

## 前照灯試験（協定規則第 123 号）

### 1. 総則

前照灯試験（協定規則第 123 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 123 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. 試験条件

- 2.1 自動車に取付けた状態で試験を実施することが困難な場合は、治具等に灯火器単体を車両取付状態と同様に取付けて試験を行うことができる。
- 2.2 自動車の両側に備える灯火器が同一のものはどちらか片方の灯火器で試験を代表することができる。（片側の灯火器のみについて規定が定められている試験に限る。）
- 2.3 左右に備えるプラスチックレンズの材質が同一の場合は、どちらか片方の灯火器で試験を代表することができる。

### 3. 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、次により行うものとする。

ただし、測定値を計算に用いる場合は末尾処理を行わないものとする。

#### 3.1 試験電圧

小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位までとする。

#### 3.2 試験電流

小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする。

#### 3.3 照度

協定規則で規定されている桁数までとし、次位を四捨五入する。

#### 3.4 光束

整数値までとし、小数点以下は切り捨てる。

#### 3.5 色度特性

小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする。

#### 3.6 角度

小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位までとする。

#### 3.7 光の拡散及び透過の値

小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする。

#### 3.8 最小赤色成分の値

小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位までとする。

#### 3.9 紫外線放射の値

小数第 6 位を四捨五入し、小数第 5 位までとする。但し、極小値の場合は適宜末尾処理を行って良い。

### 4. 試験記録及び成績

試験記録及び成績は、該当する付表及び別紙の様式に記入する。

なお、付表及び別紙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。

- 4.1 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、該当しない箇所には斜線を引

くこと。

また、記入欄は必要に応じて追加及び削除してもよい。ただし、追加及び削除した場合はその項目について備考欄に記載すること。

- 4.2 灯火器の個数欄には車両 1 台あたりの合計の個数を記入する。
- 4.3 色度特性の測定は最も不利なポイントで測定した値を記入する。

付表  
Attached Table

前照灯の試験記録及び成績  
Headlamp Test Data Record Form  
協定規則第 123 号(規則 5.、規則 6. 及び規則 7.)

1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe Regulation No.123  
(Restricted to paragraphs 5., 6. and 7.)

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

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

◎試験自動車

Test vehicle  
車名 型式  
Make Type

◎灯器型式等

Type of device, etc.  
製作者 型式 ユニット数  
Manufacturer Type Unit Number

バラストの型式 レンズの材質  
Type of ballast Material of the lens

灯火装置の詳細  
Details of lamplight device

機能 Function		光源 Light source		バルブカテゴリー Bulb category	個数 Number	定格電力 Ratedpower	スワivel Swivel-ing
すれ違い用 Passing beam	主光源 Principal light source	放電灯光源 Discharge	有・無 Yes No			W	有・無 Yes No
		フィラメント光源 Filament	有・無 Yes No			W	有・無 Yes No
		LED モジュール LEDModule	有・無 Yes No	—		W	有・無 Yes No
	屈曲照明 Bend lighting	フィラメント光源 Filament	有・無 Yes No			W	有・無 Yes No
		LED モジュール LEDModule	有・無 Yes No	—		W	有・無 Yes No
	赤外線照明 Infrared rayslighting	フィラメント光源 Filament	有・無 Yes No			W	—
LED モジュール LEDModule		有・無 Yes No	—		W	—	
走行用 Driving beam		放電灯光源 Discharge	有・無 Yes No			W	有・無 Yes No
		フィラメント光源 Filament	有・無 Yes No			W	有・無 Yes No
		LED モジュール LEDModule	有・無 Yes No	—		W	有・無 Yes No

○クラス及び屈曲モードの有無

Presence of “Class” and “Bending mode”

	機能の有無 Presence of function	屈曲モードの有無 Presence of bending mode
クラス C Class C	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス V Class V	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス E データセット N/A Class E data set N/A	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス E1 データセット E1 Class E1 data set E1	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス E2 データセット E2 Class E2 data set E2	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス E3 データセット E3 Class E3 data set E3	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
クラス W Class W	有り・無し Yes / No	有り (カテゴリー1・カテゴリー2)・無し Yes (Category1 / Category2) / No
走行用前照灯(R) Driving Beam(R)	有り・無し Yes / No	有り・無し Yes / No

○配光可変型走行用前照灯 (Adaptive driving-beam) の有無

Presence of “Adaptive driving-beam”

システムの仕様 Specifications of system	システムの有無 Presence of system
右側通行と左側通行用 For Right-Hand and Left-Hand traffic	有り・無し Yes / No
右側通行と左側通行用(対称ビーム) For Right-Hand and Left-Hand traffic(symmetrical beam)	有り・無し Yes / No
右側通行のみ For Right-Hand traffic only	有り・無し Yes / No
左側通行のみ For Left-Hand traffic only	有り・無し Yes / No

◎試験機器

Test equipment

照度計

Illuminometer

拡散及び透過の測定装置

Measuring device for diffusion and transmission of light

色度計

Colorimeter

◎試験条件

Test condition

機能 Function		光源 Light source	試験電圧 Test voltage		試験電流 Test amperage		
			左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
			すれ違い用 Passing beam	主光源 Principal Light source	放電灯光源 Discharge	V	V
フィラメント光源 Filament	V	V			A	A	
LED モジュール LED Module	V	V			A	A	
屈曲照明 Bend lighting	フィラメント光源 Filament	V		V	A	A	
	LED モジュール LED Module	V		V	A	A	
赤外線照明 Infrared rays lighting	フィラメント光源 Filament	V		V	A	A	
	LED モジュール LED Module	V		V	A	A	
走行用 Driving beam		放電灯光源 Discharge		V	V	A	A
		フィラメント光源 Filament		V	V	A	A
		LED モジュール LED Module	V	V	A	A	

幾何学的視認角範囲内での障害物の有無 有・無

Obstacle within the field of geometric visibility Yes No

放電灯光源の光束補正 有・無 補正值

Luminous flux compensation of discharge lamp light source Yes No, Compensation value

附則3 表1 (システムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)

Annex3 table1 (Half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (すれ違い用前照灯)

Photometric characteristics (Passing beam)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C	クラス V Class V	クラス E Class E	クラス W Class W	単位 Unit (cd)
Part A	1	B50R				
	2	HV				
	3	BL				
	4	線分 BLL Segment BLL				
	5	線分 BRR Segment BRR				
	6	P				
	7	ゾーンⅢ ZONE III				
	8a	S50+S50RR+S50LL				
	9a	S100+S100RR+S100LL				
	10	50L				
	11	75L				
	12	50V				
	13	50R				
	14	25RR				
	15	25LL				
	16	線分 20 及びその下 Segment 20 and below it				
	17	線分 10 及びその下 Segment 10 and below it				
	18	Imax				

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

注 2. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

附則3 表1 及び 6.2.8.1 項, (システムの各側ユニットに対する要件)

Annex3 table1 and 6.2.8.1 (Provisions specified for one side lighting unit)

○配光特性 (すれ違い用前照灯)

Photometric characteristics (Passing beam)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C		クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
		左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
Part A	1	B50R								
	2	HV								
	3	BL								
	4	線分 BLL Segment BLL								
	5	線分 BRR Segment BRR								
	12	50V								

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

注 2. LED モジュール使用時は、安定後の値を記載すること。

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after stabilization occurred shall be entered.

附則3 表1 (赤外線照明有りの場合のシステムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)

Annex3 table1 (In the case of the system having IR light source, half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (すれ違い用前照灯) Photometric characteristics (Passing beam)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C	クラス V Class V	クラス E Class E	クラス W Class W	単位 Unit (cd)
Part A	1	B50R				
	2	HV				
	3	BL				
	4	線分 BLL Segment BLL				
	5	線分 BRR Segment BRR				
	6	P				
	7	ゾーンⅢ ZONE III				
	8a	S50+S50RR+S50LL				
	9a	S100+S100RR+S100LL				
	10	50L				
	11	75L				
	12	50V				
	13	50R				
	14	25RR				
	15	25LL				
	16	線分 20 及びその下 Segment 20 and below it				
	17	線分 10 及びその下 Segment 10 and below it				
	18	I <sub>max</sub>				

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

注 2. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.



附則3 表1 (屈曲モード : システムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)

Annex3 table1 (Half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (すれ違い用前照灯 屈曲モード)

Photometric characteristics (Passing beam : Bending mode)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C		クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
		左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	
Part A	1	B50R								
	2	HV								
	3	BL								
	4	線分 BLL Segment BLL								
	5	線分 BRR Segment BRR								
	6	P								
	7	ゾーンⅢ ZONE III								
	8a	S50+S50RR+S50LL								
	9a	S100+S100RR+S100LL								
	10	50L								
	11	75L								
	12	50V								
	13	50R								
	14	25RR								
	15	25LL								
	16	線分 20 及びその下 Segment 20 and below it								
	17	線分 10 及びその下 Segment 10 and below it								
	18	Imax								

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

注 2. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

附則 3 表 1 (屈曲モード : システムの各側ユニットに対する要件)  
 Annex3 table1 (Provisions specified for one side lighting unit)  
 ○配光特性 (すれ違い用前照灯 屈曲モード)  
 Photometric characteristics (Passing beam : Bending mode)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C				クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
		左 Left		右 Right		左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
		左 方向	右 方向	左 方向	右 方向							
Part A	1	B50R										
	2	HV										
	3	BL										
	4	線分 BLL Segment BLL										
	5	線分 BRR Segment BRR										

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

注 2. LED モジュール使用時は、安定後の値を記載すること。

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after stabilization occurred shall be entered.

附則3 表1 (屈曲モード：赤外線照明有りの場合のシステムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)  
Annex3 table1 (In the case of the system having IR light source, half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (すれ違い用前照灯 屈曲モード)  
Photometric characteristics (Passing beam : Bending mode)

測定領域 Measuring Area		クラス C Class C		クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
		左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	左方 向	右方 向	
Part A	1	B50R								
	2	HV								
	3	BL								
	4	線分 BLL Segment BLL								
	5	線分 BRR Segment BRR								
	6	P								
	7	ゾーンⅢ ZONE III								
	8a	S50+S50RR+S50LL								
	9a	S100+S100RR+S100LL								
	10	50L								
	11	75L								
	12	50V								
	13	50R								
	14	25RR								
	15	25LL								
	16	線分 20 及びその下 Segment 20 and below it								
	17	線分 10 及びその下 Segment 10 and below it								
	18	Imax								

注 1. 各測定領域において、最も不利なポイントで測定した値を記載すること。

注 2. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. The value measured with the most disadvantageous point in each measuring area shall be entered.

Note 2. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

附則3 表2

Annex3 table2

すれ違い用前照灯の追加要件(屈曲モード)

Additional requirements for Passing beam (Bending mode)

	クラスC Class C		クラスV Class V		クラスE Class E		クラスW Class W	
	—		機能の有り・無し With function / Without function		機能の有り・無し With function / Without function		機能の有り・無し With function / Without function	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
カットオフ の位置 position of cut-off	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail

6.2.5.3 項

Paragraph 6.2.5.3

○屈曲モードの側方照射規定

Additional requirements for Passing beam (Bending mode)

	クラスC Class C		クラスV Class V		クラスE2 Class E2		クラスW Class W	
	—		機能の有り・無し With function / Without function		機能の有り・無し With function / Without function		機能の有り・無し With function / Without function	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
側方照射最低光度 Minimum intensity in the zone from H-H to 2 degrees below H-H and from 10 to 45 degrees left (or right)	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail	適・否 Pass・ Fail

6.2.5.5 項

○屈曲照明失陥時の配光特性 (カテゴリー1のみ)

Photometric characteristics of bending mode with failure (Only category 1)

屈曲照明の種類 カテゴリー1・カテゴリー2 (以下判定不要)

Type of bending mode Category 1 / Category 2 (Distinction not required for below) 附則3 表4

カテゴリー1の屈曲照明は、失陥時に下記 a、b、c のいずれかを満たすものとする。

Photometric characteristics of bending mode with failure (Only category 1) must meet any of the following condition(a, b, c).

a. 自動的にすれ違い用前照灯の配光を満たす。(適用・非適用)

a. System can obtain automatically photometric conditions corresponding to passing beam. (Yes No)



b.ゾーンⅢb、及び線分 Emax における光度の数値を満たす。(適用・非適用)

b.System can obtain photometric conditions at ZONE Ⅲb and segment Emax. (Yes No)

	クラス C Class C		クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
	左方向 Left Side	右方向 Right Side	左方向 Left Side	右方向 Right Side	左方向 Left Side	右方向 Right Side	左方向 Left Side	右方向 Right Side	
区域Ⅲb ZONE ⅢB									
線分 Emax Segment Emax									

注 1. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

c. H-H から 0.3° 上において右に 5° 以内と 0.57° 上において右に 5° を超える位置における光度の数値を満たす。(適用・非適用)

c.System can obtain photometric conditions at the system reference axis up to 5 deg right, at 0.3 deg up from H-H, and greater than 5 deg right, at 0.57 deg up. (Yes No)

	クラス C Class C		クラス V Class V		クラス E Class E		クラス W Class W		単位 Unit (cd)
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
0.3° 上において右に 5° 以内 5 deg right, at 0.3 deg up									
0.57° 上において右に 5° を超える位置 greater than 5 deg right, at 0.57 deg up									

屈曲モードにおける故障発生時に機能するシステムの有無及び概要 有・無

Presence of a system functioning in the event of failure and an outline Yes No

概要

Outline :

附則 3 表 4

Annex3 table4

クラス W 有り・無し(無しの場合以下は記載不要)

Presence of Class W Yes / No (Entry does not need to be made below if not equipped)

クラス W のすれ違い用前照灯に関する追加規定

Additional provisions for class W passing beam

	左 Left	右 Right
線分 E, F1, F2, 及び F3 の要件 Requirements for Segments E, F1, F2, and F3	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
Imax, 線分 20, 及び線分 10 についての要件 Requirements for Emax, segment 20 and segment 10	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail

走行用前照灯 有り・無し(無しの場合以下は記載不要)

Presence of Driving beam Yes / No (Entry does not need to be made below if not equipped)

6.3.2.項 (システムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)

Paragraph 6.3.2. (Half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (走行用前照灯)

Photometric characteristics(Driving Beam)

測定領域 Measuring Area		測定結果 Measured value	単位 Unit (cd)
	Im		
	H-5R		
	H-2.5R		
	H-2.5L		
	H-5L		

注1. LEDモジュール使用時は、上段に1分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

6.3.3.項 (屈曲モード : システムの全灯火ユニットの測定値の合算の半分)

Paragraph 6.3.2. (Half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system)

○配光特性 (走行用前照灯 屈曲モード)

Photometric characteristics(Driving Beam : Bending mode)

測定領域 Measuring Area		測定結果 Measured value		単位 Unit (cd)
		左方向	右方向	
	Im			
	H-5R			
	H-2.5R			
	H-2.5L			
	H-5L			

注1. LEDモジュール使用時は、上段に1分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

6.3.4.1 項 (システムの各側ユニットに対する要件)

Paragraph 6.3.2. (Provisions specified for one side lighting unit)

○配光特性 (走行用前照灯)

Photometric characteristics(Driving Beam)

測定領域 Measuring Area		左 Left	右 Right	単位 Unit (cd)
	Im			
	H-5R			
	H-2.5R			
	H-2.5L			
	H-5L			

注 1. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

附則 3, 表 7

Annex3, Table 7

○配光可変型走行用前照灯

Adaptive driving-beam, Part A

	試験ポイント Test Point		最大光度 Max. Intensity	
			cd	
Part A	線 1 左側通行用 Line 1 Left-Hand Traffic			
	線 1 右側通行用 Line 1 Right-Hand Traffic			
	線 2 左側通行用 Line 2 Left-Hand Traffic			
	線 2 右側通行用 Line 2 Right-Hand Traffic			
	線 3 左側通行用 Line 3 Left-Hand Traffic			
	線 3 右側通行用 Line 3 Right-Hand Traffic			
	線 4 左側通行用 Line 4 Left-Hand Traffic		1.7° R~1.0° L >1.0° L~1.7° L	
	線 4 右側通行用 Line 4 Right-Hand Traffic		1.7° L~1.0° R >1.0° R~1.7° R	
	線 5 左側通行用 Line5 Left-Hand Traffic		0.9° R~0.5° L >0.5° L~0.9° L	
	線 5 右側通行用 Line 5 Right-Hand Traffic		0.9° L~0.5° R >0.5° R~0.9° R	
	線 6 Line 6			

注 1. LED モジュール使用時は、測定開始 1 分後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered.

Adaptive driving-beam, Part B

6.2 項の要件を満たすすれ違い用前照灯が、配光可変型走行用前照灯と共に継続的に作動する場合は、下記Part Bの光度要件は適用しない。 適用・非適用（非適用の場合以下は記載不要）

In the case where the passing beam, which meets the requirements of paragraph 6.2, is continuously operated in conjunction with the adaptation of the driving beam, the photometric requirements in Part B shall not be applied.

Yes / No (If No, entry does not need)

線 1 の場合 (In the case of line 1)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

線 2 の場合 (In the case of line 2)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

線 3 の場合 (In the case of line 3)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

線 4 の場合 (In the case of line 4)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

線 5 の場合 (In the case of line 5)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

線 6 の場合 (In the case of line 6)

	試験ポイント Test Point	最小光度 Min. Intensity
		cd
Part B	50R	
	50V	
	50L	
	25LL	
	25RR	

注 1. LED モジュール使用時は、安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after stabilization occurred shall be entered.

○色度特性

Colorimetric characteristics

サンプル Sample		x	y	判定 Determination
左 Left	すれ違い用 Passing beam			適・否 Pass Fail
	走行用 Driving beam			
右 Right	すれ違い用 Passing beam			適・否 Pass Fail
	走行用 Driving beam			

注 1. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

○光度の立ち上がり特性

Standing up characteristic of brightness

	測定領域 Measuring Area	左 Left	右 Right	単位 Unit (cd)
		4 秒後 After 4seconds	4 秒後 After 4seconds	
すれ違い用 Passing beam	50V			
走行用 Driving beam	HV			

注 1. バイキセノンの場合は、走行用の測定は要しない。

Note 1. Driving beam does not need to be measured in the case of bi-xenon.

○可動リフレクターを備えた前照灯の光度要件  
 Brightness requirement for movable reflector  
 すれ違い用 Passing beam

測定領域 Measuring Area	垂直角(上) Vertical angle (UP)		垂直角(下) Vertical angle (DOWN)		単位 Unit (cd)
	角度(Angle) + 2°		角度(Angle) - 2°		
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
HV					
75L					

走行用 Driving beam

測定領域 Measuring Area	垂直角(上) Vertical angle (UP)		垂直角(下) Vertical angle (DOWN)		単位 Unit (cd)
	角度(Angle) + 2°		角度(Angle) - 2°		
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	
最大光度 I max					
HV					

注 1. LED モジュール使用時は、上段に 1 分後の値、下段に安定後の値を記載すること。

Note 1. If LED module(s) is(are) used, a measured value after 1 min shall be entered on the topside in each blank and a measured value after stabilization occurred shall be entered on the downside in each blank.

○バイキセノン機構及びスイブル機構を有する前照灯の要件

Requirement for Bi-Xenon mechanism and swiveling mechanism for bending lighting system

・ 5 万回作動耐久要件

Requirement that endures operation 50,000 times

左 適 ・ 否 右 適 ・ 否  
 Left Pass Fail Right Pass Fail

・ 故障発生時に機能するシステムの有無及び概要

有・無

Presence of a system functioning in the event of failure and an outline Yes No

概要

Outline

備考

Remarks

別紙 1  
Attachment 1

前照灯の試験記録及び成績  
Headlamp Test Data Record Form  
点灯中の前照灯の光度性能の安定性に関する試験  
Tests for Stability of Photometric Performance of Headlamps in Operation  
協定規則第 123 号

1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe Regulation No.123

○光度特性の安定性に関する試験 (きれいな前照灯)

Tests for stability of photometric performance (Clean headlamp)

○前照灯のレンズ (外側レンズ含む) に、ゆがみ、変形、割れ目、変色がないものであること。

The lens of the headlamp (including outer lens) shall be free from distortion, deformation, cracks or discoloration.

左 適 ・ 否 右 適 ・ 否  
Left Pass Fail Right Pass Fail

○配光試験

Photometric test

単位 (Unit) : cd

測定箇所 Measuring Area	試験前 Before test		試験後 After test		差 (%) Difference (%)	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
走行用 Driving beam						
最大光度 I max						
すれ違い用 Passing beam						
25LL						
50V						

単位 (Unit) : cd

測定箇所 Measuring Area	試験前 Before test		試験後 After test		差 (cd) Difference (cd)	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
すれ違い用 Passing beam						
B50R						

○光度特性の安定性に関する試験 (汚れた前照灯)

Tests for stability of photometric performance (Dirty headlamp)

○前照灯のレンズ (外側レンズ含む) に、ゆがみ、変形、割れ目、変色がないものであること。

The lens of the headlamp (including outer lens) shall be free from distortion, deformation, cracks or discoloration.

左 適 ・ 否 右 適 ・ 否  
 Left Pass Fail Right Pass Fail

配光試験

Photometric test

単位 (Unit) : cd

測定箇所 Measuring Area	試験前 Before test		試験後 After test		差 (%) Difference (%)	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
走行用 Driving beam						
最大光度 I max						
すれ違い用 Passing beam						
25LL						
50V						

単位 (Unit) : cd

測定箇所 Measuring Area	試験前 Before test		試験後 After test		差 (cd) Difference (cd)	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
すれ違い用 Passing beam						
B50R						

○熱の影響によるカットオフの垂直位置の変化に関する試験

Changes in vertical position of the cut-off line under the influence of heat

サンプル 1

Sample1

単位(Unit):mrad

点灯時間等 Lighting time, etc.	測定用スクリーン上の位置 Position on measuring screen	
	左 Left	右 Right
r3		
r60		
$\Delta r_1 =  r3 - r60 $		

※上記測定で、上向き 1mrad を超え 1.5mrad 以下、又は下向き 2mrad を超え 3mrad 以下の場合

If the Upward value above is more than 1.0 mrad but not more than 1.5 mrad or the Downward value above is more than 2.0 mrad but not more than 3.0 mrad:

サンプル 2

Sample2

単位(Unit):mrad

点灯時間等 Lighting time, etc.	測定用スクリーン上の位置 Position on measuring screen	
	左 Left	右 Right
r3		
r60		
$\Delta r_1 =  r3 - r60 $		

備考

Remarks

---



---

別紙 2  
Attachment 2

前照灯の試験記録及び成績  
Headlamp Test Data Record Form  
プラスチック製レンズを組み込んだランプの要件  
Requirements for Lamps Incorporating Lenses of Plastic Material  
協定規則第 123 号  
1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for  
Europe Regulation No. 123

○温度変化に対する耐性  
Resistance to temperature changes

Unit: cd

サンプル Sample	測定箇所 Measuring Area	試験前 Before test		試験後 After test		差(%) Difference(%)	
		左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
		1	B50R				
50L							
E max							
2	B50R						
	50L						
	E max						
3	B50R						
	50L						
	E max						

○耐候性及び耐薬品性  
Weather resistance and resistance to chemical agents

サンプル Sample	T2		T3		Δ t		T4		T5		Δ d	
	左 Left	右 Right										
1												
2												
3												
平均 Average												

試験前の透過光束測定値                      試験後の透過光束測定値       $\Delta t = (T2 - T3) / T2$   
T2 Transmitted flux (before test)    T3 Transmitted flux (after test)

試験前の拡散光束測定値                      試験後の拡散光束測定値       $\Delta d = (T5 - T4) / T2$   
T4 Diffused flux (before test)        T5 Diffused flux (after test)

- 光源放射線に対する耐性  
Resistance to light source radiation
- 色度特性  
Colorimetric characteristics

	x	y	判定 Determination
左 Left			適・否 Pass Fail
右 Right			適・否 Pass Fail

- サンプルの表面には割れ目、ひっかき傷、剥離又は変形がないこと。  
The surface of the sample shall be free from cracks, scratches, chipping and deformation.
- 左 適 ・ 否 右 適 ・ 否  
Left Pass Fail Right Pass Fail

- 耐洗剤性及び耐炭化水素性  
Resistance to detergents and hydrocarbons

サンプル Sample	T2		T3		Δt	
	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right	左 Left	右 Right
1						
2						
3						
平均 Average	/					

試験前の透過光束測定値  
T2 Transmitted flux  
(before test)  
試験後の透過光束測定値  
T3 Transmitted flux  
(after test)  
 $\Delta t = (T2 - T3) / T2$

- 機械劣化に対する耐性  
Resistance to mechanical deteriorations

サンプル Sample	T2		T3		Δt		T4		T5		Δd	
	左 Left	右 Right										
1												
2												
3												
平均 Average	/						/					

試験前の透過光束測定値                      試験後の透過光束測定値                       $\Delta t = (T2 - T3) / T2$   
T2 Transmitted flux (before test)    T3 Transmitted flux (after test)  
試験前の拡散光束測定値                      試験後の拡散光束測定値                       $\Delta d = (T5 - T4) / T2$   
T4 Diffused flux (before test)        T5 Diffused flux (after test)

- コーティングの粘着試験（コーティングを有する場合）  
Test of adherence of coating, if any  
損傷部の割合                      左 適 ・ 否 右 適 ・ 否  
Rate of impaired area                      Left Pass Fail Right Pass Fail

- プラスチック材料のレンズを組み込んだ完成前照灯の試験  
Tests of the complete lamp incorporating a lens of plastic material

- 完成前照灯のレンズ表面の機械的劣化に対する耐性  
Resistance to mechanical deterioration of the lens surface  
単位 (Unit) :cd

測定箇所 Measuring Area	左 Left	右 Right
B50R		
HV		
75L		

○完成前照灯のコーティングの粘着試験（コーティングを有する場合）

Test of adherence of coating, if any

損傷部の割合                      左      適      ・   否      右      適      ・   否

Rate of impaired area      Left      Pass      Fail      Right      Pass      Fail

備考

Remarks

---

---

---

別紙 3  
Attachment 3

前照灯の試験記録及び成績  
Headlamp Test Data Record Form  
LED モジュール及びLED モジュールを含む前照灯の要件  
Requirements for LED Modules and Headlamps Including LED Modules  
協定規則第 123 号

1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe Regulation No.123

○演色性試験

Colour rendering test

		左 Left	右 Right
最小赤色成分 Minimum red content (k <sub>red</sub> )	すれ違い用		
	走行用		

○紫外線放射試験

UV-radiation test

		左 Left	右 Right	単位 Unit
紫外線放射 UV-radiation (k <sub>UV</sub> )	すれ違い用			W/lm
	走行用			W/lm

○温度の安定性試験

Temperature stability

○配光測定

Photometric characteristics

測定領域 Measuring Area		1分後 After 1minute	光度安定時 Photometry is stable	単位 Unit (cd)	光度比率 Brightness ratio
すれ違い用 Passing beam					—
25LL	左側 Left			cd	
	右側 Right				
走行用 Driving beam					
HV	左側 Left			cd	
	右側 Right				

(注<sup>1</sup>) 光度安定時の欄には、15分間の光度値の変動が3%未満の時の光度を記載すること。

(Note<sup>1</sup>) In the column "Photometry is stable", photometry of which the change in photometric values during a period of 15 minutes is less than 3% shall be entered.

(注<sup>2</sup>) 光度比率の欄には、1分後の測定値を光度安定時の測定値で割った値を記載すること。

(Note<sup>2</sup>) In the column "Brightness ratio", the value obtained by dividing the value at the time of photometric stability by the value of 1 minute after lighting up shall be entered.

○主要なすれ違いビームを照射するLEDモジュールの目標光束の測定

Measurement of target luminous flux of LED module emitting a principal passing beam

サンプル Sample	測定光束 Measured luminous flux	平均 Average	単位 Unit
1			lm

備考

Remarks

---



---



---