact test under UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant, the AECS shall be operable for a period of, first, not less than 5 minutes in voice communication mode followed by 60 minutes in call-back mode (idle mode, registered in a the network), and finally, not less than 5 minutes in voice communication mode. This can be demonstrated by real (actual) test or by calculation/simulation.</p> <p>この性能は、当該車両の電力管理ストラテジーを考慮に入れ、これらの衝突テスト(UN 規則No.94および／またはNo.95)で予想される衝突後のすべての電源状態において、メーカーが実証するものとする。</p> <p>This shall be demonstrated by the manufacturer in all expected post-crash power supply conditions of these impact tests (UN Regulations Nos. 94 and/or 95), taking into account the vehicle's power management strategy.</p>	適 / 否 Pass / Fail
26.7.2.3.	<p>当該のUN規則No.94および／またはNo.95に基づく衝突テストの後で、AECSバックアップ電源がAECS に電力を供給できるものとする。本規則の附則11に説明するいずれかの方法によってこれを検証することができる。</p> <p>After the impact test under UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant, the AECS back-up power supply shall be able to supply power to the AECS. This may be verified by one of the methods described in Annex 11 to this Regulation.</p>	適 / 否 Pass / Fail

備考

Remarks

付表4

Attached Table4

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績

Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form

協定規則第144号

(規則35. 非認可型式のAECD装備時の車載事故緊急通話システム(AECS)に関する車両試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe

(Restricted to paragraphs 35. Vehicle test with regard to their Accident Emergency Call Systems (AECS) when equipped with an AECD of non approved type)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
Test site :

試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :

型式 : 類別 :
Type : Variant :

車台番号 :
Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

35.1.	<p>一般要件 General</p>	/
35.1.1.	<p>車両に搭載されるAECDは、本規則のパートIbに基づき認可された型式ではないものとする。 The AECD installed in the vehicle shall not be of a type approved under Part Ib of this Regulation.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.1.2.	<p>AECDがすべての必須モードで動作し、かつバックアップ電源(装備時)が充電されるようにするため、AECDを車両の車載電気ネットワークに接続するものとする。 The AECD shall be connected to the vehicle's on-board electrical network, so that the AECD functions in all the required modes, and the backup power source (if fitted) is charged.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.1.3.	<p>AECDの取り付けは、GNSS信号の受信が得られ、PLMNにアクセスできるように行うものとする。 申請者は、AECSが目的とするPLMNおよびGNSS受信機に関する関連情報を提供するものとする。 The installation of the AECD shall be such to obtain reception of the GNSS signal, and to access a PLMN. The applicant shall provide the relevant information about the PLMN and GNSS receiver to which the AECS is intended.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.2.	<p>磁界または電界がAECSの実効性に悪影響を及ぼさないものとする。UN規則No.10、04改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの技術要件および過渡規定への適合によってこれを実証するものとする。 The effectiveness of AECS shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields. This shall be demonstrated by compliance with the technical requirements and transitional provisions of UN Regulation No. 10, 04 series of amendments or any later series of amendments.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.4.	<p>PLMNに対するアクセス手段 Mean of access to PLMN AECSは、PLMNに関する登録/認証およびPLMNに対するアクセスを可能にする内蔵ハードウェアを備えるものとする。 The AECS shall be fitted with an embedded hardware allowing registration/authentication on, and access to a PLMN.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.5.	<p>AECDの取り付けは、激しい車両衝突の過程でトリガー信号を受信できるように行うものとする。本項に説明する車両衝突テストの中でこれを検証するものとする。トリガー信号の受信時において、AECSは緊急通話トランザクションを実行するものとする。本規則の附則11に説明するいずれかのテスト方法によってこれを検証するものとする。 The installation of the AECS shall be such to receive a trigger signal during a severe vehicle impact. This shall be verified during the vehicle impact test described in this paragraph. Upon receiving a trigger signal, the AECS shall perform an emergency call transaction. This shall be verified by one of the test methods described in Annex 11 to this Regulation.</p>	/

35.5.1.	<p>カテゴリーM1の車両は、以下の適用を受けるものとする： Vehicles of category M1 shall be subject to the following:</p>	
35.5.1.1.	<p>車両総重量が2.5トン以下かつRポイントの高さが700mm以下であるカテゴリーM1の車両に関するトリガー信号の検証： Vehicles of category M1 with a total permissible mass less than or equal to 2.5tons and R-point height at or below 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	該当無し N/A
35.5.1.1.1.	<p>UN規則No.94(前面衝突)の附則3およびUN規則No.95の附則4による車両衝突の実施時、あるいは when performing a collision of the vehicle according to Annex 3 of UN Regulation No. 94 (Frontal collision) and Annex 4 to UN Regulation No. 95; or</p>	
35.5.1.1.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.94(前面衝突)およびUN規則No.95(側面衝突)の衝突過程に関する以下の実証時： In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 94 (Frontal collision) and UN Regulation No. 95 (Lateral collision) impact:</p>	
	<p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECSの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECS is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.5.1.2.	<p>車両総重量が2.5トン以下かつRポイントの高さが700mmを超えるカテゴリーM1の車両に関するトリガー信号の検証： Vehicles of category M1 with a total permissible mass less than or equal to 2.5 tons and R-point height above 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	
35.5.1.2.1.	<p>UN規則No.94(前面衝突)の附則3による車両衝突の実施時、あるいは when performing a collision of the vehicle according to Annex 3 to UN Regulation No. 94 (Frontal collision), or</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.5.1.2.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.94(前面衝突)の衝突過程に関する以下の実証時： In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 94 (Frontal collision) impact:</p> <p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECSの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECS is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

35.5.1.3.	<p>車両総重量が2.5トン超、かつRポイントの高さが700mm以下であるカテゴリM1の車両に関するトリガー信号の検証:</p> <p>Vehicles of category M1 with a total permissible mass above 2.5 tons and R-point height less than or equal to 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	/
35.5.1.3.1. 35.5.1.3.2.	<p>UN規則No.95(側面衝突)の附則4による車両衝突の実施時、あるいは when performing a collision of the vehicle according to Annex 4 to UN Regulation No. 95 (Lateral collision), or</p> <p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No. 95(側面衝突)の衝突過程に関する以下の実証時:</p> <p>in the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 95 (Lateral collision) impact:</p> <p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECSの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECS is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.5.1.4.	<p>車両総重量が2.5トン超、かつRポイントの高さが700mmを超えるカテゴリM1の車両:</p> <p>Vehicles of category M1 with a total permissible mass above 2.5 tons and R-point height above 700 mm:</p>	/
35.5.1.4.1.	<p>メーカーは、AECS用にトリガー信号が与えられることを既存の証拠資料(報告書、画像、図面またはそれに類するもの)によって実証するものとする。</p> <p>the manufacturer shall demonstrate with existing documentation (report, images, drawing or equivalent) that a triggering signal is available for the purpose of AECS.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.5.2.	<p>カテゴリN1の車両は、以下の適用を受けるものとする:</p> <p>Vehicles of category N1 shall be subject to the following:</p>	/
35.5.2.1.	<p>Rポイントの高さが700mm以下であるカテゴリN1の車両に関するトリガー信号の検証:</p> <p>Vehicles of category N1 with a R-point height at or below 700 mm, verification of the trigger signal:</p>	/
35.5.2.1.1.	<p>UN規則No.95(側面衝突)による車両衝突の実施時、あるいは when performing a collision of the vehicle according to UN Regulation No. 95 (Lateral collision), or</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.5.2.1.2.	<p>本規則による型式認可の拡大の場合、または本規則の発効前にUN規則No.94またはNo.95によりすでに認可された車両型式の認可の場合には、既存の証拠資料(報告書、画像、再現テストデータまたはそれに類するもの)に基づくUN規則No.94およびUN規則No.95のテスト過程に関する以下の実証時:</p> <p>In the case of the extension of type approvals to this Regulation, or in the case of the approval of vehicle types already approved to UN Regulations Nos. 94 or 95 prior the entry into force of this Regulation, when demonstrating with existing documentation (report, images, simulation data or equivalent) that during a UN Regulation No. 94 and UN Regulation No. 95 test:</p>	/
	<p>(a) トリガー信号が生成されたこと。 A triggering signal was generated;</p> <p>(b) 車両に対する衝撃によってAECDの設置に悪影響が生じないこと。 The installation of AECD is not adversely affected by the impact to the vehicle.</p>	/

35.5.2.2.	Rポイントの高さが700mmを超えるカテゴリーN1の車両: Vehicles of category N1 with a R-point height above 700 mm:	
35.5.2.2.1	メーカーは、AECS用にトリガー信号が与えられることを既存の証拠資料(報告書、画像、図面またはそれに類するもの)によって実証するものとする。 The manufacturer shall demonstrate with existing documentation (report, images, drawing or equivalent) that a triggering signal is available for the purpose of AECS.	適 / 否 Pass / Fail
35.6.	AECSコントロール装置 AECS control	
35.6.1.	AECSコントロール装置は、UN規則No.121、01改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの関連要件および過渡規定に適合するように搭載されるものとする。 The AECS control shall be installed such to comply with the relevant requirements and transitional provisions of UN Regulation No. 121, 01 series of amendments or any later series of amendments.	適 / 否 Pass / Fail
35.6.2.	AECSコントロール装置は、不注意による作動のリスクが低減されるように設計および/または配置されるものとする。 The AECS control shall be designed and/or placed in such a way that the risk of an inadvertent activation is reduced.	適 / 否 Pass / Fail
35.6.3.	AECSコントロール装置がマルチタスクディスプレイに組み込まれている場合は、その操作が2回以下の意図的アクションによって可能とされるものとする。 If the AECS control is embedded into a multi-task display, its operation shall be possible with two deliberate actions or less.	該当無し N/A 適 / 否 Pass / Fail
35.6.4.	AECSコントロール装置の機能は、附則11、1項の適用を受けるものとする。 The AECS control functionality shall be subject to Annex 11, paragraph 1.	
35.6.5.	HMIの手段によってAECSを不動作にすることは可能でないものとする。メンテナンスおよび修理を目的として一時的無効化機能は許容されるものとする。 It shall not be possible to deactivate the AECS by the means of HMI. A temporary deactivation function shall be permitted for the purpose of maintenance and repair.	適 / 否 Pass / Fail
35.7.	AECS情報および警告信号 AECS information and warning signal	
35.7.1.	AECS情報および/または警告信号は、UN規則No.121、01改訂シリーズまたはその後の改訂シリーズの当該実装要件に適合するように実装されるものとする。 The AECS information and/or warning signal shall be installed such to comply with the relevant installation requirements of UN Regulation No. 121, 01 series of amendments or any later series of amendments.	適 / 否 Pass / Fail
35.7.2.	AECSが自動または手動で作動された時点で、緊急通話トランザクションの状況に関して以下の情報が与えられるものとする: The following information shall be provided regarding the status of the emergency call transaction when the AECS is automatically or manually activated: (a) システムが処理中(緊急通話がトリガーされ、接続がセットアップ中、データ送信が進行中もしくは完了状態、または音声通話が進行中)、 System is processing (emergency call is triggered, connection is being set up, data transmission is in progress or completed, or voice call is in progress); (b) 送信失敗(接続の失敗またはデータ送信の失敗)。 Transmission failed (connection failed or data transmission failed). それぞれ附則11、1項および2項の規定への適合によってこれを検証するものとする。 This shall be verified by compliance with the provisions of Annex 11, respectively paragraphs 1. and 2.	適 / 否 Pass / Fail

35.7.3.	<p>AECSの内部異常が生じた場合に警告信号が出力されるものとする。故障の発生中にAECSの異常の視覚表示を継続するものとする。これを一時的に中止してもよいが、イグニッションスイッチまたは車両のマスターコントロールスイッチ(該当するいずれか)の作動時点で必ず再開するものとする。</p> <p>A warning signal shall be provided in case of AECS internal malfunction. Visual indication of the AECS malfunction shall be displayed while the failure is present. It may be cancelled temporarily, but shall be repeated whenever the ignition or the vehicle master control switch is activated (whichever is applicable).</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.7.3.1.	<p>メーカーは、型式認可当局に対し、異常表示ストラテジーがどのように達成されるかを概括的に示す説明および技術文書を与えるものとする。この文書はメーカーが保持し、型式認可の時点で技術機関による検査のために開示されるものとする。</p> <p>The manufacturer shall provide the Type Approval Authority with an explanation and technical documentation which shows, in overall terms, how the malfunction indication strategy is achieved. This documentation shall be maintained by the manufacturer and shall be made open for inspection by the Technical Service at the time of the type approval.</p>	適 / 否 Pass / Fail

表4

Table 4

自己テスト機能に関する情報のテンプレート

Template of information for self-test function

項目 Item		注記 Notes
構成部品 Component	故障種別 Failure type	
制御モジュール Control module	内部故障 Internal failure	内部故障は、たとえばハードウェア故障、ウォッチドッグ、ソフトウェアチェックサム、ソフトウェアイメージの完全性などを意味する。 Internal failure means e.g. hardware failure, watch-dog, software checksum, software image integrity, ...
通信モジュール Communication module	電気結線 / モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure ...	モジュール内の故障は制御モジュールと通信モジュール間のデジタル通信の欠如によって検出することができる。 A failure in the module can be detected by the absence of digital communication between the control module and the communication module.
	内部故障 Internal failure	基本機能であるために必要な項目: 故障はAECSがその機能を実行できないことを意味する。 Item necessary because it is a basic function: a failure implies that the AECS cannot perform its function.
GNSS受信機 GNSS receiver	電気結線 / モジュールの通信障害 Electrical connection / module communication failure	本規則ではGNSSの認可は任意。 GNSS approval optional in this Regulation.
	内部故障 Internal failure	本規則ではGNSSの認可は任意。 GNSS approval optional in this Regulation.
移動体通信網アンテナ Mobile network antenna	電気結線 Electrical connection	

GNSSアンテナ GNSS antenna	電気結線 Electrical connection	本規則ではGNSSの認可は任意。 GNSS approval optional in this Regulation.
CCU	電気結線 Electrical connection	たとえば衝突検出センサシステム、トリガー装置など e.g. crash detection sensor system, triggering device, ...
	内部故障 Internal failure	良好な状態でなければ、自動緊急通話が不可能になる。 If not in good condition, then the automatic emergency call is not possible.
電源 Power supply	電気結線 Electrical connection	専用電源に接続している。 Dedicated power supply is connected.
SIM	存在しない Not present	この項目は着脱式のSIMカードが使用される場合にのみ該当する。 This item only applies if a removable SIM card is used.
バックアップ電源 (装備時) Back-up power supply (if fitted)	充電状態(メーカーの判断による警告の閾値) The state of charge, threshold for warning at the discretion of the manufacturer	充電状態がメーカーによる危機的レベルになったときの故障。 Failure if the state of charge is at a critical level according to the manufacturer.

35.7.3.2.	テスト手順 Test procedure	
	自己テスト機能の検証テスト Self-test function verification test	
35.7.3.2.1.	構成部品の代表的構成によるAECSに対して以下のテストを実行するものとする。 The following test shall be performed on an AECS on a representative arrangement of components.	
35.7.3.2.2.	メーカー提供の技術文書に従って自己テスト機能の監視対象である1つ以上の項目に重大な故障を導入することにより、AECSシステムの異常を再現する。対象項目は、技術機関の判断によって選択するものとする。 Simulate a malfunction of the AECS system by introducing a critical failure in one or more of the items monitored by the self-test function according to the technical documentation provided by the manufacturer. The item(s) shall be selected at the discretion of the Technical Service.	
35.7.3.2.3.	AECSの電源を入れ、AECS警告信号装置が点灯することを確認する。 Power the AECS up and verify that the AECS warning signal device illuminates.	適 / 否 Pass / Fail
35.7.3.2.4.	AECSの電源を切り、通常動作に戻す。 Power the AECS down and restore it to normal operation.	
35.7.3.2.5.	AECSの電源を入れ、AECS警告信号装置が点灯しないか、または最初に点灯した後すぐに消灯することを確認する。 Power the AECS up and verify that the AECS warning signal device does not illuminate or extinguishes shortly after illuminating initially.	適 / 否 Pass / Fail

35.8.	<p>ハンズフリー音声性能 Hands-free audio performance</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
	<p>AECSは、車両運転者にとって十分な音声明瞭度を提供するものとする。 The AECS shall provide sufficient voice intelligibility for the vehicle driver.</p>	
35.8.1.	<p>1.5項を前提として、これは次のように実証することができる： Subject to paragraph 1.5., this can be demonstrated as follows: 当該のUN規則No.94および／またはNo.95によるいずれかのテストを実施する前に、車両内におけるITU-T P.1140 06/15への適合を証明することにより、衝突前の音声明瞭度を実証するものとする。 AECSの適合は、ITU-T P.1140 06/15に基づき、このITU規格の8.8.1項および8.8.3項に以下の条件を追加して検査するものとする： Pre-crash voice intelligibility shall be demonstrated by proving compliance with ITU-T P.1140 06/15 in a vehicle prior to conducting any of the tests according to UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant. AECS compliance shall be checked based on ITU-T P.1140 06/15 with the following additions to paragraphs 8.8.1. and 8.8.3. of this ITU standard:</p> <p>(a) TCLw: TCLwは、AGCのすべての設定について46dB以上であることが望ましく、IVSシステムのメーカーがそれを検証するものとする。テスト中は、AGCが作動状態であるため、音量調節の最大設定を確実に決定することはできない。そのため、ITU-T P.1140 06/15の8.8.1項に説明された消音モードにおける公称システム設定でテストを実施する。 TCLw: TCLw should be at least 46 dB for all settings of the AGC which shall be verified by the manufacturer of the IVS system. During testing the maximum setting of the volume control cannot be reliably determined due to activated AGC. Therefore, the test is conducted with nominal system setting in quiet mode as described in chapter 8.8.1. of ITU-T P.1140 06/15.</p> <p>(b) 時変エコー経路および発話に関するエコー性能: 注意点として、一部の車両では、ドアの開閉が測定中に不要な音響警告信号を生じさせることがあり、これがテストに影響を及ぼす場合がある。かかる事象においては、助手席に人を乗せ、測定中、その内側の腕(たとえば左ハンドル車両では左腕)を上下に静かに動かすという方法(ITU-T P.1140 06/15の8.8.3項による)でテストを実施する。 Echo performance with time variant echo path and speech: Note that for some vehicles, opening and closing the door may lead to unwanted acoustic warning signals during the measurement, which may impact the test. In such event the test is conducted by positioning a person on the co-driver's seat, who is quietly moving the inboard arm (e.g. left arm for left-hand drive vehicles) up and down during the measurement (according to paragraph 8.8.3. of ITU-T P.1140 06/15).</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.8.2.	<p>当該のUN規則No.94および／またはNo.95によるテストの実行後、35.8.3項に従った主観的テストによって衝突後の音声明瞭度を実証するものとする。 Post-crash voice intelligibility shall be demonstrated by subjective testing in accordance with paragraph 35.8.3. after performing tests according to UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

35.8.3.	<p>テスト用言語 Testing languages</p>	
35.8.3.1.	<p>衝突後ハンズフリー音声性能の明瞭度テストに使用する言語は、本規則、附則11の付録に示されたいずれかの締約国の言語とし、良好かつ明瞭な発音で当該の文を発話するものとする。テストで使用した言語をテストレポートに記載するものとする。</p> <p>The languages used in the post-crash hands-free audio performance intelligibility test shall be those of one of the Contracting Parties as identified in the appendix of Annex 11 to this Regulation, with the sentences voiced in good, clear pronunciation. The language used for the testing shall be noted in the test report.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.8.3.2.	<p>車両メーカーは、証拠資料の使用を通じて、本規則、附則11の付録に示された他のすべての言語への適合を実証するものとする。かかる資料はすべてテストレポートに添付するものとする。</p> <p>The vehicle manufacturer shall demonstrate, through the use of documentation, compliance with all the other languages identified in the Appendix to Annex 11 to this Regulation. Any such documentation shall be appended to the test report.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.8.3.3.	<p>地域別調整を加えた異なるバリエーションのAECSが当該車両型式に装備されている場合、メーカーは、証拠資料により、すべてのバリエーションで本規則の要件が充足されることを実証するものとする。</p> <p>In the case the vehicle type may be equipped with different variants of the AECS with regional specific adjustments, the manufacturer shall demonstrate through documentation that the requirements of this Regulation are fulfilled in all variants.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.9.	<p>AECS電源性能の検証 Verification of AECS power supply performance</p>	
35.9.1.	<p>当該のUN規則No.94および/またはNo.95に基づく衝突テストの前に、最初は音声通信モードで少なくとも5分間、次にコールバックモード(アイドルモード、ネットワークに登録された状態)で60分間、最後に音声通信モードで少なくとも5分間、AECSが動作可能であるものとする。実際(現実)のテストまたは計算/再現テストによってこれを実証することができる。</p> <p>この性能は、当該車両の電力管理戦略を考慮に入れ、これらの衝突テスト(当該のUN規則No.94および/またはNo.95)で予想される衝突後のすべての電源状態において、メーカーが実証するものとする。</p> <p>Before the impact test under UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant, the AECS shall be operable for a period of, first, not less than 5 minutes in voice communication mode followed by 60 minutes in call-back mode (idle mode, registered in a the network), and finally, not less than 5 minutes in voice communication mode. This can be demonstrated by real (actual) test or by calculation/simulation. This shall be demonstrated by the manufacturer in all expected post-crash power supply conditions of these impact tests (UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant), taking into account the vehicle's power management strategy.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.9.2.	<p>当該のUN規則No.94および/またはNo.95に基づく衝突テストの後で、AECS電源がAECSに電力を供給できるものとする。本規則の附則11に説明するいずれかの方法によってこれを検証することができる。</p> <p>After the impact test under UN Regulations Nos. 94 and/or 95 whichever is relevant, the AECS power supply shall be able to supply power to the AECS. This may be verified by one of the methods described in Annex 11 to this Regulation.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

35.10.	<p>耐衝撃性 Resistance to impact AECSは衝撃後も機能を維持するものとする。本規則の附則9ならびに附則11の2項によるMSDおよびHMI機能の検証に従ってこれを実証するものとする。 The AECS shall remain operational after impact. This shall be demonstrated according to Annex 9 and a verification of the MSD and HMI functionality according to paragraph 2. of Annex 11 to this Regulation.</p>	/
35.10.1.	<p>以下のAECS構成部品を附則9に従ってテストするものとする： The following AECS components shall be tested to Annex 9: (a) 制御モジュール、 Control module; (b) マイクホンおよびスピーカーを除く通信モジュール、 Communication module excluding microphones and loudspeakers; (c) バックアップ電源(装備時)、 Back-up power supply (if fitted); (d) コネクタ、 Connectors ; (e) 移動体通信網アンテナ。 Mobile network antenna.</p>	適 / 否 Pass / Fail
35.10.2.	<p>認可申請者からその旨の要請があった場合、以下のAECS構成部品を本規則の附則9に従ってテストしてもよい： If the applicant for approval so requests, the following AECS components may be tested to Annex 9 to this Regulation: (a) 警告信号装置、 Warning signal device; (b) ハンズフリー音声機器(マイクホンおよびスピーカー)、 Hands-free audio equipment (microphones and loudspeakers); (c) 情報信号装置、 Information signal device; (d) 35.10.1項で言及したバックアップ電源以外の電源、 Power supply other than back-up power supply mentioned in paragraph 35.10.1.; (e) GNSSアンテナ、 GNSS antenna; (f) GNSS受信機。 GNSS receiver.</p>	適 / 否 Pass / Fail

備考

Remarks

付表5(Part I a)
Attached Table(Part I a)

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績
Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form
協定規則第144号
(規則7. 位置決定試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe
(Restricted to paragraphs 7. Position determination test)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :
試験場所 :
Test site :
試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :
型式 : 類別 :
Type : Variant :
車台番号 :
Chassis No. :
改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

<p>7.3.</p>	<p>位置決定 Position determination</p> <p>認可申請者からその旨の要請があった場合、位置決定をAECCの型式認可の一部とすることができる。この場合には、以下の規定を適用するものとする。</p> <p>If the applicant for approval so requests, the position determination can be part of the approval of a type of AECC. In this case, the following provisions shall</p> <p>AECCがGLONASS、GalileoおよびGPSを含む少なくとも3つのGNSSをサポートするGNSS受信機を装備し、SBAS信号の受信および処理が可能である場合、そのAECCは7.3.1項から7.3.11項の要件に適合するものとする。</p> <p>If the AECC is fitted, in accordance with paragraph 1.4., with GNSS receiver supporting at least three GNSS including GLONASS, Galileo and GPS, and is capable of reception and processing of SBAS signals, then the AECC shall comply with the requirements of paragraphs 7.3.1. to 7.3.11.</p> <p>測位機能に関するAECCの適合は、附則10:航法解のテスト方法に説明するテスト方法を実行することによって実証されるものとする。</p> <p>AECC compliance with respect to positioning capabilities shall be demonstrated by performing test methods described in Annex 10: Test methods for the navigation solutions.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
<p>7.3.1.</p>	<p>GNSS受信機は、NMEA-0183プロトコル形式(RMC、GGA、VTG、GSA および GSV メッセージ)の航法解を出力できるものとする。NMEA-0183メッセージ出力のためのAECCセットアップが取扱説明書に記述されているものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to output the navigation solution in a NMEA-0183 protocol format (RMC, GGA, VTG, GSA and GSV message). The AECC set-up for NMEA-0183 messages output shall be described in the operation manual.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
<p>7.3.2.</p>	<p>AECCの一部であるGNSS受信機は、GLONASS、GALILEO およびGPSを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の個別GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver being a part of the AECC shall be capable of receiving and processing individual GNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO and GPS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
<p>7.3.3.</p>	<p>AECCの一部としてのGNSS受信機は、GLONASS、GALILEO、GPSおよびSBASを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の複合GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECC shall be able to receive and process combined GNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO, GPS and SBAS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
<p>7.3.4.</p>	<p>AECCの一部であるGNSS受信機は、WGS-84座標系の測位情報を出力できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver being a part of the AECC shall be able to provide positioning information in WGS-84 coordinate systems.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
<p>7.3.5.</p>	<p>水平位置誤差が下記を超えないものとする: Horizontal position error shall not exceed:</p> <p>(a) オープンスカイ条件下:PDOPが2.0から2.5の範囲において確率0.95の信頼水準で15 m。 Under open sky conditions: 15m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 2.0 to 2.5;</p> <p>(b) 都市の谷間条件下:PDOPが3.5から4の範囲において確率0.95の信頼水準で40 m。 In urban canyon conditions: 40 m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 3.5. to 4.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>

7.3.6.	<p>精度に関する規定要件は、下記において与えられるものとする: The specified requirements for accuracy shall be provided:</p> <p>(a) 0 から140 km/h の速度範囲、 At speed range from 0 to 140 km/h;</p> <p>(b) 0から2gの線形加速度範囲。 Linear acceleration range from 0 to 2g.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.3.7	<p>受信機入力端における感度は以下のとおりとする: Sensitivity at receiver input shall be:</p> <p>(a) -144dBmのAECC アンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の検出(コールドスタート)が3,600秒を超えない。 GNSS signals detection (cold start) do not exceed 3,600 s at the signal level on the antenna input of the AECC of minus 144 dBm;</p> <p>(b) -155dBm のAECCアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の追跡および航法解の計算が少なくとも600秒間可能である。 GNSS signals tracking and navigation solution calculation is available for at least 600 s at the signal level on the antenna input of the AECC of minus 155 dBm;</p> <p>(c) -150dBmのAECC アンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の再捕捉および航法解の計算が可能であり、かつ60秒を超えない。 Re-acquisition of GNSS signals and calculation of the navigation solution is possible and does not exceed 60 s at the signal level on the antenna input of the AECC of minus 150dBm.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.3.8.	<p>コールドスタートの初期位置算出時間が下記を超えないものとする: Cold start time to first fix shall not exceed:</p> <p>(a) 下限-130dBmまでの信号レベルに対して60秒、 60s for signal level down to minus 130dBm;</p> <p>(b) 下限-140dBmまでの信号レベルに対して300秒。 300s for signal level down to minus 140dBm.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.3.9.	<p>下限-130dBmまでの信号レベルにおける60秒の中断後のGNSS信号の再捕捉時間は、航法衛星の可視性の回復後、20秒を超えないものとする。 GNSS signal re-acquisition time after block out of 60 s at signal level down to minus 130 dBm shall not exceed 20 s after recovery of the navigation satellite visibility.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
7.3.10	<p>GNSS受信機は、少なくとも1秒ごとに測位情報を取得できるものとする。 The GNSS receiver shall be able to obtain a position fix at least for every second.</p>	
7.3.11	<p>附則8のテスト手順は、後処理機能を備えるAECCユニットに対して実行するか、またはAECC の一部としてのGNSS受信機に対して直接実行することができる。 The testing procedures in Annex 8 can be performed either on the AECC unit including post-processing ability or directly on the GNSS receiver as a part of the AECC.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

付表5(Part I b)
Attached Table(Part I b)

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績
Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form
協定規則第144号
(規則17. 位置決定試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe
(Restricted to paragraphs 17. Position determination test)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
Test site :

試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :

型式 : 類別 :
Type : Variant :

車台番号 :
Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

17.3.	<p>位置決定 Position determination</p> <p>AECDがGLONASS、GALILEO およびGPS を含む少なくとも3つのGNSS をサポートするGNSS受信機を装備し、SBAS信号を受信して処理できる場合、そのAECDは17.3.1項から17.3.11項の要件に適合するものとする。</p> <p>If the AECD is fitted, in accordance with paragraph 1.4., with a GNSS receiver supporting at least three GNSS including GLONASS, GALILEO and GPS, and is able to receive and process SBAS signals, then the AECD shall comply with the requirements of paragraphs 17.3.1. to 17.3.11.</p> <p>測位機能に関するAECD の適合は、附則10:航法解のテスト方法に説明するテスト方法を実行することによって実証されるものとする。これを附則2の通知文書、項目11に記載するものとする。</p> <p>AECD compliance with respect to positioning capabilities shall be demonstrated by performing the test methods described in Annex 10: Test methods for the navigation solutions. It shall be indicated in the communication document of Annex 2, item 11.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.1.	<p>GNSS受信機は、NMEA-0183プロトコル形式(RMC、GGA、VTG、GSAおよびGSV メッセージ)の航法解を出力できるものとする。NMEA-0183 メッセージ出力のためのAECD セットアップが取扱説明書に記載されているものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to output the navigation solution in a NMEA-0183 protocol format (RMC, GGA, VTG, GSA and GSV message). The AECD set-up for NMEA-0183 messages output shall be described in the operation manual.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.2.	<p>AECD の一部としてのGNSS受信機は、GLONASS、GALILEO およびGPSを含む少なくとも3 つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の個別GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECD shall be able to receive and process individualGNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems,including GLONASS, GALILEO and GPS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.3.	<p>AECD の一部としてのGNSS受信機は、GLONASS、GALILEO、GPS およびSBASを含む少なくとも3 つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の複合GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECD shall be able to receive and process combined GNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems,including GLONASS, GALILEO, GPS, and SBAS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.4.	<p>AECD の一部としてのGNSS 受信機は、WGS-84 座標系の測位情報を出力できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECD shall be able to provide positioning information in the WGS-84 coordinate system.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.5.	<p>GNSS受信機は、少なくとも1秒ごとに測位情報を取得できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to obtain a position fix at least every second.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.6.	<p>水平位置誤差が下記を超えないものとする: Horizontal position error shall not exceed:</p> <p>(a) オープンスカイ条件下:PDOPが2.0から2.5の範囲において確率0.95の信頼水準で15 m。 Under open sky conditions: 15 m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 2.0 to 2.5;</p> <p>(b) 都市の谷間条件下:PDOPが3.5から4の範囲において確率0.95の信頼水準で40 m。 In urban canyon conditions: 40 m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 3.5. to 4.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.7.	<p>精度に関する規定要件は、下記において与えられるものとする: The specified requirements for accuracy shall be provided:</p> <p>(a) 0 から140 km/h の速度範囲、 At speed range from 0 to 140 km/h;</p> <p>(b) 0から2gの線形加速度範囲。 Linear acceleration range from 0 to 2g.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>

17.3.8.	<p>コールドスタートの初期位置算出時間が下記を超えないものとする: Cold start time to first fix shall not exceed:</p> <p>(a) 下限-130 dBmまでの信号レベルに対して60秒、 60s for signal level down to minus 130 dBm;</p> <p>(b) 下限-140dBmまでの信号レベルに対して300秒。 300 s for signal level down to minus 140dBm.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.9.	<p>下限-130dBmまでの信号レベルにおける60秒の中断後のGNSS信号の再捕捉時間は、航法衛星の可視性の回復後、20秒を超えないものとする。 GNSS signal re-acquisition time after block out of 60 s at signal level down to minus 130 dBm shall not exceed 20 s after recovery of the navigation satellite visibility.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.10.	<p>受信機入力端における感度は以下のとおりとする: Sensitivity at receiver input shall be:</p> <p>(a) -144dBmのAECDアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の検出(コールドスタート)が3,600秒を超えない。 GNSS signals detection (cold start) do not exceed 3,600 s at signal level on the antenna input of the AECD of minus 144dBm;</p> <p>(b) -155dBmのAECDアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の追跡および航法解の計算が少なくとも600秒間可能である。 GNSS signals tracking and navigation solution calculation is available for at least 600 sec s at signal level on the antenna input of the AECD of minus 155 dBm;</p> <p>(c) -150dBmのAECDアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の再捕捉および航法解の計算が可能であり、かつ60秒を超えない。 Re-acquisition of GNSS signals and calculation of the navigation solution is possible and does not exceed 60 s at signal level on the antenna input of the AECD of minus 150 dBm.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
17.3.11.	<p>附則10のテスト手順は、後処理機能を備えるAECD ユニットに対して実行するか、またはAECDの一部としてのGNSS受信機に対して直接実行することができる。 The testing procedures in Annex 10 can be performed either on the AECD unit including post-processing ability or directly on the GNSS receiver as a part of the AECD.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

付表5(Part II)
Attached Table5(Part II)

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績
Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form
協定規則第144号
(規則26. 位置決定試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe
(Restricted to paragraphs 26. Position determination test)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
Test site :

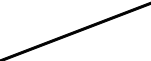

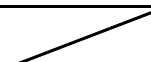
試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :

型式 : 類別 :
Type : Variant :

車台番号 :
Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

26.3.	<p>位置決定 Position determination</p> <p>AECSがGLONASS、GALILEOおよびGPSを含む少なくとも3つのGNSSをサポートするGNSS受信機を装備し、SBAS信号を受信して処理できる場合、本規則のパートIbによる検証が未実施であっても、そのAECSは26.3.1項から26.3.11項の要件に適合するものとする。</p> <p>測位機能に関するAECSの適合は、附則10:航法モジュールのテスト方法に説明するテスト方法を実行することによって実証されるものとする。これを附則3の通知文書、項目11に記載するものとする。</p> <p>If the AECS is fitted, in accordance with paragraph 1.4. and not yet verified according to Part Ib of this Regulation, with GNSS receiver supporting at least three GNSS including GLONASS, GALILEO and GPS, and is able to receive and process SBAS signals, then the AECS shall comply with the requirements of paragraphs 26.3.1. to 26.3.11. AECS compliance with respect to positioning capabilities shall be demonstrated by performing test methods described in Annex 10: Test methods for the navigation module. It shall be indicated in the communication document of Annex 3, item 11.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.1.	<p>AECSは、NMEA-0183プロトコル形式(RMC、GGA、VTG、GSA およびGSVメッセージ)の航法解を出力できるものとする。外部装置へのNMEA-0183メッセージ出力のためのAECDセットアップが取扱説明書に記載されているものとする。</p> <p>The AECS shall be able to output the navigation solution in a NMEA-0183 protocol format (RMC, GGA, VTG, GSA and GSV message). The AECD set-up for NMEA-0183 messages output to external devices shall be described in the operation manual.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.2.	<p>AECSは、GLONASS、GALILEO、GPSを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の標準精度の個別GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The AECS shall be able to receive and process individual GNSS signals of standard accuracy in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO, GPS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.3.	<p>AECSは、GLONASS、GALILEO、GPSおよびSBASを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の標準精度の複合GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The AECS shall be able to receive and process combined GNSS signals of standard accuracy in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO, GPS and SBAS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.4.	<p>AECSは、WGS-84座標系の測位情報を出力できるものとする。</p> <p>The AECS shall be able to provide positioning information in WGS-84 coordinate systems.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.5.	<p>GNSS受信機は、少なくとも1秒ごとに測位情報を取得できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to obtain a position fix at least every second.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.6.	<p>水平位置誤差が下記を超えないものとする: Horizontal position error shall not exceed:</p>		
	<p>(a) オープンスカイ条件下:PDOPが2.0から2.5の範囲において確率0.95の信頼水準で15m。 Under open sky conditions: 15 m at confidence level of 0.95 probability with a PDOP in the range from 2.0 to 2.5;</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
	<p>(b) 都市の谷間条件下:PDOPが3.5から4の範囲において確率0.95の信頼水準で40m。 In urban canyon conditions: 40 m at confidence level of 0.95 probability with a PDOP in the range from 3.5 to 4.</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

26.3.7.	<p>精度に関する規定要件は、下記において与えられるものとする: The specified requirements for accuracy shall be provided:</p>		
	<p>(a) 0から140km/hの速度範囲、 At speed range from 0 to 140 km/h;</p> <p>(b) 0から2gの線形加速度範囲。 Linear acceleration range from 0 to 2g.</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.3.8.	<p>コールドスタートの初期位置算出時間が下記を超えないものとする: Cold start time to first fix shall not exceed:</p>		
	<p>(a) 下限-130dBmまでの信号レベルに対して60秒、 60 s for signal level down to minus 130 dBm;</p> <p>(b) 下限-140dBmまでの信号レベルに対して300秒。 300 s for signal level down to minus 140 dBm.</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
26.3.9.	<p>下限-130dBmまでの信号レベルにおける60秒の中断後のGNSS信号の再捕捉時間は、航法衛星の可視性の回復後、20秒を超えないものとする。 GNSS signal re-acquisition time after block out of 60 s at signal level down to minus 130 dBm shall not exceed 20 s after recovery of the navigation satellite visibility.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.10.	<p>受信機入力端における感度は以下のとおりとする: Sensitivity at receiver input shall be:</p>		
	<p>(a) -144dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の検出(コールドスタート)が3,600秒を超えない。 GNSS signals detection (cold start) do not exceed 3,600 s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 144 dBm;</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
	<p>(b) -155dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の追跡および航法解の計算が少なくとも600秒間可能である。 GNSS signals tracking and navigation solution calculation is available for at least 600 s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 155 dBm;</p>		<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
	<p>(c) -150dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の再捕捉および航法解の計算が可能であり、かつ60秒を超えない。 Re-acquisition of GNSS signals and calculation of the navigation solution is possible and does not exceed 60 s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 150 dBm.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	
26.3.11.	<p>附則10のテスト手順は、後処理機能を備えるAECSに対して実行するか、またはAECSの一部としてのGNSS受信機に対して直接実行することができる。 The testing procedures in Annex 10 can be performed either on the AECS including post-processing ability or directly on the GNSS receiver as a part of the AECS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>	

付表5(Part III)
Attached Table5(Part III)

事故自動緊急通報装置の機能及び性能の試験記録及び成績
Accident Emergency Call Systems Test Data Record Form
協定規則第144号
(規則35. 位置決定試験)

Regulation No. 144 of the 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe
(Restricted to paragraphs 35. Position determination test)

試験期日 : 年 月 日 試験担当者 :
Test date : Y. M. D. Tested by :

試験場所 :
Test site :

試験自動車
Test Vehicle
車名 :
Make :

型式 : 類別 :
Type : Variant :

車台番号 :
Chassis No. :

改訂番号 : 補足改訂番号 :
Series No. : Supplement No. :

35.3.	<p>位置決定 Position determination</p> <p>AECSがGLONASS、GALILEOおよびGPSを含む少なくとも3つのGNSSをサポートするGNSS受信機を装備し、SBAS信号を受信して処理できる場合、そのAECSは35.3.1項から35.3.10項の要件に適合するものとする。 測位機能に関するAECSの適合は、附則10:航法解のテスト方法に説明するテスト方法を実行することによって実証されるものとする。これを附則4の通知文書、11項に記載するものとする。</p> <p>If the AECS is fitted, with GNSS receiver supporting at least three GNSS including GLONASS, GALILEO and GPS, and is able to receive and process SBAS signals, then the AECS shall comply with the requirements of paragraphs 35.3.1. to 35.3.10. AECS compliance with respect to positioning capabilities shall be demonstrated by performing test methods described in Annex 10: Test methods for the navigation solutions. It shall be indicated in the communication document of Annex 4, paragraph 11.</p>	<p>該当無し N/A</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.1.	<p>GNSS受信機は、NMEA-0183プロトコル形式(RMC、GGA、VTG、GSAおよびGSVメッセージ)の航法解を出力できるものとする。NMEA-0183メッセージ出力のためのAECSセットアップが取扱説明書に記載されているものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to output the navigation solution in a NMEA-0183 protocol format (RMC, GGA, VTG, GSA and GSV message). The AECS set-up for NMEA-0183 messages output shall be described in the operation manual.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.2.	<p>AECSの一部としてのGNSS受信機は、GLONASS、GALILEOおよびGPSを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の個別GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECS shall be able to receive and process individual GNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO and GPS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.3.	<p>AECSの一部としてのGNSS受信機は、GLONASS、GALILEO、GPSおよびSBASを含む少なくとも3つの全地球航法衛星システムからL1/E1帯の複合GNSS信号を受信して処理できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECS shall be able to receive and process combined GNSS signals in L1/E1 band from at least three global navigation satellite systems, including GLONASS, GALILEO, GPS and SBAS.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.4.	<p>AECSの一部としてのGNSS受信機は、WGS-84座標系の測位情報を出力できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver as a part of the AECS shall be able to provide positioning information in WGS-84 coordinate system.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.5.	<p>GNSS受信機は、少なくとも1秒ごとに測位情報を取得できるものとする。</p> <p>The GNSS receiver shall be able to obtain a position fix at least every second.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.6.	<p>水平位置誤差が下記を超えないものとする: Horizontal position error shall not exceed:</p> <p>(a) オープンスカイ条件下:PDOPが2.0から2.5の範囲において確率0.95の信頼水準で15m。 Under open sky conditions: 15 m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 2.0 to 2.5;</p> <p>(b) 都市の谷間条件下:PDOPが3.5から4の範囲において確率0.95の信頼水準で40m。 In urban canyon conditions: 40 m at confidence level 0.95 probability with a PDOP in the range from 3.5. to 4.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.7.	<p>精度に関する規定要件は、下記において与えられるものとする: The specified requirements for accuracy shall be provided:</p> <p>(a) 0から140km/hの速度範囲、 At speed range from 0 to 140 km/h;</p> <p>(b) 0から2gの線形加速度範囲。 Linear acceleration range from 0 to 2g.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>適 / 否 Pass / Fail</p>

35.3.8.	<p>コールドスタートの初期位置算出時間が下記を超えないものとする: Cold start time to first fix shall not exceed:</p> <p>(a) 下限-130dBmまでの信号レベルに対して60秒、 60 s for signal level down to minus 130 dBm;</p> <p>(b) 下限-140dBmまでの信号レベルに対して300秒。 300 s for signal level down to minus 140 dBm.</p>	<p style="text-align: center;">/</p> <p style="text-align: center;">適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.9.	<p>下限-130dBmまでの信号レベルにおける60秒の中断後のGNSS信号の再捕捉時間は、航法衛星の可視性の回復後、20秒を超えないものとする。 GNSS signal re-acquisition time after block out of 60 s at signal level down to minus 130 dBm shall not exceed 20 s after recovery of the navigation satellite visibility.</p>	<p style="text-align: center;">/</p> <p style="text-align: center;">適 / 否 Pass / Fail</p>
35.3.10.	<p>受信機入力端における感度は以下のとおりとする: Sensitivity at receiver input shall be:</p> <p>(a) -144dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の検出(コールドスタート)が3,600秒を超えない。 GNSS signals detection (cold start) do not exceed 3,600 s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 144 dBm;</p> <p>(b) -155dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の追跡および航法解の計算が少なくとも600秒間可能である。 GNSS signals tracking and navigation solution calculation is available for at least 600 sec s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 155 dBm;</p> <p>(c) -150dBmのAECSアンテナ入力端での信号レベルにおいてGNSS信号の再捕捉および航法解の計算が可能であり、かつ60秒を超えない。 Re-acquisition of GNSS signals and calculation of the navigation solution is possible and does not exceed 60 s at signal level on the antenna input of the AECS of minus 150 dBm.</p>	<p style="text-align: center;">/</p> <p style="text-align: center;">適 / 否 Pass / Fail</p>