二輪車等の制動装置試験(協定規則第78号)

1. 総則

二輪車等の制動装置試験(協定規則第78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78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. 測定値及び計算値の末尾処理

測定値及び計算値の末尾処理は、別表1により行うものとする。

なお、測定ならびに計算が、別表 1 による末尾処理よりも高い精度である場合にあっては、 より高い精度による末尾処理としてもよいものとする。

3. 車両のカテゴリー

協定規則第78号の規則1.の注釈による「R.E.3」の附則7によるものとする。(別表2参照)

- 4. 試験記録及び成績
 - 4.1 協定規則第78号の規則6.により規定される附則3(以下「附則3」という。)の試験記録 及び成績については、付表1に記載する。
 - 4.2 協定規則第78号の規則5.については、付表2に記載する。
 - 4.3 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。
 - 4.4 当該試験時において該当しない箇所には斜線を引くか網掛けをすること。
 - 4.5 各様式には、必要に応じて備考欄を追加することができる。
 - 4.6 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。

測定値及び計算値の取扱い

試験自動車	
項目	取扱い
最高速度 Vmax	整数位まで記載 (km/h)
質量	整数位まで記載 (kg)
タイヤ空気圧	整数位まで記載 (kPa)
ブレーキの胴径又は有効径	整数位まで記載 (mm)
ライニング又はパッドの寸法	小数第1位まで記載 (mm)
原動機アイドリング回転数	整数位まで記載 (min ⁻¹)
試験における測定記録	
項目	取扱い
制動初速度 Va	小数第2位を四捨五入
	小数第1位まで記載 (km/h)
停止距離測定値 Sa	小数第2位を四捨五入
	小数第1位まで記載 (m)
停止距離補正値 Ss	小数第2位を四捨五入
	小数第1位まで記載 (m)
平均飽和減速度 MFDD	小数第3位を四捨五入
	小数第2位まで記載 (m/s²)
減速度 (平均値を含む)	小数第2位を四捨五入
	小数第1位まで記載 (m/s²)
操作力	小数第1位を四捨五入
	整数位まで記載(N)
制動液圧	0.05MPa 未満切り捨て
	0.05MPa 単位で記載
路面 PBC	小数第3位を四捨五入
	小数第2位まで記載
制動時間 t	小数第2位(又は第3位)まで測定(s)
	測定した次位を四捨五入
路面移行後の減速度増加に要す	小数第1位(又は第2位)まで測定(s)
る時間	測定した次位を四捨五入
基準性能試験との減速度の割合	小数第1位を切り捨て
(湿潤時性能試験の60%要件及	整数位まで記載(%)
びフェード試験)	
基準性能試験との減速度の割合	小数第1位を切り上げ
(湿潤時性能試験の120%要件)	整数位まで記載(%)

※和訳は参考となります。

1.1. Category L1:

A two-wheeled vehicle with an engine cylinder capacity in the case of a thermic engine not exceeding 50 cm³ and whatever the means of propulsion a maximum design speed not exceeding 50 km/h. In the case the vehicle is equipped with a "twinned wheels-" configuration, the full vehicle structure or part of the vehicle structure shall tilt when turning.

カテゴリー L1

推進手段を問わず設計最高速度が50km/h以下の二輪自動車。ただし、内燃機関を原動機とする場合にあっては、その総排気量が50cm³以下のもの。車両が「双輪」を備えている構造の場合、旋回時に車両構造全体または一部が傾くこと。

1.2. Category L2:

A three-wheeled vehicle of any wheel arrangement with an engine cylinder capacity in the case of a thermic engine not exceeding 50 cm³ and whatever the means of propulsion a maximum design speed not exceeding 50 km/h.

カテゴリー L2

推進手段を問わず設計最高速度が50km/h以下の車輪配列が任意の三輪自動車。ただし、内燃機関を原動機とする場合にあっては、その総排気量が50cm³以下のもの。

1.3. Category L3:

A two-wheeled vehicle with an engine cylinder capacity in the case of a thermic engine exceeding 50 cm³ or whatever the means of propulsion a maximum design speed exceeding 50 km/h. In the case the vehicle is equipped with a "twinned wheels-" configuration, the full vehicle structure or part of the vehicle structure shall tilt when turning.

カテゴリー L3

二輪自動車であって、内燃機関を原動機とする場合には、その総排気量が50cm³超のもの又は推進手段を問わず設計最高速度が50km/h超のもの。車両が「双輪」を備えている構造の場合、旋回時に車両構造全体または一部が傾くこと。

1.4. Category L4:

A vehicle with three wheels asymmetrically arranged in relation to the longitudinal median plane with an engine cylinder capacity in the case of a thermic engine exceeding 50 cm³ or whatever the means of propulsion a maximum design speed exceeding 50 km/h (motor cycles with sidecars).

カテゴリー L4

車輪配列が車両中心面に対して非対称に配置した三輪自動車で

あって、内燃機関を原動機とする場合には、その総排気量50cm³ 超のもの又は推進手段を問わず設計最高速度が50km/h超のもの (側車付二輪自動車)

1.5. Category L5:

A vehicle with three wheels symmetrically arranged in relation to the longitudinal median plane with an engine cylinder capacity in the case of a thermic engine exceeding $50~{\rm cm}^3$ or whatever the means of propulsion a maximum design speed exceeding $50~{\rm km/h}$.

カテゴリー L5

車輪配列が車両中心面に対して対称の三輪自動車であって、内燃機関を原動機とするその総排気量50cm³超のもの又は推進手段を問わず設計最高速度が50km/h以上のもの。

1.6. Category L6:

A vehicle with four wheels whose unladen mass is not more than 350 kg, not including the mass of the batteries in case of electric vehicles, whose maximum design speed is not more than 45 km/h, and whose engine cylinder capacity does not exceed 50 cm³ for spark (positive) ignition engines, or whose maximum net power output does not exceed 4 kW in the case of other internal combustion engines, or whose maximum continuous rated power does not exceed 4 kW in the case of electric engines.

カテゴリー L6

車輪数が4の車両で、非積載質量(電気自動車の場合にはバッテリーの質量を含まない)が350kg以下であり、最高設計速度が45km/h以下であり、火花(強制)点火エンジンの場合はエンジンの排気量が50cm³以下、その他の内燃エンジンの場合は最大ネット出力が4kW以下、電気エンジンの場合は最大連続定格出力が4kW以下のもの。

1.7. Category L7:

A vehicle with four wheels, other than that classified for the category L6, whose unladen mass is not more than 400 kg (550 kg for vehicles intended for carrying goods), not including the mass of batteries in the case of electric vehicles and whose maximum continuous rated power does not exceed 15 kW.

カテゴリー L7

カテゴリーL6 に分類された車両を除き、車輪数が 4 の車両で、 非積載質量(電気自動車の場合にはバッテリーの質量を含まない)が 400kg(貨物の運搬を目的とする車両の場合は 550kg)以 下であり、最大連続定格出力が 15kW 以下のもの。

二輪車等の制動装置の試験記録及び成績(協定規則第78号) BRAKE SYSTEM TEST DATA RECORD FORM FOR MOTOR VEHICLES WITH LESS THAN FOUR WHEELS(UN Regulation No. 78)

改訂番号 / 補足改訂番号							
Series number / Supplement number					/		
,		1					
試験期日	式験場所			試馬) 担当者		
	est site				ted by		
※基準の適否の判断は原文(英文)	こ基づき行うえ	為、日本語訳/	は参考として下	さい。			
⇒ N E A → + A → - F A							
. 試験二輪車等							
Test vehicle 車名·型式(類別)		1					
Make·Type (Variant) 車台番号							
中口番号 Chassis No.							
最高速度							
Vmax	(km/h)						
メーカー指定質量	(1111/11)	合計		前軸		後軸	
Mass of declared by the manufacturer		Total	(kg)	Front axle	(kg)	Rear axle	(kg)
車両の最大質量		1 0 0001	(**8/	T T SHIP CHILD	(110)	11001 01110	(11/6/
Maximum mass of vehicle							
非積載車両質量							
Unladen vehicle mass							
ランニングオーダー質量							
Mass in running order							
試験時質量		合計		前軸		後軸	
Mass of vehicle when tested		Total	(kg)	Front axle	(kg)	Rear axle	(kg)
積載質量							
Laden mass							
軽積載質量							
Lightly loaded mass							
軽積載質量(ABS低摩擦路試験)							
Lightly loaded (ABS test on a low frict	ion surface)						
原動機アイドリング回転数	/ • •						
Engine idle speed	(min-1)				公击		
タイヤサイズ(空気圧)		前軸 Encent where		\ 1-D-	後軸 Page wheel	(\ 1-D ₀
Tire size (Pressure) 制動装置の仕様		Front wheel	. () kPa	Rear wheel	() kPa
同野委員の江稼 Specification of brake system							
主制動装置							
Service braking system							
作動系統及び制動車輪							
Control system and braking wheel							
操作方式							
Control operation							
制動力制御装置形式				ADC (V	NI	\	
Type of braking force control system	n			ABS (Ye	s No)	
制動倍力装置形式							
Type of brake booster							
制動装置形式		前			後		
Type of brake system		Front			Rear		
ブレーキの胴径又は有効径		前			後		
Brake drum diameter or disc effective	re diameter	Front			Rear		
ライニング又はパッドの寸法		前			後		
Dimensions of lining or pad		Front			Rear		

駐車制動装	置						
Parking braki							
形式							
Type							
制動車輪							
Braking wh	eel						
操作方式							
(Control Op							
		✓	<u> </u>		350		
	の胴径又は有効径		前		後		
	diameter or disc		Front		Rear		
	又はパッドの寸法	5	前		後		
	of lining or pad		Front		Rear		
	動装置としての兼			Ye	es No		
Can be use	ed as secondary bra	ake system		10	75 110		
試験条件							
Test conditi	ons						
天候	風向	風速	気温	試験路面状況			
Weather	Wind direction	Wind velocity (m/s)		Proving ground		nditions	
,, cathol	TYTIC GILECTION	TYTHE VEIOCITY (III/S)	rempera	高μ路	高μ路		低μ路
							Low-μroad
				High– μ road			ьом − μ гоац
					High- μ ros		
					(Wheel loo	ck check)	
				(55.5	\/		(55.6
				(PBC =) (PBC =)	(PBC =
試験期日 Test date 試験機器 Test equipme 速度測定装置		試験場所 Test site			実施担当者 Completed by		
	neasuring device						
停止距離測定							
	ce measuring devic	ce					
減速度測定装	•						
Deceleration me							
操作力(液圧)							
Control force (I	Line pressure) mea	suring device					
. 試験成績 Test results							
別紙1及び作 Reffer to atta	寸表2参照。 ched sheet 1 and /	Attach table 2.					
備考 Remarks							

試験条件、手順及び性能要件(附則3)

TEST CONDITIONS, PROCEDURES AND PERFORMANCE REQUIREMENTS (Annex 3) 平均飽和減速度 常温時制動 質量 試験部位 指定速度 制動初速 停止距離 操作力 Specified Stopping distance 試験 条件 Tested system MFDD Force applied to control 測定値 補正値 測定値 前輪・CBS Dry stop test Weight speed Initial 要件值 要件值 後輪•補助 · SSBS condition braking Measured Corrected Require-Measured Require-Rear • value value speed measured ment ment Front · CBS Secondary ·SSBS (km/h (km/h (m)value (m) (N (N 単独作動 積載 前輪・CBS・SSBS Single Laden Front •CBS •SSBS 後輪・補助 brake Rear • Secondary control CBS · SSBS 軽積載 actuated Lightly 補助主制動装置 loaded Secondary 前後同時 前輪及び後輪 軽積載 作動 Lightly Front and Rear All service loaded CBS及び補助 brake CBS and Secondar SSBS control actuated 常温時高速 軽積載 前輪及び後輪 制動試験 Lightly Front and Rear High speed CBS及び補助 loaded test CBS and Secondary SSBS 湿潤時性能試験 Wet brake test 前後独立制動装置 Front and rear service brake systems 基準性能試験 Baseline test 質量条件 試験部位 指定速度 試験回数 制動初速度 減速度 操作力 Weight Tested Specified Test Number Initial braking speed Deceleration Force condition speed 0.5 ~ 1.0秒 最大値 applied to system (km/h)(km/h) 0.5 to 1.0seconds (m/s^2) Maximum value (m/s²) control 積載 前輪 1 Laden **Front** 2 3 平均 Average 後輪 1 Rear 2 3 平均 Average 湿潤時試験 Wet brake stop 質量 試験部位 指定 制動 減速度 基準性能試験との減速度の割合 条件 Tested system 速度 初速度 Deceleration Rate of deceleration wet/Baseline Force 0.5 ~ 1.0秒 Weight Specified Initial bra-最大值 0.5 ~ 1.0秒 最大値 applied 流量測定結果 condition speed king speed 0.5 to 1.0 Maximum 0.5 to 1.0 seconds Maximum value control (要件:15L/h) (km/h) (km/h) seconds (m/s² value (m/s2 ≥60% (%) **≤**120% (%) (N) 積載 前輪 前輪 Laden Front 後輪 後輪 Rear

準性能 aseline te 質量条件 Weight	est			試験回数 Test Numbe	制動初返	速度 aking speed	減速度 Deceleration					操作力 orce
condition		system	speed		r innual br		$0.5 \sim 1.0$	秒	最大值		ap	pplied to
積載	CBS•S	SSBS	(km/h)	1		(KIII/ N)	0.5 to 1.086	econds (m/s^2)	Maxiiii	um value ((m/s^2) co	MUTOI
Laden				2								
				3								
				平均								
		上制動装置		Average 1							+	
	Second			2							+	
	brake system	1		3								
				平均							+	
軽積載	CBS•S	SSBS		Average 1							+	
Lightly loaded				2								
				3							+	
				平均							_	
		上制動装置	<u></u>	Average 1							+	
	Second			2								
	brake system	1		3								
				平均								
潤時試				Average								
et brake	stop	質量 条件	試験部位 Tested system	指定 速度	制動 初速度	減速度 Deceleration	1	Rate of dece	eleration		ne Fo	操作力 orce
流量測算		Weight condition		Specified speed (km/h)	Initial bra- king speed (km/h)	$0.5 \sim 1.0$ 秒 0.5 to 1.0 seconds (m/s^2)	Maximum	$0.5 \sim 1.05$ 0.5 to 1.0se ≥ 6		最大値 Maximum v ≦120%	alue co	oplied ontrol
CBS	·//	積載 Laden	CBS•SSBS	(1111/	\nm/ 11/		· (III/ S)	=0	570 (70 <i>)</i>	=120/	, (/0/	
補助			補助主制動装置 Secondary								\top	
CBS		軽積載 Lightly	CBS•SSBS								\top	
補助		loaded	補助主制動装置 Secondary								\top	
					<u> </u>	I .		1		1		

条件 Veight ondition 遺載 .aden 質集件 Veight ondition 遺載 .aden	前輪・CBS・ SSBS Front・CBS・ SSBS 後輪 Rear 試験部位 Tested system	指定速度 Specified speed (km	Ir. bi si /h	nitial raking peed (km/h)	Measured value (m) 制動初速度 Initial braking speed	補正値 Corrected measured value (m)	速度 要件値 Requirement	(m/s²) 操作力 Force applied to control	備考 Remarks
重量 条件 Veight ondition 遺載 .aden	SSBS Front・CBS・ SSBS 後輪 Rear 試験部位 Tested system 前輪・CBS・ SSBS Front・CBS・	指定速度 Specified speed (km	力 N st	加熱回数 Jumber of tops 加熱操作力決定 The first stop) 1 2 3	制動初速度 Initial braking speed	平均飽和減i MFDD 測定値 Measured	速度 要件値 Requirement (m/s²)	操作力 Force applied to control	備考 Remarks 10回目停」 ~
条件 Veight ondition 責載 Laden	Tested system 前輪・CBS・ SSBS Front・CBS・	Specified speed (km	N st /h)	Number of tops The first stop) 1 2 3	Initial braking speed	MFDD 測定値 Measured	要件値 Requirement (m/s²)	Force applied to control	Remarks 10回目停」 ~
Laden	SSBS Front•CBS•	(The first stop) 1 2 3			3.0~3.5		\sim
		100 or 0.7Vn	nax	5 6 7 8 9 10					ホットノレキ試験入までの時間 Time from 10th stop hot brake
	後輪 Rear	(_)				3.0~3.5		10回目停 〜 ホットブレッ キ試験入 までの時間 Time from 10th stop hot brake
質量 条件 Veight ondition	Tested system	速度 A Specified B b speed b	刃速原 nitial praking peed	度 Stopping @ 測定値 g Measured value	distance 補正値 Corrected measured value	要件值 润 Require- M ment va	IFDD 別定値 基準 leasured の洞 alue Rate wet/l	生性能試験と 対速度の割ら of deceleration Baseline	control
Laden	SSBS Front・CBS・ SSBS 後輪	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	(11111/			(111)	(ALL) 0 /		
	Weight condition			thod Grad	lient	操作力 Force applie	ed to control	(N) Stop	大態 ped state Pass Fail
茶V で	e件 eight ondition 重載 aden	Rear Kangar Kangara Kangara	Rear (Rear (Rear (Rear (The first stop) 1 2 3 4 4 5 6 80 or 0.7 Vmax 7 8 9 10 Fight eight ondition Tested system reight ondition (km/h) (km/h) (km/h) (m) (m) (The first stop) 1 2 3 4 4 6 6 80 or 0.7 Vmax 7 8 9 10 Fight ondition (km/h) (km/h) (m) (m) (m) (m) (m) (m) (m) (m)	Rear (Rear (The first stop) (1 2 3 3 4 4 (2 3 3 4 4 (5 6 80 or 0.7 Vmax 7 8 9 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10	Rear (The first stop) 1 2 3 4 4 5 6 80 or 0.7 Vmax 7 8 9 10 Tested system 速度 Specified speed Initial speed Value Speed Value Measured meat Measured meat Value Value

		<u>itions, pf</u>	ROCEDUI	RES AND	PERFORM	IANCE REQ	UIREMENT	ΓS (Annex 3)			
AΒ	S試験											
ABS	test											
냰	馬摩擦路	面での停止	-	\ <u></u>	要件値〉							
		high friction				: ≤0.0063V	2					
	1	O			$FDD(m/s^2)$							
				141	11 DD (111/ 5 /	. = 0.11						
	質量	試験部位	指定	制動	停止距離			平均飽和源	載速度	操作力	制動時車両差	
	条件	Tested	速度		Stopping di	istance		MFDD	,,, <u>_</u> ,,	Force	Vehicle behav	
	Weight	system		Initial						applied to	ABSのフルサ	試験車線の幅
	condition		speed	braking	測定値	補正値	要件値	測定値	要件値	control	イクリングの有	からの逸脱や
				speed	Measured	Corrected	Require-	Measured	Require-		無	ロックの有無
						measured	ment	value	ment		Full cycling	Deviation from
						value			_		of ABS	test lane or
			(km/h)	(km/h)	(m)	(m)	(m)	(m/s^2)	(m/s^2)	(N)		wheel lock
		前輪及び										
		後輪										
	loaded	Front and										
		Rear	<u> </u>									
		CBS及び 補助										
		(開め) CBS and									Yes No	Yes No
		Secondary										
		SSBS										
		ССВС										
任	(摩擦路	面での停止	_	\ <u> </u>	要件値〉				•			
St	ops on a	low friction	surface	停	上距離(m)	:≦0.0056V	² /P					
				M	$FDD(m/s^2)$: ≥6.87×P						
					= PBC	:						
	質量	試験部位	指定	制動	停止距離			平均飽和源	域速度	操作力	制動時車両導	
	条件	Tested	速度		Stopping di	istance		MFDD		Force	Vehicle behav	
	Weight	system		Initial						applied to		試験車線の幅
	condition		speed			補正値	要件値	測定値	要件値	control	イクリングの有	
				speed	Measured	Corrected	Require-	Measured	Require-		無	ロックの有無
						measured	ment	value	ment		Full cycling	Deviation from
			(1 (1)	(1 (1)		value		/ / 2\	(/ 2)	(2.2)	of ABS	test lane or
	取4年井	お齢なった	(km/h)	(km/h)	(m)	(m)	(m)	(m/s^2)	(m/s^2)	(N)		wheel lock
		前輪及び 谷輪										
	Lightly loaded	後輪 Front and										
	roaueu	Rear										
		Real CBS及び	 							 		
		補助									.,	**
		CBS and									Yes No	Yes No
		Secondary										
		SSBS										

試験条件、手順及び性能要件(附則3)

	T CONDITIONS, PROCED	URES AND	PERFORMANCE	REQUIREME	NTS (Annex 3)	
	S試験 Stest						
店	sest 馬摩擦路面及び低摩擦路i /heel lock checks on high an						
	高摩擦路面	質量 条件	試験部位 Tested system	指定速度 Specified	制動初速度 Initial	制動時車両挙動 Vehicle behavior	
	Frigit friction surface	Weight condition	Tested system	speed (km/h)	braking speed	ABSのフルサイクリン の有無 Full cycling of ABS	グ 車線逸脱やロックの有無 Deviation from test lane or wheel lock
	個別操作 Each control actuated	軽積載 Lightly	前輪・CBS・SSBS Front・CBS・SSBS			Yes No	Yes No
	separately	loaded	後輪·補助 Rear·Secondary			Yes No	Yes No
	同時操作 Both controls actuated	軽積載 Lightly	前輪及び後輪 Front and Rear			Yes No	Yes No
		loaded	CBS及び補助 CBS and Secondary			Yes No	Yes No
-		モズの 古藤	SSBS			Yes No	Yes No
j⊨ W		且 CVノ早.軒 d low frictio	用ロツク作詞で on surfaces				
	低摩擦路面 Low friction surface	質量 条件	試験部位 Tested system	指定速度 Specified	制動初速度 Initial	制動時車両挙動 Vehicle behavior	
		Weight condition		speed	braking speed	ABSのフルサイクリン の有無	Deviation from test
	/田川場/左	北文北丰十	☆於 CDC CCDC	(km/h)	(km/h)	Full cycling of ABS	lane or wheel lock
	個別操作 Each control actuated separately	軽積載 Lightly loaded	前輪・CBS・SSBS Front・CBS・SSBS 後輪・補助			Yes No	Yes No
	同時操作	軽積載	Rear・Secondary 前輪及び後輪			Yes No	Yes No
	Both controls actuated	Lightly loaded	Front and Rear CBS及び補助			Yes No Yes No	Yes No Yes No
			CBS and Secondary SSBS			Yes No	Yes No
	■ 高摩擦路面から低摩擦	質量	試験部位	通過	通過速度	制動時車両挙動	103 110
	路面への移行	条件	Tested system	指定速度	Vehicle	Vehicle behavior	
	High to low friction surface transition			Specified speed (km/h)	speed in transition (km/h)	ABSのフルサイクリンク の有無 Full cycling of ABS	i 車線逸脱やロックの有無 Deviation from test lane or wheel lock
	個別操作 Each control actuated	軽積載 Lightly	前輪・CBS・SSBS Front・CBS・SSBS	(1111)	(====, ==,	Yes No	Yes No
	separately	loaded	後輪·補助 Rear·Secondary			Yes No	Yes No
	同時操作 Both controls actuated	軽積載 Lightly	前輪及び後輪 Front and Rear			Yes No	Yes No
		loaded	CBS及び補助 CBS and Secondary SSBS			Yes No	Yes No
			33D3			Yes No	Yes No
	低摩擦路面から高摩擦 路面への移行	質量 条件	試験部位 Tested system	通過 指定速度	通過速度 Vehicle	制動時車両挙動 Vehicle behavior	
	Low to high friction surface transition	Weight condition		Specified speed	speed in transition	イクリングリン の有気 グの有無 Devia Full cycling of lane o	逸脱やロック 減速度の上昇 Increase of tion from test r wheel lock deceleration
	個別操作	軽積載	前輪・CBS・SSBS	(km/h)	(km/h)		es No Yes No
	Each control actuated separately	Lightly loaded	Front・CBS・SSBS 後輪・補助 Rear・Secondary				es No Yes No
	同時操作 Both controls actuated	軽積載 Lightly	Rear・Secondary 前輪及び後輪 Front and Rear			Yes No Y	es No Yes No
	Both controls actuated	loaded	CBS及び補助 CBS and Secondary			Yes No Y	es No Yes No
			SSBS			Yes No Y	es No Yes No

SS test										
ABSの電気的故障時	質量条件	試験部位	指定	制動	停止距離			平均飽和源		操作力
の停止	Weight	Tested	速度		Stopping di	istance		MFDD		Force
Stops with an ABS	condition	system	Specified		測定値	補正値	要件値	測定値	要件値	applied t
electrical failure	Collarololl	5,500111	speed	braking	Measured	Corrected	Require-		Require-	control
ciccircar ianurc			зреси	speed	value	measured	-	value	-	COILLIOI
			(1 /1-)	-			ment ()		ment	
~~ W XP ~~ PUIT 가 B	₹ 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	<u>→</u> +∧	(km/h)	(km/h)	(m)	value (m)	(m)	(m/s^2)	(m/s^2)	
前後独立制動装置		前輪								
Independent service		Front								
brake systems	積載	後輪								
	Laden	Rear								
CBS · SSBS	積載	CBS • SSBS								
	Laden									
	軽積載									
	Lightly loaded									
補助主制動装置	積載	補助主制動装置								
Secondary service	Laden	Secondary								
	軽積載	-								
brake system		service brake								
anatan natahan	Lightly loaded		140 Z	Huzi	/士 ,1 n产士//		<u> </u>	TIL- M \	A>+	TD 17: 1
SSBS部分故障試験	質量条件	試験部位	指定	制動	停止距離			平均飽和源	v 速度	操作力
artial failure test	Weight	Tested	速度		Stopping di			MFDD	ı	Force
for split service	condition	system	Specified		測定値	補正値	要件値	測定値	要件値	applied
rake system			speed	braking	Measured	Corrected	Require-	Measured	Require-	control
				speed	value	measured	ment	value	ment	
			(km/h)	(km/h)	(m)	value (m)	(m)			
試験サブシステム:	軽積載		(1111/11/	(1111/11/	(111)	varue (III)	(111)	(111/ 5 /	(111/3/	
	Lightly	l /								
Tested subsystem:		/								
	loaded	/								
失陥サブシステム:		/								
Subsystem in failure:		/								
()		/								
試験サブシステム:	軽積載	l /								
Tested subsystem:	Lightly	l /								
()	loaded	/								
失陥サブシステム:		/								
Subsystem in failure:		/								
()		l /								
パワーアシスト	質量条件	試験部位	指定	制動	停止距離	1	<u> </u>	平均飽和源	☆ 	操作力
ブレーキシステム	貝里木口 Weight		速度					MFDD	火 座/文	Force
	_	Tested			Stopping di		再ルは		再件法	4
	condition	system	Specified		測定値	補正値	要件値	測定値	要件値	applied
Power-assisted braking			speed	braking	Measured	Corrected	Require-		Require-	control
ystem failure test				speed	value	measured	ment	value	ment	
			(km/h)	(km/h)	(m)	value (m)	(m)	(m/s^2)	(m/s^2)	
前後独立制動装置	積載	前輪								
Independent service		Front								
brake systems		後輪								
- ,		Rear								
失陥内容	% 1	11.001		1	1	1	I	1	1	1
	/•\ <u>1</u>									
Failure power										
assistance	4生主	CDC CCDC	1	ı		I	1		I	Ī
CBS • SSBS	積載	CBS · SSBS								
	Laden			ļ			ļ			ļ
	軽積載									
	Lightly loaded									
失陥内容	※ 1									
Failure power										
assistance										
補助主制動装置	積載	補助主制動装置								
	Laden	Secondary								
Secondary service			•	1	1	Ī	1	1	I	
brake system	軽積載	service brake								
brake system	Lightly loaded									
· ·										
brake system	Lightly loaded									

別紙1

Attached sheet 1

試験条件、手順及び性能要件(附則3) TEST CONDITIONS, PROCEDURES AND PERFORMANCE REQUIREMENTS (Annex 3)

11	٠٥.	I CONDITIONS, PI	KOCEDUKES	AND FERIOR	MMANCE	ILEQUIN.		illiex 3)				
		S試験										
Αŀ	BS	test										
	CE	BS故障試験	質量条件	試験部位	指定	制動	停止距離			平均飽和源	越速度	操作力
	CE	BS failure test	Weight	Tested	速度	初速度	Stopping di	stance		MFDD		Force
			condition	system	Specified	Initial	測定値	補正値	要件値	測定値	要件値	applied to
					speed	braking	Measured	Corrected	Require-	Measured	Require-	control
						speed	value	measured	ment	value	ment	
	_				(km/h)	(km/h)	(m)	value (m)	(m)	(m/s^2)	(m/s^2)	(N)
		CBS	積載	前輪								
			Laden	Front								
				後輪								
				Rear								
		失陥内容	※ 1					-	-		-	
		Failure CBS										

^{*1} 図面、写真等により別紙を用いても良い。

Figures, pictures, etc. may be provided as attachment(s).

	dの要件及び耐久性(協定規則第78号 5.) tem requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.)	判定 judgmen	
	レーキシステムの要件 ake system requirements		
5.1.2.	主制動装置の操作装置の操作 Service brake system control operation		
	車両は、運転者が通常の運転位置に着席して両手をかじ取装置に触れた状態で主制動装置の操作装置を作動させることができる構造を有すること。 Vehicles shall have configurations that enable a rider to actuate the service brake system control while seated in the normal driving position and with both hands on the steering control.		ai
5.1.3.	補助主制動装置の操作装置の操作		
	Secondary brake system control operation 車両は、運転者が通常の運転位置に着席して少なくとも片手をかじ取装置に触れた状態で補助主制動装置の操作装置を作動させることができる構造を有すること。 Vehicles shall have configurations that enable a rider to actuate the secondary brake system control while seated in the normal driving position and with at least one hand on the steering control.		ai
5.1.4.	駐車制動装置 Parking brake system		
	(a) 主制動装置の操作装置とは独立した操作装置を有すること。 Parking brake system shall have a control which is separate from the service brake system controls.	Pass F	a
	(b) 機械的な手段のみによってロック位置に保たれること。 Parking brake system shall be held in the locked position by solely mechanical means.	Pass F	a
	車両は、運転者が通常の運転位置に着席した状態で駐車制動装置を作動させることができる構造を有すること。 Vehicles shall have configurations that enable a rider to be able to actuate the parking brake system while seated in the normal driving position.	Pass F	a
5.1.5.	カテゴリーL1及びL3の2輪を有する車両は、2つの独立した主制動装置又はSSBSのいずれかを備えること。この場合において、少なくとも1つの制動装置本体は前車輪を制動するものであり、少なくとも1つの制動装置本体は後車輪を制動するものであること。 Two-wheeled vehicles of categories L1 and L3 shall be equipped with either two separate service brake systems, or a split service brake system, with at least one brake operating on the front wheel and at least one brake operating on the rear wheel.	Pass F	a
5.1.6.	カテゴリーL4の3輪を有する車両は、5.1.5に規定されている制動装置の要件に適合すること。側車の車輪を制動する制動装置は、当該車両が附則3に規定されている性能要件を満たせば、備えなくともよい。 Three-wheeled vehicles of vehicles category L4 shall comply with the brake system requirements set out in paragraph 5.1.5. A brake on the sidecar wheel is not required if the vehicle meets the performance requirements prescribed in Annex 3.		a
5.1.7.	カテゴリーL2の3輪及びカテゴリーL6の4輪を有する車両は、駐車制動装置に加えて以下の主制動装置のいずれかを備えること。 Three-wheeled vehicles of category L2 and four-wheeled vehicles of category L6 shall be equipped with a parking brake system plus one of the following service brake systems.	Pass F	a
	該当する記号を○で囲む Check the sign applicable to		_
	(a) CBSの場合を除き、2系統の独立した主制動装置で、両方とも作動させると全ての車輪を制動するもの two separate service brake systems, except CBS, which, when applied together, operate the brakes on all wheels; or	/ N - 6 \	
	(b) 分配制動機能を有する制動装置(SSBS) a split service brake system; or	(a) (b)	(
	(c) 全ての車輪を制動するCBSと補助主制動装置。駐車制動装置を補助主制動装置として用いてもよい。 a CBS that operates the brakes on all wheels and a secondary brake system which may be the parking brake.		

付表2 Attach table 2

	置の要件及び耐久性(協定規則第78号 5.) /stem requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.)	判定 judgment
	ブレーキシステムの要件	Juaginein
Bra	brake system requirements	
5.1.8.	. カテゴリーL5及びカテゴリーL7の車両は、以下のものを備えること。駐車制動装置及で制動装置であって以下の(a)又は(b)のいずれかにより全ての車輪を制動するもの。 Category L5 vehicles and category L7 vehicles shall be equipped with a parking brake system service brake system which operates on the brakes on all wheels, by way of either.	
	(a) SSBS SSBS; or	Pass Fai
	(b) 全ての車輪を制動するCBS及び補助主制動装置。駐車制動装置を補助主制動装 い。 a CBS that operates the brakes on all wheels and a secondary brake system, which may system.	
5.1.9.	2系統の独立した主制動装置を備える場合において、これらは共通の1つの制動装置 伝達装置、あるいはその両方を用いても良いが、法規項目付則3の12項の要件を満た In cases where two separate service brake systems are installed, the systems may share common transmission or both if the requirements of Annex 3, paragraph 12. are met.	すこと。
5.1.10.	0. 制動力を伝達するために制動液を用いる車両の場合、マスターシリンダーは次の要件 For vehicles that use hydraulic fluid for brake force transmission, the master cylinder shall ha	
	(a) 制動装置毎に、密封され、ふたがされ、かつ、独立したリザーバ・タンクを有するこれでは master cylinder shall have a sealed, covered, separate reservoir for each brake system.	
	(b) 制動装置本体の調整の状態が最悪となる事例を想定して、新品状態から完全に ライニングに対応するために必要な制動液の総量の1.5倍以上の容量を有するリヤ ること。 The master cylinder shall have a minimum reservoir capacity equivalent to 1.5 displacement required to satisfy the new to fully worn lining condition with the worst condition.	ドーバ・タンクを有す times the total fluid
	タンク1 制動装置 Tank 1 Brake system摩耗への対応に必要な総量 The total capacity for the wear ()×1.5 = ()ml ≤ ()ml	Pass Fai
	タンク2 制動装置 摩耗への対応に必要な総量 タンク容量 Tank 2 Brake system The total capacity for the wear Tank capacity ()×1.5= ()ml ≤ ()ml	
	(c)ふたを開けずに制動液の液量を確認できるリザーバ・タンクを有すること。 The master cylinder shall have a reservoir where the fluid level is visible for checking without cover.	out removal of the Pass Fai

付表2 Attach table 2

制動装置の要件及び耐久性(協定規則第78号 5.) brake system requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.)	判 judgr						
.1. ブレーキシステムの要件 Brake system requirements							
5.1.12. SSBSを備える車両は、次の(a)又は(b)の場合に作動する赤色警報装置を装備すること。 Vehicles that are equipped with a split service brake system shall be fitted with a red warning lamp, which shall be activated (a) or (b).	Pass	Fail					
要件(該当する記号を○で囲む) Requirements (Check the sign applicable to)							
(a) 液圧系統に故障が生じたときにおいて、操作装置に90N以下の力が加わったとき。 When there is a hydraulic failure on the application of a force of ≦ 90 N on the control.							
(b) 操作装置を作動させることなしに、マスターシリンダーのリザーバ・タンクの制動液の液量が次の(i)及び(ii)のいずれか多い方を下回ったとき。 Without actuation of the brake control, when the brake fluid level in the master cylinder reservoir falls below the greater of (i) and (ii).							
(i) 自動車製作者等の指定する量 That which is specified by the manufacturer Quantity of specified liquid (ml)							
(ii) 制動液リザーバ・タンク容量の半分の量 That which is less than or equal to half of the fluid reservoir capacity 「ml) 「ml)							
警報装置が適切に作動することを確認するため、警報装置はイグニッションスイッチが始動位置に切り替えられたときには点灯し、確認を完了したら消灯すること。 To permit function checking, the warning lamp shall be illuminated by the activation of the ignition switch and shal be extinguished when the check has been completed.		Fail					
警報装置は、イグニッションスイッチが始動位置に切り替えられている間は故障状態が存続する限り作動を続けること。 The warning lamp shall remain on while a failure condition exists whenever the ignition switch is in the "on' position.	D	Fail					
5.1.13. ABSを備える車両は、黄色警報装置を備えること。 Vehicles that are equipped with an ABS system shall be fitted with a yellow warning lamp.	Pass	Fail					
警報装置は、車両のABSの信号の発生又は伝達に影響する故障が存続する限り作動すること。 The lamp shall be activated whenever there is a malfunction that affects the generation or transmission of signals in the vehicle's ABS system.	Pass	Fail					
警報装置が適切に作動することを確認するため、警報装置はイグニッションスイッチが始動位置に切り替えられたときには点灯し、確認を完了したら消灯すること。 To permit function checking, the warning lamp shall be illuminated by the activation of the ignition switch and extinguished when the check has been completed.	Pacc	Fail					
警報装置は、イグニッションスイッチが始動位置に切り替えられている間は故障状態が存続する限り作動を続けること。 The warning lamp shall remain on while a failure condition exists whenever the ignition switch is in the "on' position.	Pass	Fail					
5.1.14. アンチロックシステムを含め、ブレーキシステムの効力が磁界又は電界により悪い影響を受けないものとする。 これは、以下を適用することにより規則No.10(EMC)の技術要件を満たし、過渡規定を遵守することに							
よって証明するものとする: The effectiveness of the braking systems, including the anti-lock system, shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields. This shall be demonstrated by fulfilling the technical requirements and respecting the transitional provisions of Regulation No.10(EMC) by applying:	7						
(a) 充電式電気エネルギー貯蔵システム(駆動用バッテリー)を充電するためのカップリングシステムを装備していない車両については03改訂シリーズ The 03 series of amendments for vehicles without a coupling system for charging the Rechargeable Electric Energy Storage System (traction batteries);	Docc	Fail					
(b) 充電式電気エネルギー貯蔵システム(駆動用バッテリー)を充電するためのカップリングシステムを装備している車両については04改訂シリーズ The 04 series of amendments for vehicles with a coupling system for charging the Rechargeable Electric							
Energy Storage System (traction batteries). ⇒協定規則第10 号の審査結果参照のこと。 ⇒Refer to test result of regulation no. 10							

付表2 Attach table 2

	:及び耐久性(協定規則第78号 5.) uirements and durability (UNECE Reg				判定 judgment
5.1. ブレーキ:		guiation No. 10, 5./			juugiiieiii
	em requirements				
5.1.15. 車両に緊急制動を表示する手段が装備されている場合、緊急制動信号の作動及び停止は、以下の条件が満たされたときに主制動装置を作動させることによってのみ生じるものとする。 If a vehicle is equipped with the means to indicate emergency braking, activation and de-activation of the emergency braking signal shall only be generated by the application of the service braking system when the following conditions are fulfilled.					Pass Fail
	忍可時に、本要件への適合を車両 time of type approval, compliance w	ith this requirement sha 減速度	ll be confirmed by その他、条件	信号発生	
緊急制動 (a の作動 Activation of	a) 信号は車体減速度(推定値) から発生しても良い The signal may be generated from	$\geq 6.0 \text{m/s}^2$	Other conditions	Signal generation 信号を発生してもよい。 The signal may be generated.	Pass Fail
emergency braking	a prediction of the vehicle deceleration.	<6.0 m/s 2 (2.5m/s 2 まで下がる) (fall below 2.5m/s 2)		信号を発生しないものとする。 The signal shall not be generated.	Pass Fail
(k	o)信号はABS作動時に50km/h 超の車速で発生しても良い The signal may be activated at a	$\geq 2.5 \text{m/s}^2$	車速50km/h超 ABS作動	信号を発生してもよい。 The signal may be generated.	Pass Fail
	speed above 50km/h when the antilock system is fully cycling.		ABS非作動	信号を発生しないものとする。 The signal shall not be generated.	Pass Fail

付表2 Attach table 2	
制動装置の要件及び耐久性(協定規則第78号 5.)	判定
Brake system requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.) 5.1. ブレーキシステムの要件	judgment
Brake system requirements	
5.1.16. アンチロックブレーキシステムを停止する手段は容認されない。 A means to deactivate the antilock brake system is not permitted.	
特例として、オフロード運転に適し、「オフロード」又は「全地形」モードがある運転モードセレクタをた車両には、アンチロックブレーキシステム機能を無効にする単一の手段(例えばスイッチ、レバーン、メニューオプション)を装備することができるが、以下の条件下に限り容認される: By derogation, vehicles which are suitable for off road driving and fitted with a riding mode selector allo "off-road" or "all terrain" mode may be fitted with a single means (e.g. switch, lever, button, menu op disable the antilock brake system function, which is only permitted under the following conditions:)	ー、ボタ owing an
⇒ ABS Off-SWを装備しているか。 Is the ABS Off-SW equipped ?	Yes No
(a) 車両が静止している。かつ The vehicle is stationary; and	Pass Fail
(b) アンチロックブレーキシステム機能の無効化が、以下の方法のいずれか1つに従った運転者のな行為の結果によるものとする: The disablement of the antilock brake system function shall be the result of a deliberate action by t according to one of the following methods:	Pace Fail
該当する記号を○で囲む Check the sign applicable to (i) アンチロックブレーキシステムのオン/オフスイッチ及びフロント、リア又は連動ブレーキシステムのオン/オフスイッチ及びフロント、リア又は連動ブレーキシステムのオン/オフスイッチ及びフロント、リアスは連動ブレーキシステムのまとが、の同時作動、又は Simultaneous actuation of the antilock brake system on/off switch and the front, rear or combined	
system actuator (brake lever or pedal); or (ii) 少なくとも2秒間のアンチロックブレーキシステムのオン/オフスイッチの作動、又は The actuation of the antilock brake system on/off switch for a minimum of two seconds; or (iii) 回転ノブ、タッチパネル式スイッチ又はメニューオプションセレクタの少なくとも2回の連続したプ又はレベルによる操作。	(ii) (iii) たステッ
The progression through at least two successive steps or levels of actuation of a rotating knob, panel switch or a menu option selector;	a touch
(c) アンチロックブレーキシステム機能の無効化は、運転モードセレクタが「オフロード」又は「全地形ドの場合にのみ容認されるものとする。かつ Disabling of the antilock brake system function shall only be allowed when the riding mode selector i "off-road" or "all terrain" mode; and	Docc Foil
(d) アンチロックブレーキシステム機能は、「オフロード」又は「全地形」運転モードが終了したとき、 回の車両始動後、自動的に有効になるものとする。及び、 The antilock brake system function shall be automatically enabled when exiting from the "off-road" terrain" ride mode, or after each start-up of the vehicle; and	D
(e) 無効化された場合は、ABSが再び完全に機能又は作動するまで、以下の方法のいずれかに従色又はアンバーのテルテールを作動させることによってアンチロックブレーキシステム機能の状示するものとする: When disabled, the antilock brake system function shall be indicated by the activation of a yellow o tell-tale according to one of the following methods until the ABS is fully functional or operating again:	:態を表 Pass Fail
(i) ISO 2575:2010のB.18に規定された下記の記号: (i) ISO 2575:2010のB.18に規定された下記の記号: 又は、	
The following symbol as specified in B.18 in ISO 2575:2010:	
Or	

(ii) ISO 2575:2010のB.05に規定された下記の記号:	
(ABS)	
上記の記号に、ISO 2575:2010のY.01に従った下記の「OFF」(オフ)という語を、当該テルテールが 互いに隣接するように付加する:	, i
OFF	
又は、	
The following symbol as specified in B.05 of ISO 2575:2010:	
(ABS)	
With the word "OFF" as follows, according to Y.01 in ISO 2575:2010, whereby the tell tales are adjacent to each other:	t
OFF	
Or;	
(iii)「ABS OFF」(ABSオフ)又は「ABS not available」(ABS使用不可)という文言。又は、The text "ABS OFF", or "ABS not available", or,	
The text AdS Off, of AdS not available, of,	
(iv)継続的に作動(すなわち、点灯又は点滅)する5.1.13項に言及した警告ランプ。	1
The warning lamp referred to in paragraph 5.1.13., continuously activated (i.e. lit or flashing).	
┃ ぼ)附則3の9項のアンチロックブレーキシステム要件に適合する機能ステージの有効化は、ABSシステ♪	
が 前別30万号でのプラブロックプレー インハブム安件に過日する機能バブー ブの有効には、AB3フバブン	-
るものとする。及び、	
Enabling of a functional stage which complies with anti-lock brake system requirements in paragraph 9 c. Annex 3. shall be possible through the single actuation of a control (e.g. simple press of a button or switch	
initiating ABS system start-up procedure; and	/
g) (a)項から(f)項に定めた要件の1つ以上を妨げる、又はかかる要件の回避を可能にするソフトウェア及び/又はハードウェアディフィートデバイスの禁止。	
1 1 / ソバナハードロェアテ ど / ノートテ バイス(ハ)	
	· Dace Foil
Prohibition of any software and/or hardware defeat device compromising or allowing to circumnavigate one of the requirements set out in points (a) to (f).	r Pass Fail

	牛及び耐久性(協定規則第78号 5.) quirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.)	判定 judgmen
	システムの要件	,	jaagiiicii
Brake sys	tem requirements		
1 17 TINI -	規則No.53に定義されたストップランプを点灯するた	よの知動信日の変化なが細胞は て割の久仲で	-
	規則No.53に圧義されたヘトツノノンノを息別するだ み行われるものとする。	- 例の制制信方の発生及の解除は、「記の条件	Ì
Gene	eration and de-activation of the braking signal to illuming only be under the following conditions:	inate stop lamp(s) as defined in UN Regulation No. 5	3 Pass Fa
5.1.17.1.	運転者が主制動装置を操作すると、ストップランス るものとする。	プを点灯するために使用される制動信号が発生す	
		enerate a braking signal that will be used to illuminat	e
5.1.17.2.	さらに、自動指令制動や減速力を発生させる電気動信号は下記の規定に従って発生するものとする	気式回生制動システムを装備した車両の場合、制 る。	
		ically commanded braking and/or electric regenerativ (e.g. upon release of the accelerator control), the e following provisions :	
	自動指令制動/回生制動による車両減速度 Vehicle deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking	信号の発生 Signal generation	
	≤1.3m/s²	信号を発生してもよい The signal may be generated	
	>1.3 m/s²	信号を発生しなければならない The signal shall be generated	N.
	えば、ヒステリシスの切り替え、アベレージング、時	·の急速な変化を回避するために、適切な措置(例 f間遅延)を講じるものとする。 .veraging, time delay) shall be implemented in order t	
	avoid fast changes of the signal resulting in flickering		O
5.1.17.3.	信号の発生後、信号は自動指令制動または電気式回生制動による減速要求が続く限り維持されるものとする。ただし、停止状態において、または減速要求が1.3 m/s²もしくは信号を発生させた値のいずれか低い値を下回った時点で、信号を抑止してもよい。減速がエンジンの自然制動効果、空気抵抗/転がり抵抗、道路勾配によってのみ生じる場合には信号は発生しないものとする。		
	Once generated, the signal shall be kept as long as a deceleration demand by the automatically commanded braking and/or electric regenerative braking persists. However, the signal may be suppressed at standstill or when the deceleration demand falls below $1.3~\text{m/s}^2$ or that value which generated the signal, whichever is lower. The signal shall not be generated when retardation is solely produced by the natural braking effect of the engine, air-/rolling resistance and/or road slope.		

Attach table 2

判定 制動装置の要件及び耐久性(協定規則第78号 5.) Brake system requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.) judgment ブレーキシステムの要件 Brake system requirements 両方のアクスルで作動するABSシステムが装備されている車両には、リアアクスルのABS機能を停止 5.1.18. する運転者選択式モードを装備してもよい。リアアクスルのABS機能が停止された場合は、ABSが再び 両方のアクスルで完全に機能又は作動するまで、以下の方法のいずれかに従って黄色又はアンバー のテルテール又はチェックコントロールメッセージ*によってこれを表示するものとする: Pass Fail A vehicle fitted with an ABS system active on both axles may be fitted with a rider selectable mode to deactivate the ABS function on the rear axle. When the ABS function is deactivated on the rear axle this shall be indicated by a yellow or amber tell-tale or check control messages* according to one of the following methods until the ABS is fully functional or operating on both axles again: ISO 2575:2010のB.18に規定された下記の記号: ((ARS)) 「REAR」(リア)という語を、上記の記号に隣接するように付加する。又は、 The following symbol as specified in B.18 in ISO 2575:2010: With the word "REAR" adjacent to it; or ISO 2575:2010のB.18に規定された下記の記号: (ii) 矢印がリアアクスルを指している車両の記号を、上記の記号に隣接するように付加する。又は、 The following symbol as specified in B.18 in ISO 2575:2010: With a symbol of the vehicle adjacent to it with an arrow pointing to the rear axle; or ISO 2575:2010のB.05に規定された下記の記号: 「REAR OFF」(リアオフ)という語を、上記の記号に隣接するように付加する。又は、 The following symbol as specified in B.05 of ISO 2575:2010: **((**ABS**)**) With the word "REAR OFF" adjacent to it; or (iv) 「REAR ABS OFF」(リアABSオフ)又は「REAR ABS not available」(リアABS使用不可)という文言。又 The text "REAR ABS OFF", or "REAR ABS not available"; or (v) 継続的に点滅する5.1.13項に言及した警告ランプ。5.1.16. e-ivに規定されたとおりにABSシステムの無 効化もこの警告ランプの点滅によって表示される場合は、一方のアクスルでのABSシステムの停止を示 す点滅の周波数は、ABSシステムの無効化を示す点滅の周波数と異なるものとする。 The warning lamp referred to in paragraph 5.1.13., continuously flashing. If the disablement of the ABS system is also indicated by a flashing of this warning lamp as specified in 5.1.16. e-iv, the frequency of the flashing for indicating the deactivation of the ABS system on one axle shall be different from the frequency of flashing to indicate the disablement of the ABS system. 5.1.19. 自動指令制動のために制動システムを利用するものを含め、制動機能の制御トランスミッションを提供 するか、またはその一部を形成する複合電子制御システムの安全要素に対して附則4の要件を適用 するものとする。 ににし、より上世の日内を運成9つナ权として制動ンクノムを使用9つンクノムよには機能を囲んに早 両は、そのシステムまたは機能が当該制動システムに直接的な影響を及ぼす場合に限り、附則4の適 用を受ける。かかるシステムを装備する場合、制動システムの型式認可テスト中に不作動状態にしな The requirements of Annex 4 shall be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control systems which provide or form part of the control transmission of the braking function, included those which utilize the braking system(s) for automatically commanded braking. However, vehicles equipped with systems or functions, which use the braking system as the means of achieving a higher level objective, are subject to Annex 4 only insofar as they have a direct effect on the braking system. If such systems are provided, they shall not be deactivated during type approval testing of the braking system.

付表2 Attach table 2 制動装置の要件及び耐久性(協定規則第78号 5.)	判定
Brake system requirements and durability (UNECE Regulation No.78, 5.) 5.2. 耐久性	judgment
Durability	
5.2.1. 制動装置本体の摩耗は、自動又は手動の調節装置によって補正されるものであること。	
Wear of the brakes shall be compensated for by means of a system of automatic or manual adjustment.	Pass Fail
5.2.2. 摩擦材の厚さは、分解せずに見ることができるようにするか、又は、摩擦材が見えない場合には厚厚さを測るように設計された装置を用いて摩耗が評価されるものであること。 The friction material thickness shall either be visible without disassembly, or where the friction materi visible, wear shall be assessed by means of a device designed for that purpose.	
5.2.3. 本規則の全ての試験中及び試験の完了時に、摩擦材の剥離やブレーキ液漏れがないこと。 During all the tests in this Regulation and on their completion, there shall be no friction material detachment no leakage of brake fluid.	ment and Pass Fail
5.4. ブレーキライニング材料	
Brake lining materials ブレーキライニングは、アスベストを含まないものとする。 Brake lining shall not contain asbestos.	Pass Fail

附則4	複合電子車両制御システムの安全性に適用する特別要件	判定
Annex 4	Special requirements to be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control systems	Judgment
4.	検証及び試験	Pass Fail
	Verification and test	
4.1.	附則4の3.項で要求された書類に記載される「当該システム」の機能動作は、以下のとおり試験しなければならな	
	The functional operation of "The System", as laid out in the documents required in paragraph 3. of Annex 4,	
	shall be tested as follows:	
4.1.1.	「当該システム」の機能の確認	付表3参照
	通常の動作レベルを確認するため、自動車製作者の基本的な指標となる仕様に照らして、故障がない条件での 車両システムの性能確認を実施しなければならない。ただし、本規則または他の規則の認可手順の一部として所 定の性能試験が適用される場合はこの限りではない。	
	Verification of the function of "The System"	See
	As the means of establishing the normal operational levels, verification of the performance of the vehicle system under non-fault conditions shall be conducted against the manufacturer's basic benchmark specification unless this is subject to a specified performance test as part of the approval procedure of this or another Regulation.	
4.1.2.	3.4.項の安全コンセプトの確認 ユニット内部の故障の影響を模擬するため、同等の出力信号を電気ユニットまたは機械要素に加えることによって、個別ユニット内に発生した故障の影響の元での「当該システム」の反応を適宜検査しなければならない。 確認結果と故障解析を要約した書類は、全般的に、安全コンセプトとその実行の妥当性が確認できる程度の一致をみなければならない。	付表3参照
	Verification of the safety concept of paragraph 3.4. of this annex.	See
	The reaction of "The System" shall, at the discretion of the type approval authority, be checked under the influence of a failure in any individual unit by applying corresponding output signals to electrical units or mechanical elements in order to simulate the effects of internal faults within the unit.	attachment
	The verification results shall correspond with the documented summary of the failure analysis, to a level of overall effect such that the safety concept and execution are confirmed as being adequate.	

備考

Remarks

付表3

Attachment 3

◎ 附則4 複合電子制御システムの安全性に関して適用する特殊要件

Annex 4 Special requirements to be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control s

1. 試験成績

Test results

通常の動作レベルの確認	対象システム		作動		
Verification of normal operation	System		Operation		
levels			Pass	Fail	
			Pass	Fail	
故障による影響の確認	故障部位	故障状態	警報の作動	作動	
Verification of the influence of a	Failed part	Failure state	Operation of warning	Operation	
failure				Pass Fail	
				Pass Fail	

2.	備考 Remarks			
	Remarks			