

## 後退時車両直後確認装置試験（協定規則第 158 号）

### 1. 総則

後退時車両直後確認装置試験（協定規則第 158 号）の実施にあたっては、「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 158 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

試験記録及び成績は、該当する付表の様式に記入する。

なお、付表の様式は日本語又は英語のどちらか一方とすることができる。

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。

このときの書式は特に規定しない。

2.1 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。

2.2 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。

2.3 付表の 15. 2. 1. の視界試験について確認時の写真等を添付すること。

付表1  
Attached Table1

後退時車両直後確認装置試験記録及び成績  
Immediately after vehicle confirmation device when reversing, etc. Test Data Record Form  
協定規則第158号

Regulation No. 158 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 :

- 試験自動車 車名 : 型式 :  
Test vehicle Make : Type :  
○ 装置等型式 製作者 : 型式 :  
Device type Manufacturer : Type :  
○ 車台番号 :  
Chassis No. :  
○ 改訂番号 : 補足改訂番号 :  
Series No. Supplement No :

要件 Requirements		
15.1.	<p>一般要件 後退イベント中、運転者に対し、少なくとも1つの後方視認性または検知が提供されること。 後方視認性手段は、15.2項に定義された近接後方視界を提供する。 (a)直接視界 (b)UN規則No.46に従って認可された装置 (c)本規則に適合する近接後方視認ミラー (d)本規則に適合する後方視認カメラシステム 検知手段は、15.3項に定義された検知範囲に関する視界以外の情報を提供する。 (e) 本規則に適合する検知システム。 General During a backing event at least one means of rear visibility or detection shall be provided to the driver.Means of rear visibility provide a close-proximity rear view field of vision as defined in paragraph 15.2below. (a) Direct vision, (b) Devices approved to UN Regulation No. 46, (c) Close Proximity Rear-view Mirror complying with this Regulation, (d) Rear-View Camera System complying with this Regulation. Means of detection provide an information other than vision for field of detection as defined in paragraphs 15.3 below. (e) Detection System complying with this Regulation.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>該当する視認手段、 認知手段の選択 (a) (b) (c) (d) (e)</p>
15.1.1.	<p>後退イベントは、車両が能動車両モードにあり、かつ運転者またはシステムによって車両の方向セレクトアがフォワード、パークまたはニュートラルからリバースに入れられたときに開始し、メーカーが選択する下記の前進条件のいずれかが満たされたときに終了する。 (a)速度<math>\leq 16\text{km/h}</math>(<math>0\text{km/h}</math>を含む)。または、 (b)走行距離<math>\leq 10\text{m}</math>(<math>0\text{m}</math>を含む)。または、 (c)持続時間<math>\leq 10\text{秒}</math>(<math>0\text{秒}</math>を含む)。または、 (d)車両の方向セレクトアがリバースに入っていない。 Backing event starts when the vehicle is in Active vehicle mode and the vehicle's direction selector is placed from forward, park or neutral into reverse by the driver or a system, and ends when one of the following forward motion conditions, at the manufacturer's choosing, is met: (a) a speed <math>\leq 16 \text{ km/h}</math> (including <math>0 \text{ km/h}</math>), or (b) a distance travelled <math>\leq 10 \text{ meters}</math> (including <math>0 \text{ meters}</math>), or (c) a continuous duration <math>\leq 10 \text{ seconds}</math> (including <math>0 \text{ seconds}</math>), or (d) the vehicle's direction selector is not placed in reverse.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
15.2.1.	<p>要件 附則9 に規定された条件でテストしたとき、定義された視界が下記のとおりに視認できる場合、近接後方視界に関する要件は満たされたものとみなすものとする: (a) 第1列のテスト対象物(テスト対象物A、B及びC) <math>0.15 \text{ m} \times 0.15 \text{ m}</math>の領域またはテスト対象物の上部が、各テスト対象物の少なくとも1つの位置で視認可能であること。 (b) 第2列(テスト対象物D、E及びF)および第3列(テスト対象物G、H及びI)のテスト対象物 テスト対象物全体が視認されること。 Requirements When tested under the conditions defined in Annex 9 the requirement for close-proximity rear-view field of vision shall be considered to be satisfied if the defined field of vision can be seen: (a) For the test objects in the first row (Test objects A, B, and C): A <math>0.15 \text{ m} \times 0.15 \text{ m}</math> area located on the side or the top of the test object shall be visible at least one position on each test object. (b)For the test objects in the second row (Test objects D, E, and F) and the third row(Test objects G, H, and I); The whole test object shall be seen.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p> <p>該当無し NA</p>

15.2.1.1.	運転者の振り返り時の眼の位置からの直接視界 Via the direct view from the driver's looking back ocular points	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.1.2.	運転者の振り返り時の眼の位置からの直接視界と、この直接視界を支援する車両後端部に取り付けた近接後方視認ミラーの組み合わせ Via the direct view from the driver's looking back ocular points combined with a close-proximity rear-view mirror installed at the rear end of the vehicle supporting this direct view.	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.1.3.	UN規則No. 46に従って認可された間接視界装置 Via a device of indirect vision approved to UN Regulation No. 46	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.1.4.	本規則に適合する後方視認性手段(RVCSまたはその他、ミラー除く)によって。または Via a means of rear visibility (RVCS or other, except mirrors) complying with this UN Regulation; or	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.1.5.	検知範囲(例えば、非常に短い範囲)を除き、本規則に適合する検知システムの装置 Via a device of detection system that complies with this Regulation except for the field of detection (e.g. very short range)	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.1.6.	15.2.1.3項、15.2.1.4項および15.2.1.5項の装置の組み合わせ。ただし、RVCSとミラーまたは近接後方視認ミラーとの組み合わせは除く。 Via a combination of devices of paragraphs 15.2.1.3, 15.2.1.4. and 15.2.1.5. except a combination of RVCS and mirror(s) or close-proximity rear-view mirror.	適 / 該当無し Pass / NA
15.2.3.	後方視認性または検知手段を組み合わせる場合は、テスト対象物の各横列がかかる手段の1つによって視認されるものとする。近接後方視界は最小数のミラーおよびモニターで得られること。 In the case of combination of means of rear visibility or detection, each entire transverse row of test objects shall be seen by one of these means. The close-proximity rear-view field of vision shall be obtained from the minimum number of mirrors and monitors.	適 / 否 Pass / Fail  該当無し NA
15.2.4.	いくつかの反射面から構成されるミラーで、それらの反射面の曲率が異なる場合またはそれらの反射面が互いに角度を成す場合は、少なくとも1つの反射面が当該視界を提供し、かつ、それらが属するクラスに規定された寸法を有すること。 In the case of mirrors consisting of several reflecting surfaces which are either of different curvature or make an angle with each other, at least one of the reflecting surfaces shall provide the field of vision and have the dimensions specified for the class to which they belong.	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA
15.3.1.	附則10に規定された条件でテストしたとき、17.2項に定義された情報が運転者に提供される場合、検知範囲に関する要件は満たされたとみなす。 When tested under the conditions defined in Annex 10 the requirement for field of detection shall be considered to be satisfied if the information as defined in paragraph 17.2 is provided to the driver.	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA
15.4.	後退走行用装置 Devices for reversing motion	
15.4.1.	位置 Position	
15.4.1.1.	後方視認性または検知手段用装置は、運転者が通常運転位置で運転席にいたときに車両の後方、(左右の)側方または前方の道路を明確に視認できるように配置すること。 Devices for means of rear visibility or detection shall be so placed that the driver, when sitting on the driving seat in a normal driving position, has a clear view of the road to the rear, side(s) or front of the vehicle.	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA
15.4.1.3.	後方視認性または検知手段用装置は、車体外側から、視界に関する要件に適合するために必要な量を著しく超えて突出しないこと。 Devices for means of rear visibility or detection shall not project beyond the external bodywork of the vehicle substantially more than is necessary to comply with the requirements concerning fields of vision.	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA
15.4.1.4.	後方視認性または検知手段用装置は、測定される視界を著しく変化させるほど当該装置が動いたり、運転者が認識した像の性質を誤って解釈するほど当該装置が振動したりすることのないように取り付けること。 Devices for means of rear visibility or detection shall be fitted in such a way that the devices do not move so as significantly to change the field of vision as measured or vibrate to an extent which would cause the driver to misinterpret the nature of the image perceived.	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA

付表2

Attached Table2

後退時車両直後確認装置試験記録及び成績（ミラー）

Immediately after vehicle confirmation device when reversing, etc. Test Data Record Form(Mirror)

協定規則第158号

Regulation No. 158 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 :

- 試験自動車 車名 : 型式 :  
Test vehicle Make : Type :  
○ 装置等型式 製作者 : 型式 :  
Device type Manufacturer : Type :  
○ 車台番号 :  
Chassis No. :  
○ 改訂番号 : 補足改訂番号 :  
Series No. Supplement No :

6.	要件 Requirements	
6.1.	近接後方視認ミラー Close-proximity rear-view mirrors	
6.1.1.	一般仕様 General specifications	
6.1.1.1.	ミラーはすべて、調節が可能なものでもよい All mirrors may be adjustable	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.	特別仕様 Special specifications	
6.1.2.1.	寸法 Dimensions	
6.1.2.1.1.	反射面の輪郭は単純な幾何学的形状とし、その寸法は、当該ミラーによって本規則の15.2項に定めた視界が得られること。 The contours of the reflecting surface shall be of simple geometric form and its dimensions such that the mirror provides the field of vision specified in paragraph 15.2. of this Regulation.	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.1.2.	反射面の寸法は、下記の形状が内接できること。 (a) 高さが40 mmの長方形で、mm単位で測定した底辺の長さが「a」の値を有するもの。 (b) この長方形の高さに平行な線分で、mm単位で表した長さが「b」の値を有するもの。 The dimensions of the reflecting surface shall be such that it is possible to inscribe therein: (a) A rectangle 40 mm high the base length of which, measured in millimeters, has the value "a"; (b) A segment which is parallel to the height of the rectangle and the length of which, expressed in millimeters, has the value "b".	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.2.	反射面および反射係数 Reflecting surface and coefficients of reflection	
6.1.2.2.1.	ミラーの反射面は、平面または凸面球状のいずれかとする。車外ミラーは、主要ミラーが間接視界の要件を満たしている限り、非球面部品を追加装備してもよい。 The reflecting surface of a mirror shall be either flat or spherically convex. Exterior mirrors may be equipped with an additional aspherical part provided that the main mirror fulfils the requirements of the indirect field of vision.	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.2.2.	ミラーの曲率半径の差 Differences between the radii of curvature of mirrors	
6.1.2.2.2.1.	riまたはr'iとrpとの差は、各基準点において、0.15 rを超えないこと。 The difference between ri or r'i, and rp at each reference point shall not exceed 0.15 r.	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.2.2.2.	いずれの曲率半径(rp1、rp2およびrp3)とrの差も0.15 rを超えないこと。 The difference between any of the radii of curvature (rp1, rp2, and rp3) and r shall not exceed 0.15 r.	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.2.3.	標準反射係数の値は、附則6に規定された方法に従って決定したときに40%以上とする。反射度を変更できる反射面の場合、「昼間用」位置では、道路交通に使用される信号の色が認識できるものとする。「夜間用」位置における標準反射係数の値は、4%以上とする。 The value of the normal coefficient of reflection, as determined according to the method described in Annex 6, shall be not less than 40 per cent. In the case of reflecting surfaces with a changeable degree of reflection, the "day" position shall allow the colours of the signals used for road traffic to be recognized. The value of the normal coefficient of reflection in the "night" position shall be not less than 4 per cent.	適 / 否 Pass / Fail
6.1.2.2.4.	反射面は、通常に使用した場合、悪天候に長時間曝されたとしても上記6.1.2.2.3項に定めた特性を維持すること。 The reflecting surface shall retain the characteristics laid down in paragraph 6.1.2.2.3. above in spite of prolonged exposure to adverse weather conditions in normal use.	適 / 否 Pass / Fail

備考

Remarks

付表3

Attached Table3

後退時車両直後確認装置試験記録及び成績（後方視認カメラシステム）

Immediately after vehicle confirmation device when reversing, etc. Test Data Record Form(Rear-View Camera System)

協定規則第158号

Regulation No. 158 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 :

- 試験自動車 車名 : 型式 :  
Test vehicle Make : Type :  
○ 装置等型式 製作者 : 型式 :  
Device type Manufacturer : Type :  
○ 車台番号 :  
Chassis No. :  
○ 改訂番号 : 補足改訂番号 :  
Series No. : Supplement No :  
○ 試験成績  
Test results

16.	後方視認カメラシステムに関する要件 Requirements for rear-view camera system	
16.1.	デフォルト画面において、RVCSは、少なくとも15.2項に規定された視界を表示すること。 RVCSは、運転者が以前に画面の視界の変更を選択していた場合でも、各後退イベントの開始時にデフォルトとして後方視界像を表示しなければならない。 In default view the RVCS shall show the field of view at least as defined in paragraph 15.2. The RVCS must default to the rear-view image at the beginning of each backing event regardless of any modifications to the field of view that the driver has previously selected.	適 / 否 Pass / Fail
16.1.1.	附則9の3項に従って後方視界像を測定したとき、下記の対象物の水平幅が成す視角の計算値は: (a) 15.2に規定された最後列にある3つすべてのテスト対象物の場合は、視角の平均値が5分以上とする。及び、 (b) 個々の各テスト対象物の場合は、3分以上とする。 When the Rear-view image is measured in accordance with the paragraphs 3. of Annex 9, the calculated visual angle subtended by the horizontal width of: (a) All three test objects at the last row specified in 15.2 shall average not less than 5 minutes of arc; and (b) Each individual test object shall not be less than 3 minutes	適 / 否 Pass / Fail
16.1.1.1.	手動で調節できる場合は、使用者向けマニュアルに輝度／コントラストの変更方法に関する情報を記載すること。 If manual adjustment is provided, the operator's manual shall provide information on how to change the luminance/contrast.	適 / 否 Pass / Fail
16.1.1.2.	オーバーレイは、後方の運転に関連する視界情報または安全に関連する情報のみを表示すること。要求視界内におけるその他の目的のための情報に関するオーバーレイは許可されない。手動で起動させるオーバーレイは、運転者が後方の運転に関連する機能または安全に関連する機能を起動させる必要があるとき（例えば、レンズの清掃またはトレーラーヒッチ画面の起動）またはかかる環境において特定の情報を必要としているときに限り許可される。運転者が任意でオーバーレイを閉じることができてよい。 Overlays shall display only rearward driving-related visual information or safety-related information. Overlays for other purposes of information in the required field of vision are not allowed. Manually activated overlays are allowed, only when the driver needs to activate a rearward driving-related function or safety-related function (e.g. cleaning of the lens or activation of trailer hitch view) or requires specific information in such an environment. The driver may have an option to close the overlay.	適 / 否 Pass / Fail

16.1.1.3.	<p>作動停止 Deactivation 後方視界像は、後退イベント中、運転者が画面を変更するときまで、または車両方向セレクトアがリバース位置から外されたとき、もしくは後退イベントが終了するまで、視認可能であり続けること。 画面を変更するとは、他のカメラの画面に切り替えることを意味する。 車両が後退していないときは当該画面を手動でオフに切り替えることができる。 車両が連結装置による連結を検知したときはシステムをオフに切り替えてもよい。その場合、モニターを使用して他の画面を表示することができる (例: トレーラの後部に取り付けられたカメラの画面)。 The rear-view image shall remain visible during the backing event until either, the driver modifies the view, or the vehicle direction selector is no longer in the reverse position or the backing event is finished. Modifying the view means to switch to any other camera views. The view can be manually switched off when the vehicle is not moving rearward. The system may be switched off when the vehicle detects a coupling by means of a coupling device. In that case the monitor may be used to display other views (e.g. view of a rear-mounted camera on a trailer).</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.1.1.4.	<p>衝突のリスクがあるときは、画面の視界を変更して衝突領域に焦点を当ててもよい。技術機関に対し、この画面の変更によって安全性が増すことを証明すること。 車両が直進していないときは、車両の軌道に従って画面の視界を変更してもよい。 When there is a risk of collision, the field of view may change and focus on the collision area. It shall be demonstrated to the Technical Service that this change of view increases the safety. When the vehicle is not driving straight, the field of view may change following the vehicle trajectory.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA</p>
16.1.2.	<p>システムが作動不可であることを運転者が認識できるようにすること (例えば、RVCSの故障を、警告表示、ディスプレイ情報、ブラックスクリーン、ステータスインジケータの欠如などによって知らせる)。運転者のための情報は、使用者向けマニュアルの中で説明されること。 Non-operation of the system shall be recognizable to the driver (e.g. RVCS failure by, i.e. warning indication, display information, black screen, absence of status indicator). The information for the driver shall be explained in the operator's manual.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.1.2.1.	<p>15.2の要件を満たす後方視界像は、附則9の2項に従ってテストしたとき、後退イベントの開始から2.0秒以内に表示されること。 The rear-view image meeting the requirements described in 15.2. shall be provided within a maximum of 2.0 seconds after start of the backing event, when tested according to paragraphs 2. of Annex 9.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.1.3.	<p>車両内のモニター Monitor inside the vehicle</p>	
16.1.3.1.	<p>モニターによって定められた大きさは、目の基準点からの恒久的に妨害なく視認可能であること。バーチャルテストを行ってもよい。 The monitor defined size shall be visible without any permanent obstruction from the ocular reference point. A virtual testing is acceptable.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.1.4.	<p>間接視界装置の取り付けに起因する運転者の直接視界の妨害は、最小限に抑えること。 Obstruction of the driver's direct view caused by the installation of a device for indirect vision shall be restricted to a minimum.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.2.	<p>車両には追加の間接視界装置を装備してもよい。 Vehicles may be equipped with additional devices for indirect vision.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA</p>
16.3.	<p>上記の規定にかかわらず、その他の設計概念は、上記の規定において提供される安全概念の範囲内で、技術機関の納得が得られるように証明すること。 Notwithstanding the provisions above, any other design concept shall be demonstrated to the satisfaction of the Technical Service within the safety concept that is provided in the provisions above.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>
16.4.	<p>RVCSの効果は、磁場または電場の悪影響を受けないものとする。これは、UN規則No. 10、05改訂シリーズ以降の改訂シリーズの技術要件および過渡規定に適合することによって証明されること。 The effectiveness of the RVCS 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, 05 series of amendments or any later series of amendments.</p>	<p>適 / 否 Pass / Fail</p>

備考  
Remarks

付表4

Attached Table4

後退時車両直後確認装置試験記録及び成績（検知システム）

Immediately after vehicle confirmation device when reversing, etc. Test Data Record Form(Detection System)

協定規則第158号

Regulation No. 158 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 :

- ☐ 試験自動車 車名 : 型式 :  
Test vehicle Make : Type :  
☐ 装置等型式 製作者 : 型式 :  
Device type Manufacturer : Type :  
☐ 車台番号 :  
Chassis No. :  
☐ 改訂番号 : 補足改訂番号 :  
Series No. Supplement No :  
☐ 試験成績  
Test results

17.	検知システムに関する要件 Position	
17.1.	<p>システム起動 システムは、後退イベントの開始時に起動されること。適正な機能が妨げられる場合は、システムが自動で停止するか、または運転者が手動でシステムの作動を停止できること。 検知システムは、車両方向セクターがリバース位置にあるか、または後退イベントが終了していない限り、作動し続けること。 車両が連結装置との連結を検知できる場合は、システムをオフに切り替えてもよい。その場合、情報信号は後方検出状態を知らせるために使用してもよい。</p> <p>System activation The system shall be activated when the backing event starts. If proper functioning cannot be effected, either the system shall automatically shut off or the driver shall be able to deactivate the system manually. The detection system shall remain active as long as either the vehicle direction selector is in the reverse position or the backing event is not ended. In case the vehicle can detect coupling with a coupling device, the system may be switched off. In that case the information signal may be used for informing the rear detected status.</p>	適 / 否 Pass / Fail
17.2.	運転者インターフェースおよび情報提供ストラテジー Driver interface and information presentation strategy	
17.2.1.	<p>システムは、少なくとも2種類の情報信号(聴覚、光学および触覚から選択)を有すること。 The system shall have at least two kinds of information signal selected from acoustic, optical, and haptics.</p>	適 / 否 Pass / Fail
17.2.1.1.	<p>1つの情報信号が有効であり続けている限り、運転者はその他の情報信号を無効にしてもよい。 As long as one information signal remains active, the driver may de-activate the other information signals.</p>	適 / 否 Pass / Fail 該当無し NA
17.2.2.	<p>聴覚情報 リバースギアが選択されている／入っている間に附則10の1.3項に規定されたとおり後方水平領域で対象物を検知したときは、ISO 15006:2011に従った聴覚情報を提供するものとする。 聴覚情報を提供する際、ターゲットまでの距離を2つ以上の聴覚信号で特定してもよい。距離および検知幅で区別されるこれらの聴覚信号は、断続音の周波数を変化させることによって示してもよい。距離が近づくにつれてより速い断続音または連続音を使用すること。</p> <p>Acoustic information When an object is detected in the rear horizontal area as described in paragraph 1.3. of Annex 10. while the reverse gear is selected/engaged, acoustic information in accordance with ISO 15006:2011 shall be given. In presenting acoustic information, the distance may be identified at two or more acoustic signals. These acoustic signals, differentiating distances and detection widths, may be indicated by changing the frequency of the intermittent sound. A faster intermittent sound or continuous sound shall be used as the distance becomes closer.</p>	適 / 否 Pass / Fail

17.2.3.	<p>信号発生の持続時間</p> <p>対象物に関する信号発生は、当該対象物が検知されている限り継続するものとし、当該対象物が検知されなくなったときまたはシステムの作動が停止されたときに終了すること。</p> <p>運転者の不快感を軽減するために、メーカーによって設定された一定の時間が経過したら聴覚信号を自動的に一時停止することができる。ただし、システムは作動し続けていることを条件とする。聴覚信号が自動的に一時停止している間に対象物との距離が短くなった場合、聴覚信号は自動的に再開するものとする。対象物との距離が長くなった場合、聴覚信号は一時停止したままでよい。</p> <p>Duration of signalling</p> <p>Signalling for an object shall last as long as the object is detected and shall end when the object is no longer detected or when the system is deactivated.</p> <p>To reduce the driver's discomfort, the acoustic signal can be automatically suspended temporarily after a certain time set by the manufacturer has elapsed, provided that the system remains activated. If, while the acoustic signal is automatically suspended temporarily, the distance to the object becomes shorter, the acoustic signal shall be automatically resumed. If the distance to the object becomes longer, the acoustic signal may remain</p>	<p>適 / 否</p> <p>Pass / Fail</p>
17.2.4.	<p>光学情報</p> <p>その他の情報（計器クラスタの表示またはその他の表示など）のために使用されるモニター上に光学情報を表示する場合は、オーバーレイが許可され、オーバーレイは本規則の16.1.1.2におけるRVCSのオーバーレイ要件に適合すること。</p> <p>Optical information</p> <p>In the case optical information is placed on a monitor used for other information such as meter cluster display or other displays, overlay is allowed and shall comply with the overlay requirements of the RVCS in 16.1.1.2. of this Regulation.</p>	<p>適 / 否</p> <p>Pass / Fail</p>
17.2.5.	<p>作動準備状態（システム利用可能性）</p> <p>システムが作動不可であることを運転者が認識できるようにすること（例えば、検知システムの故障を、警告表示、ディスプレイ情報、ブラックスクリーン、ステータスインジケータの欠如など）。運転者のための情報は、使用者向けマニュアルの中で説明されるものとする。</p> <p>Operating readiness (System availability)</p> <p>Non-operation of the system shall be recognizable to the driver (e.g. Detection system failure by, i.e. warning indication, display information, black screen, absence of status indicator). The information for the driver shall be explained in the operator's manual.</p>	<p>適 / 否</p> <p>Pass / Fail</p>
17.3.	<p>対象物検知の性能</p> <p>Duration of signalling</p>	
17.3.1.	<p>応答時間</p> <p>附則10の2項に従ってテストしたとき、運転者に対し、17.2に規定された要件を満たす少なくとも聴覚または触覚情報信号のいずれかを、後退イベントの開始から0.6秒以内に発生させるものとする。</p> <p>Response time</p> <p>At least one of the audible or haptic information signals that meets the requirements as described in 17.2., shall be given to the driver within a maximum of 0.6 seconds after the start of the backing event, when tested according to paragraph 2. of Annex 10.</p>	<p>適 / 否</p> <p>Pass / Fail</p>
17.4.	<p>検知システムの効果は、磁場または電場の悪影響を受けないものとする。これは、UN 規則No. 10、05 改訂シリーズ以降の改訂シリーズの技術要件および過渡規定に適合することによって証明されること。</p> <p>The effectiveness of the detection system 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, 05 series of amendments or any later series</p>	<p>適 / 否</p> <p>Pass / Fail</p>

備考  
Remarks

---



---



---