

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験

1. 総則

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験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）別添「灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の技術基準」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。

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。

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 「道路運送車両の保安基準第 2 章及び第 3 章の規定の適用関係の整理のため必要な事項を定める告示」（平成 17 年国土交通省告示第 414 号）改正前による側方照射灯については、付表 1「2. 個別規定」表中「幾何学性視認角」の項目は記入しないこと。

別表

測定値及び計算値の取扱い

◎試験自動車

項 目	取 扱 い
許容軸重	製作者指定値 整数位まで記載 (kg)
タイヤ空気圧	諸元表記載値 (kPa)
初期傾斜値	製作者指定値 (%)
走行距離	整数位まで記載 (km)

◎試験における測定記録

項 目	取 扱 い
すれ違い用前照灯の垂直方向の変動の測定	・カットオフライン高さ (h1)、前照灯高さ (h2) 整数位まで記載 (mm) ・重量測定 整数位まで記載 (kg) ・傾斜の計算結果 小数第 2 位まで記載し、計算には末尾処理を行わない ・平均値 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位までとする (%) ・周辺温度 整数位まで記載 (℃)
曲線道路用配光可変型前照灯のスイブル範囲測定	・測定距離 小数第 1 位まで記載 (m) ・前照灯下縁高さ 小数第 3 位まで記載 (m) ・判定基準 α 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位までとする (deg) ・ステアリング舵角 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位までとする (deg) ・作動角 θ 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位までとする (deg) ・エルボ一点移動量 整数位まで記載 (mm)

項 目	取 扱 い
すれ違い用前照灯の自動点灯 及び消灯に関する測定	• 応答時間 小数第 2 位を切り捨て、小数第 1 位まで記載（秒） • 照度 整数位まで記載（lx） • 距離 整数位まで記載（m） • 自動車の速度 整数位まで記載（km/h）

付表 1

Attached1

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

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

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

Type of device

1. 一般規定

General

項番号 Operation No.	項目 Item	判定 Determination	備考 Remarks
3.1	確実な取付 All lamps and reflectors securely mounted	適・否 Pass・Fail	
3.2	前照灯, 前部霧灯の照射方向の初期調節 Headlamps and front fog lamps can be easily adjusted	適・否 Pass・Fail	
3.3	信号灯火の基準軸方位 Axis direction of the signal lamps	適・否 Pass・Fail	
3.5.1~3.5.2	対を成す灯火等の取付位置の対称性 Symmetry of the installation position of lights making a pair	適・否 Pass・Fail	
3.5.3	対を成す灯火等の灯光の色の同一性 The sameness of a colour of lamplight of lights making a pair	適・否 Pass・Fail	
3.5.4	対を成す灯火等の配光特性の同一性 The sameness of photometric characteristic of lights making a pair	適・否 Pass・Fail	
3.6	左右非対称の形状の自動車の対称性 Right and left symmetry of a vehicle of non-symmetric shape	対称・非対称 Symmetric・Non-symmetric	
3.7	灯火等の集合、結合、兼用の条件 Condition for set, combination, and combined use of lights	適・否 Pass・Fail	
3.9	灯火等の光度特性 Photometric characteristics of lights		
3.9.1	点滅する灯火 Flashing lights	適・否 Pass・Fail	
3.9.2	光度特性を変化させることができる条件 Condition for changing photometric characteristics of lights	適・否 Pass・Fail	
3.9.4	アンサーバック機能を有する灯火は、3.15.及び4.29.に規定された条件に従って作動するものとする。 The lamp(s) used for answer-back signal shall operate according to the conditions specified in paragraph 3.15. and 4.29.	適・否 Pass・Fail	
3.10.1	前面への赤色灯火の禁止 No red light visible to the front	適・否 Pass・Fail	
3.10.2	後面への白色灯火の禁止 No white light visible to the rear	適・否 Pass・Fail	

3.11	信号灯火の点灯条件 A lighting condition of a signal lamp fire	適・否 Pass・Fail	
3.12	照射灯火の点灯条件 A lighting condition of a illuminating lamp fire	適・否 Pass・Fail	
3.12.1	車幅灯の代替機能の条件 Condition for alternative function of front position lamp	適・否 Pass・Fail	
項番号 Operation No.	項目 Item	判定 Determination	備考 Remarks
3.14	格納式灯火（前照灯、前部雾灯） A housing type light (headlamp, front fog lamp)		
3.14.1	前照灯、前部雾灯を除き格納式灯火がないこと No retracting lamps other than headlamps or front fog lamps are equipped	適・否 Pass・Fail	
3.14.2	故障時は通常の使用位置に保持又は調節できること Remains in position of normal use in the event of failure	適・否 Pass・Fail	
3.14.3	単一操作での点灯 Illumination by means of a single control	適・否 Pass・Fail	
3.14.4	使用位置以外での停止及び点灯の禁止 No stopping or switching of the lamps in positions other than the position of use	適・否 Pass・Fail	
3.14.5	−30℃から 50℃までの範囲で点灯操作を開始してから 3 秒以内に使用位置に達すること Lamps reach the position of use within three seconds after being switched on between −30degrees C to +50degrees C	適・否 Pass・Fail	
3.15	灯火等の灯光又は反射光の色 Lamplight of lights or colour of reflection light	適・否 Pass・Fail	
3.18	可動構成部品に係る灯火等の要件 Requirement for lights related to movable components	適・否 Pass・Fail	
3.19	可動構成部品の影響を受ける灯火等の要件 Requirements for lights influenced by movable components	適・否 Pass・Fail	
3.20	可動部取付灯火の幻惑防止 Lamps on movable components are not undue discomfort	適・否 Pass・Fail	
3.21	可動部取付灯火の復帰確認 Lamps on movable components returns to the position specified	適・否 Pass・Fail	
3.22	配線のない灯火 Lamps without electrical wiring	適・否 Pass・Fail	
3.23	光源の交換要件 Exchange requirements of light sources	適・否 Pass・Fail	
3.24	尾灯失陥時の代替機能 Temporary fail-safe replacement in the case of a failure of rear position lamp	適・否 Pass・Fail	
3.26	可変光度制御を行う場合の条件 Condition for variable intensity control	適・否 Pass・Fail	
3.27.1～2	灯火器の端子に供給される電圧に関する要件 Requirement for the voltage supplied at the terminals of the lamp	適・否 Pass・Fail	
3.28	幾何学的視認性に関する一般規定 General provisions relating to Geometric Visibility	適・否 Pass・Fail	

3. 29	外部ステータスディスプレイに関する一般規定 External status indicator	適・否 Pass・Fail	
3. 30 3. 30. 1	製造者ロゴに関する一般規定 General provisions relating to Manufacturer logo	適・否 Pass・Fail	
3. 31	運転支援プロジェクションに関する一般規定 General provisions relating to Driver Assistance Projection		
3. 31. 1	運転支援プロジェクションは、図柄、記号又はその両方で構成されること。 The Driver Assistance Projection shall be constituted of patterns, symbols or both.	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 2	運転支援プロジェクションは、次に掲げる交通情報を運転者に警告する場合にのみ投影されるものであること。 イ 危険な交通状況の存在。 ロ 運転者の注意を必要とする他の交通の存在。 ハ 他の交通等との距離を維持すること。 ニ 正しい車線を維持すること。 The Driver Assistance Projection shall be projected only to warn the driver traffic information: (a) the presence of hazardous traffic situation (b) the presence of other road users which require the driver's attention (c) to maintain the distances to surrounding other road users (d) to maintain the correct lane	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 3	運転支援プロジェクションを投影する機能は、別紙 14 に定める投影可能な記号及び図柄について、別紙 14 に定める作動条件を満たす場合にのみ作動する構造であること。 It shall activate the system which operates the Driver Assistant Projection regarding symbols and patterns allowed to project in Annex 14 only in the cases of meeting the operating conditions in Annex 14.	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 4	運転支援プロジェクションを投影する機能は、別紙 14 に定める作動条件において許可されている場合を除き、運転支援プロジェクションを点滅又は変形させない構造であること。 Neither flashing nor transforming of Driver Assistance Projection is permitted, unless expressly allowed for the use cases described under the conditions in Annex 14.	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 5	運転支援プロジェクションを投影する機能は、常に手動で停止及び再作動させることができる構造であること。 It shall be always possible to manually deactivate and reactivate the system which operates the Driver Assistant Projection.	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 6	運転支援プロジェクションを投影する機能は、別紙 14 に定める作動条件を満たさなくなった場合において、直ちに作動を停止する構造であること。 It shall deactivate the system which operates the Driver Assistant Projection immediately when not meeting the operating conditions in Annex 14.	適・否 Pass・Fail	
3. 31. 7	電氣的に検出可能なシステムの故障により、運転支援プロジェクションが提供する道路上の視覚情報に影響が生じた場合、運転支援プロジェクションは自動的に解除されるものとする。 The Driver Assistance Projection shall be deactivated automatically in case of an electrically detectable failure of the system that affects the visual	適・否 Pass・Fail	

	information on the road given by the Driver Assistance Projection.		
3.31.8	運転支援プロジェクションを投影する機能は、協定規則第125号の規則2.20.に規定する視界アシスタント機能による表示を妨害するものでないこと。The Driver Assistance Projection shall not interfere with information displayed by the Field of Vision Assistant as defined in the paragraph 2.20. of UN Regulation No.125.	適・否 Pass・Fail	
3.31.9	運転支援プロジェクションを投影する機能は、前面ガラスの窓ふき器を作動させており、その作動が2分以上継続した場合は作動しない構造であること。 The Driver Assistance Projection shall not be switched ON when the windshield wiper is switched ON and its continuous operation has occurred for a period of at least two minutes.	適・否 Pass・Fail	
3.31.10	運転支援プロジェクションを投影する機能は、軌道予測、逆走警告及び衝突危険警告を除き、車速が65km/h未満の場合は作動しない構造であること。ただし、既にその機能が作動している場合は、車速が40km/hを超えている場合に限り、作動させたままにしておくことができるものとする。 Except for the wrong way warning and risk of collision warning, Driver Assistance Projection shall not be switched ON when the vehicle speed is below 65 km/h. However, when the projection is already switched ON, it may remain switched ON as long as the vehicle speed remains above 40 km/h.	適・否 Pass・Fail	
3.31.11	軌道予測を除き、運転支援プロジェクションの外縁から自動車を中心を通り進行方向に平行な鉛直面までの距離は、1,250mmを超えないこと。 The lateral distance from the outer edges of the Driver Assistance Projection with respect to the longitudinal median plane shall not be more than 1,250 mm.	適・否 Pass・Fail	
3.31.12.	別紙14に図示する軌道予測の場合、3.31.11.の要件にかかわらず、運転支援プロジェクションは、車両の重心の軌道予測に応じて変形することができる。運転支援プロジェクションは装備した付属品及び被牽引車（該当する場合）を含めた車両の幅より広くなならないものとし、いかなる場合でも、2,600mmを超えないものとする。	適・否 Pass・Fail	

2. 個別規定
Individual

項 番号 Operat ion No.	項目 Item	装備 Equipped	取付位置及び 個数 Installation position and number of lights	幾何学的視認 性又は視認性 Geometric visibility or Visibility	方向 Direction	電気結線 Electrical connections	点灯操作状態表示装置 又は 点灯作動状態表示装置 Tell-Tail		その他の要件 Other requirements	備考 Remarks
4.1	走行用前照灯 Headlamps (main -beam)		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.2	すれ違い用前照灯 Headlamps (dipped -beam)		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.3	前部霧灯 Front fog lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.4	側方照射灯 Cornering lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.5	後退灯 Reversing lamps		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	—	
4.6	方向指示器 Direction indicator lamps		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.7	補助方向指示器 Sub direction indicator lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	—	—	適・否 Pass・Fail	—	—	—	
4.8	非常点滅表示灯 Hazard warning device		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.9	制動灯 Stop lamps		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	—	
4.9	補助制動灯 High mount stop lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.10	番号灯 Rear registration plate lamps		適・否 Pass・Fail	—	—	—	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.11	車幅灯 Front position lamps		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.12	尾灯 Rear position lamps		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	—	
4.13	後部霧灯 Rear fog lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.14	駐車灯 Parking lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.15	前部上側端灯 Front end outline marker lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4.15	後部上側端灯 Rear end outline marker lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	

項 番号 Operat ion No.	項目 Item	装備 Equipped	取付位置及び 個数 Installation position and number of lights	幾何学的視認 性又は視認性 Geometric visibility or Visibility	方向 Direction	電気結線 Electrical connections	点灯操作状態表示装置 又は 点灯作動状態表示装置 Tell-Tail		その他の要件 Other requirements	備考 Remarks
4. 16 4. 17	後部反射器 Rear reflex reflectors		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	—	適・否 Pass・Fail	
4. 18	前部反射器 Front reflex reflectors	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	—	適・否 Pass・Fail	
4. 19	大型後部反射器 Large-sized rear reflex reflectors	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	—	—	
4. 20	側方反射器 Side reflex reflectors	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	—	適・否 Pass・Fail	
4. 21	側方灯 Side marker lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4. 22	再帰反射材 Rear marking plates for heavy and long vehicles	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	—	—	適・否 Pass・Fail	
4. 23	配光可変型前照灯 Adaptive front lighting	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4. 24	緊急制動表示灯 Emergency stop signal	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4. 25	車室外乗降支援灯 Exterior courtesy lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	適・否 Pass・Fail	—	—	—	
4. 26	後面衝突警告表示 灯 Rear-end collision alert signal	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail		適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	—	
4. 27	低速走行時側方照 射灯 Manoeuvring lamps	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	—	—	適・否 Pass・Fail	
4. 28	昼間走行灯 Daytime running lamp	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	有・無 Y / N	適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail	
4. 29	アンサーバック機 能を有する灯火 Answer-back signal	有・無 Y / N	—	—	—	適・否 Pass・Fail	—	—	適・否 Pass・Fail	

* 取付位置の判定について寸法測定を行った場合は、灯火器類取付一覧表等に結果を記載し添付する。

付表 2-1

Attached Table2-1

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

3. 荷重の関数としてすれ違い用前照灯の照射光線の傾きの変動試験

Measurement of the Variation of Dipped-Beam Inclination as Function of Load

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					
Test vehicle					
車名・型式 (類別)			車台番号		
Make/Type (Variant)			Chassis No.		
灯火器型式					
Type of device					
許容軸重 (前軸)					
Permissible axle load (Front)					kg
(後軸)					
(Rear)					kg
技術的に許容できる最大重量					
Technically permissible maximum weight of vehicle					kg
初期傾斜の指定値			走行距離		
Initial inclination			%	Running distance	
				km	
車高調整装置の有・無			(有 ・ 無)		
Suspension height adjustment system			(Yes ・ No)		
前照灯照射方向調節装置			(自動式 ・ 手動式 ・ 無)		
Headlamp aiming direction adjusting device			(Auto ・ Manual ・ No)		
タイヤサイズ (空気圧)		前輪			
Tire size (Pressure)		(Front wheel)			
		(kPa)			
		後輪			
		(Rear wheel)			
		(kPa)			

備考

Remarks

◎試験成績

Test results

4.2.6.2.3.

失陥発生時に照射方向の垂直傾斜は、発生時よりも上方に傾斜しない。（ 適 ・ 否 ）

The dipped-beam shall not assume a position in which the dip is less than it was at the time when the failure of the device occurred. (Pass・Fail)

4.2.6.2 前照灯照射方向調節装置

Headlamp aiming direction adjusting device

・試験時周辺温度

℃

Ambient temperature in testing room

℃

積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前照灯照射方向調節装置の位置 Position of device	カットオフライン高さ h1 (mm) Height of cut-off line (mm)	前照灯高さ h2 (mm) Height of headlamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 (%) Result (%)
ケース1 Case1 運転者席 Driver only 初期傾斜の測定 Measurement of initial inclination	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1		平均値 Average
				2		
				3		
			右 RH	1		平均値 Average
				2		
				3		
ケース2 Case2 運転者席＋助手席 Driver + front passenger seat	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		
			右 RH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		
ケース3 Case3 運転者席＋助手席＋最後列の全席 Driver + front passenger seat + all seating positions in the backmost row	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		
			右 RH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		

ケース 4 Case4 全席 All seating positions	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					
			右 RH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					

ケース 5 Case5 全席＋ 後軸の許容 重量 又は車両最 大重量 All seating positions + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					
			右 RH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					

ケース 6 Case6 運転者席＋ 後軸の許容 重量 又は車両最 大重量 Driver + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					
			右 RH	1					
				2					平均値 Average
				3					
				4					

追加試験

Additional test

積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前照灯照射方向調節装置の位置 Position of device	カットオフライン 高さ h1 (mm) Height of cut- off line (mm)	前照灯高さ h2 (mm) Height of headlamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 Result (%)
ケース Case	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH 又は OR 右 RH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		
				5		
				6		
				7		
				8		
				9		
				10		
ケース Case	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH 又は OR 右 RH	1		平均値 Average
				2		
				3		
				4		
				5		
				6		
				7		
				8		
				9		
				10		

付表 2-2

Attached Table2-2

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

3. 荷重の関数としてすれ違い用前照灯の照射光線の傾きの変動試験

Measurement of the Variation of Dipped-Beam Inclination as Function of Load

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					
Test vehicle					
車名・型式 (類別)			車台番号		
Make/Type (Variant)			Chassis No.		
灯火器型式					
Type of device					
許容軸重 (前軸)					
Permissible axle load (Front)					kg
(後軸)					
(Rear)					kg
技術的に許容できる最大重量					
Technically permissible maximum weight of vehicle					kg
初期傾斜の指定値			走行距離		
Initial inclination			%	Running distance	
				km	
車高調整装置の有・無			(有 ・ 無)		
Suspension height adjustment system			(Yes ・ No)		
前照灯照射方向調節装置			(自動式 ・ 手動式 ・ 無)		
Headlamp aiming direction adjusting device			(Auto ・ Manual ・ No)		
タイヤサイズ (空気圧)		前輪			
Tire size (Pressure)		(Front wheel)			
		(kPa)			
		後輪			
		(Rear wheel)			
		(kPa)			

備考

Remarks

◎試験成績

Test results

4.2.6.2.3.

失陥発生時に照射方向の垂直傾斜は、発生時よりも上方に傾斜しない。（ 適 ・ 否 ）

The dipped-beam shall not assume a position in which the dip is less than it was at the time when the failure of the device occurred. (Pass・Fail)

4.2.6.2 前照灯照射方向調節装置

Headlamp aiming direction adjusting device・ 試験時周辺温度 ℃
Ambient temperature in testing room ℃

積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前照灯照射方向調節装置の位置 Position of device	カットオフライン高さ h1 (mm) Height of cut-off line (mm)			前照灯高さ h2 (mm) Height of headlamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 (%) Result (%)	
ケース 1 Case1 運転者席 Driver only 初期傾斜の測定 Measurement of initial inclination	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1					平均値 Average
				2					
				3					
			右 RH	1					平均値 Average
				2					
				3					
ケース 2 Case2 運転者席＋後軸の許容重量 又は車両最大重量 Driver + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u> 後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		左 LH	1					平均値 Average
				2					
				3					
				4					
			右 RH	1					平均値 Average
				2					
				3					
				4					

追加試験

Additional test

積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前照灯照射方向調節装置の位置 Position of device	カットオフライン高さ h1 (mm) Height of cut-off line (mm)			前照灯高さ h2 (mm) Height of headlamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 (%) Result (%)	
ケース Case	前 <u>Front</u>		左 LH	1					平均値 Average
	後 <u>Rear</u>			2					
	計 <u>Total</u>			3					
				4					
				5					
				6					
				7					
				8					
				9					
				10					
ケース Case	前 <u>Front</u>		左 LH	1					平均値 Average
	後 <u>Rear</u>			2					
	計 <u>Total</u>			3					
				4					
				5					
				6					
				7					
				8					
				9					
				10					

付表 2-3

Attached Table2-3

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

3. 荷重の関数として前部霧灯の照射光線の傾きの変動試験

Measurement of the Variation of Front Fog Lamp Inclination as Function of Load

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					
Test vehicle					
車名・型式 (類別)			車台番号		
Make/Type (Variant)			Chassis No.		
灯火器型式					
Type of device					
許容軸重 (前軸)					
Permissible axle load (Front)					kg
(後軸)					
(Rear)					kg
技術的に許容できる最大重量					
Technically permissible maximum weight of vehicle					kg
初期傾斜の指定値			走行距離		
Initial inclination			%	Running distance	
				km	
車高調整装置の有・無			(有 ・ 無)		
Suspension height adjustment system			(Yes ・ No)		
前部霧灯照射方向調節装置			(自動式 ・ 手動式 ・ 無)		
Headlamp aiming direction adjusting device			(Auto ・ Manual ・ No)		
タイヤサイズ (空気圧)		前輪			
Tire size (Pressure)		(Front wheel)		(kPa)	
		後輪			
		(Rear wheel)		(kPa)	

備考

Remarks

◎試験成績

Test results

4.3.6.2 前部霧灯照射方向調節装置

Front fog lamp aiming direction adjusting device

4.3.6.2.3.

失陥発生時に照射方向の垂直傾斜は、発生時よりも上方に傾斜しない。（ 適 ・ 否 ）

The front fog lamp shall not assume a position in which the dip is less than it was at the time when the failure of the device occurred. (Pass・Fail)

○乗車定員 10 人未満の乗用車

Vehicles in category M1:

		試験時周辺温度		℃			
		Ambient temperature in testing room		℃			
積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前部霧灯照射方向調節装置の位置 Position of device	カットオフライン 高さ h1 (mm) Height of cut-off line (mm)	前部霧灯 高さ h2 (mm) Height of foglamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 Result (%)	
ケース 1 Case1 運転者席 Driver only 初期傾斜の測定 Measurement of initial inclination	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u>		右 RH				
	計 <u>Total</u>						
ケース 2 Case2 運転者席＋助手席 Driver + front passenger seat	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u>		右 RH				
	計 <u>Total</u>						
ケース 3 Case3 運転者席＋助手席＋最後列の全席 Driver + front passenger seat + all seating positions in the backmost row	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u>		右 RH				
	計 <u>Total</u>						

ケース 4 Case4 全席 All seating positions	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		右 RH				
ケース 5 Case5 全席＋ 後軸の許容重 量 又は車両最大 重量 All seating positions + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		右 RH				
ケース 6 Case6 運転者席＋ 後軸の許容重 量 又は車両最大 重量 Driver + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u>		左 LH				
	後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		右 RH				

上記以外の自動車

Vehicles in categories M2 and M3 and N

試験時周辺温度：℃

Ambient temperature in testing room：℃

積載条件 State of load	重量測定結果 Vehicle weight (Laden) (kg)	前部霧灯照射方向調節 装置の位置 Position of device	カットオフライン 高さ h1 (mm) Height of cut- off line (mm)	前部霧灯 高さ h2 (mm) Height of foglamp (mm)	h1-h2 (mm)	結果 Result (%)
ケース 1 Case1 運転者席 Driver only 初期傾斜の測定 Measurement of initial inclination	前 <u>Front</u>		左 LH			
	後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		右 RH			
ケース 2 Case2 運転者席＋ 後軸の許容重量 又は車両最大 重量 Driver + permissible load of rear axle or maximum weight of vehicle	前 <u>Front</u>		左 LH			
	後 <u>Rear</u> 計 <u>Total</u>		右 RH			

付表 3

Attached Table 3

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

4. 曲線道路用配光可変型前照灯

Measurement of Light Distribution Adjustable Headlamps for Curved Roads

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

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

配光可変型種別

Type of device

Light distribution adjustable headlamp type

測定距離

Measurement distance m

1. スイブル範囲試験

すれ違い前照灯

Swivel range test

Headlamps (dipped-beam)

灯火器下縁の高さ

左灯器

m

右灯器

m

Height of lower edge of light

Left

Right

100×H 以上のスイブル禁止

Prohibition of swivel exceeding 100×H

左カーブ時の左灯器

The left light at the time of a left curve

旋回半径 Revolution radius (m)	車速 Speed (km/h)	判定基準 α Judgment standard (deg)	ステアリン グ舵角 Steering angle (deg)	エルボー点移 動量 Amount of elbow point movement (mm)	作動角度 θ Operation angle (deg)	判定 Determination
60	40					適・否 Pass・Fail
150	60					適・否 Pass・Fail
300	80					適・否 Pass・Fail
500	100					適・否 Pass・Fail
※						適・否 Pass・Fail

左カーブ時の右灯器

The right light at the time of a left curve

旋回半径 Revolution radius (m)	車速 Speed (km/h)	判定基準 α Judgment standard (deg)	ステアリン グ舵角 Steering angle (deg)	エルボー点移 動量 Amount of elbow point movement (mm)	作動角度 θ Operation angle (deg)	判定 Determination
60	40					適・否 Pass・Fail
150	60					適・否 Pass・Fail
300	80					適・否 Pass・Fail

500	100					適・否 Pass・Fail
※						適・否 Pass・Fail

右カーブ時の左灯器

The left light at the time of a right curve

旋回半径 Revolution radius (m)	車速 Speed (km/h)	判定基準 α Judgment standard (deg)	ステアリン グ舵角 Steering angle (deg)	エルボー点移 動量 Amount of elbow point movement (mm)	作動角度 θ Operation angle (deg)	判定 Determination
60	40					適・否 Pass・Fail
150	60					適・否 Pass・Fail
300	80					適・否 Pass・Fail
500	100					適・否 Pass・Fail
※						適・否 Pass・Fail

右カーブ時の右灯器

The right light at the time of a right curve

旋回半径 Revolution radius (m)	車速 Speed (km/h)	判定基準 α Judgment standard (deg)	ステアリン グ舵角 Steering angle (deg)	エルボー点移 動量 Amount of elbow point movement (mm)	作動角度 θ Operation angle (deg)	判定 Determination
60	40					適・否 Pass・Fail
150	60					適・否 Pass・Fail
300	80					適・否 Pass・Fail
500	100					適・否 Pass・Fail
※						適・否 Pass・Fail

※規定条件（旋回半径，車速）でスイブルしない場合は，次の条件で確認する。（例：最大スイブル時）

*When it does not swivel according to the prescribed conditions (revolution radius, speed), the following conditions are used for confirmation (e.g. at the time of maximum swivel)

作動角計算式

Operation angle formula

$$\theta = \tan^{-1} (W/10000)$$

θ : 作動角度 (deg)

Operation angle

W : スクリーン上のエルボー点移動量 (mm)

The amount of elbow point movements on a screen

許容角度計算式

Permissible angle formula

$$\alpha = \sin^{-1} (50 \times H/R)$$

α : 100H 相当の許容角度 (deg)

Permissible angle equivalent to 100H

H : ヘッドランプ下縁高さ (m)

Height of lower edge of headlamp

R : 旋回半径 (m)

Revolution radius

2. 500R 以上での作動禁止

Prohibition of operation at more than 500R

左カーブ時の左灯器

The left light at the time of a left curve

旋回半径 Revolutio n radius (m)	車速 Speed (km/h)	ステア リング 舵角 Steerin g angle (deg)	判定 Determinatio n
500	100		適・否 Pass・Fail

左カーブ時の右灯器

The right light at the time of a left curve

旋回半径 Revolutio n radius (m)	車速 Speed (km/h)	ステア リング 舵角 Steerin g angle (deg)	判定 Determinatio n
500	100		適・否 Pass・Fail

右カーブ時の左灯器

The left light at the time of a right curve

旋回半径 Revolutio n radius (m)	車速 Speed (km/h)	ステア リング 舵角 Steerin g angle (deg)	判定 Determinatio n
500	100		適・否 Pass・Fail

右カーブ時の右灯器

The right light at the time of a right curve

旋回半径 Revolutio n radius (m)	車速 Speed (km/h)	ステア リング 舵角 Steerin g angle (deg)	判定 Determinatio n
500	100		適・否 Pass・Fail

3. フェールセーフ作動条件

Fail-Safe operation conditions

検出項目 Detection item	判断条件 Judgment conditions	処置 Disposal	テルテール Tell-Tale	判定 Determination
			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
			適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
			適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail

4. 前進状態のみ（左折待機を除く）での作動確認

An operation check only when the vehicle is moving forward (excluding when in a waiting state to make left-turn)

判 定 Determination
適 ・ 否 Pass・Fail

備考

Remarks

付表 4

Attached Table 4

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

5. 配光可変型前照灯の自動制御

Automatic operation of adaptive front lighting system

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

◎試験自動車

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

配光可変型種別

Type of device

Light distribution adjustable headlamp type

◎試験成績

Test results

4. 23. 7. 4. 1. 配光可変型前照灯のすれ違い用ビームは、V 等級の配光形態、E 等級の配光形態、W 等級の配光形態及び T 等級の配光形態ではない間は、C 等級の配光形態でなければならない。

適・否

Pass・Fail

The low beam of an adaptive front lighting system shall be in the class C lighting mode when it is not in the class V lighting mode, class E lighting mode, class W lighting mode and class T lighting mode.

4. 23. 7. 4. 2. V等級の配光作動要件 (下記の該当のある箇所を選択)

適・否

Pass・Fail

Requirement of the class V lighting mode (Choose applicable item(s))

(a) 市街地において、自動車の速度が60km/h以下

(a) The vehicle speed is 60 km/h or less in an urban area.

(b) 固定された道路照明が備わった道路で、自動車の速度が 60km/h 以下

(b) The vehicle speed is 60 km/h or less on roads equipped with

a fixed

road illumination.

(c) 路面輝度が 1cd/m² 又は水平路面照度が 10lx を連続的に上回る

(c) A road surface luminance of 1 cd/m² or a horizontal road illumination of 10lx is exceeded continuously.

(d) 自動車の速度が 50km/h 以下

(d) The vehicle speed is 50 km/h or less.

4. 23. 7. 4. 3. E 等級の配光作動要件 (下記の該当のある箇所を選択)

適・否

Pass・Fail

Requirement of the class ~~W~~ E lighting mode (Choose applicable item(s))

(a) 特定道路の走行又は車両の速度が 110km/h 以上

(a) Run of the specific road, or the vehicle speed exceeds 110

km/h.

(b) 協定規則第 149 号のデータセットに適合しかつ下記要件に適合する

(b) In conformity with UNECE R149 and below requirements

・データセット E1: 車両の速度が 100km/h を超えること。

・Data set E1: The vehicle speed exceeds 100 km/h.

・データセット E2: 車両の速度が 90km/h を超えること。

・Data set E2: The vehicle speed exceeds 90 km/h.

・データセット E3: 車両の速度が 80km/h を超えること。

・Data set E3: The vehicle speed exceeds 80 km/h.

適・否

Pass・Fail

4. 23. 7. 4. 3. W 等級の配光作動要件 (下記の該当のある箇所を選択)

Requirement of the class V lighting mode (Choose applicable item(s))

(a) 道路が濡れていること。

適・否

(a) The road is wet.

Pass・Fail

(b) ワイパー動作 (2min 以上)

(b) The operation of windshield wiper. (More than 2 min)

4.23.7.4.5. 配光可変型前照灯の曲線道路用配光要件 (下記の該当のある箇所を選択)

Requirement of curved road lighting for adaptive front lighting system (Choose applicable item(s))

(a) かじ取装置の固定角度又はそれと同等の状態

(a) Fixed angle of steering system or equivalent state

(b) 車両重心の軌道又はそれと同等の状態

(b) Trajectory of center of gravity of the motor vehicle or

equivalent

適・否

Pass・Fail

state

4.23.7.4.6. 配光可変型走行用前照灯の曲線道路用配光要件

Requirement of curved road lighting for adaptive front lighting system

(a) かじ取装置の固定角度又はそれと同等の状態

(a) Fixed angle of steering system or equivalent state

(b) 車両重心の軌道又はそれと同等の状態

(b) Trajectory of center of gravity of the motor vehicle or equivalent state

適・否

Pass・Fail

4.23.7.5. 配光可変型前照灯の中立状態と自動作動との切り換え

Switching between neutral state and automatic operation of adaptive

front lighting system.

付表 5

Attached Table 5

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

6. 走行用前照灯の自動制御

Automatic control of the main-beam headlamps

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

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

配光可変型種別

Type of device

Light distribution adjustable headlamp type

◎試験成績

Test results

- 4.1.7.2. 手動で走行用前照灯のスイッチを切り替えでき、かつ当該ランプの自動コントロールを手動で切ることが常時可能である。

適・否

It shall always be possible to switch the main-beam headlamps, adaptive or non adaptive, ON and OFF manually and to manually switch off the automatic control.

Pass・Fail

- 4.1.8.1. 4.1.7.1. 項にある走行用前照灯に係る制御が自動である場合にあっては、自動制御状態であることを運転者席の運転手に表示するための点灯操作状態表示装置を備えなければならない。

適・否

If the control of the main-beam headlamps is automatic as described in paragraph 4.1.7.1. above an indication shall be provided to the driver that the automatic control of the main-beam function is activated.

Pass・Fail

- 4.1.9.3.1.1. センサの取付け位置及び検出範囲

The mounting location of the sensor and detection range

センサの取付け高さ Mounting height of the sensor	m
検出範囲 (水平方向) Horizontal direction	適・否 Pass・Fail
検出範囲 (上方角度) Upward angle	適・否 Pass・Fail
検出範囲 (下方角度) Downward angle	適・否 Pass・Fail

4.1.9.3.3. 試験運転結果

Detection performance

試験項目 Test items	交通条件 Traffic condition	道路の種類 Road type		
		都市部の道路 Urban areas	多車線道路 (高速道路等) Multi lane road, e.g. (Motorway)	郊外部の道路 Country road
	速度 Speed	50±10km/h	100±20km/h	80±20km/h
	試験コース全長における割合 Average percentage of the full test course length	10%	20%	70%
A	1 台の対向車又は先行車を走行させ、走行用ビームが作動状態及び不動作状態を繰り返す状態 Single oncoming vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF.		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
B	複数の対向車及び先行車を走行させ、走行用ビームが作動状態及び不動作状態を繰り返す状態 Combined oncoming and preceding traffic situations, in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
C	能動的及び受動的な追い越しがあり、走行用ビームが作動状態及び不動作状態を繰り返す状態 Active and passive overtaking maneuvers, in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
D	4.1.9.3.1.2. に規定する対向する自転車がある状態 Oncoming bicycle, as described in paragraph 4.1.9.3.1.2.			適・否 Pass・Fail
E	複数の対向車及び先行車を走行させている状態 Combined oncoming and preceding traffic situations	適・否 Pass・Fail		

4.1.9.3.5. 周囲の灯火条件が発する照度が 7,000lx を超えた場合に、当該ランプのスイッチが自動で切れる。

Moreover, they shall be switched OFF automatically when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7000 lx

適・否

Pass・Fail

備考

Remarks

付表 6

Attached Table 6

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

7. 配光可変型走行用ビームの自動制御

Automatic control of the adaptive main-beam headlamps

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

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

配光可変型種別

Type of device

Light distribution adjustable headlamp type

◎試験成績

Test results

4. 23. 7. 1. 3. 配光可変型、非配光可変型に関わらず、走行用前照灯を、常時手動でスイッチを切り替えることができ、かつ自動コントロールのスイッチを常時手動で切ることができるものとする。

適・否

Pass・Fail

It shall always be possible to switch the main-beam headlamps, adaptive or non adaptive, ON and OFF manually and to manually switch off the automatic control.

4. 23. 8. 3. 4. 23. 7. 1. 2. 項にある配光可変型走行用ビームが配光可変状態であることを運転者席の運転者に表示するための点灯操作状態表示装置を備えなければならない。

適・否

Pass・Fail

If the control of the adaptive main-beam headlamps is automatic as described in paragraph 4. 23. 7. 1. 2. above an indication shall be provided to the driver that the automatic control of the main-beam function is activated.

4. 23. 9. 3. 1. 1. センサの取付け位置及び検出範囲

The mounting location of the sensor and detection range

センサの取付け高さ Mounting height of the sensor	m
検出範囲 (水平方向) Horizontal direction	適・否 Pass・Fail
検出範囲 (上方角度) Upward angle	適・否 Pass・Fail
検出範囲 (下方角度) Downward angle	適・否 Pass・Fail

4.23.9.2. 試験運転結果

Detection performance

試験項目 Test items	交通条件 Traffic condition	道路の種類 Road type		
		都市部の道路 Urban areas	多車線道路 (高速道路等) Multi lane road, e.g. (Motorway)	郊外部の道路 Country road
	速度 Speed	50±10km/h	100±20km/h	80±20km/h
	試験コース全長における割合 Average percentage of the full test course length	10%	20%	70%
A	1 台の対向車又は先行車を走行させ、配光可変型走行用ビームが反応する状態 Single oncoming vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the adaptive main beam will switch ON and OFF.		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
B	複数の対向車及び先行車を走行させ、配光可変型走行用ビームが反応する状態 Combined oncoming and preceding traffic situations, in a frequency so that the adaptive main beam will switch ON and OFF		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
C	能動的及び受動的な追い越しがあり、配光可変型走行用ビームが反応する状態 Active and passive overtaking maneuvers, in a frequency so that the adaptive main beam will switch ON and OFF		適・否 Pass・Fail	適・否 Pass・Fail
D	4.23.9.3.1.2. に規定する対向する自転車がある状態 Oncoming bicycle, as described in paragraph 4.23.9.3.1.2.			適・否 Pass・Fail
E	複数の対向車及び先行車を走行させている状態 Combined oncoming and preceding traffic situations	適・否 Pass・Fail		

- 4.23.9.3.1.3. 周囲の灯火条件が発する照度が 7,000lx を超えた場合に、当該ランプのスイッチが自動で切れる。
Moreover, they shall be switched OFF automatically when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7000 lx

適・否
Pass・Fail

備考

Remarks

付表 7

Attached Table 7

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

8. すれ違い用前照灯の自動点灯及び消灯に関する要件

Automatic switching conditions dipped-beam headlamps

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

Test vehicle

車名・型式 (類別)

車台番号

Make/Type (Variant)

Chassis No.

灯火器型式

Type of device

◎試験成績

Test results

すれ違い用前照灯の自動点灯及び消灯に関する要件 (注 1) Automatic switching conditions dipped-beam headlamps			
周囲の照度 (注 2) Ambient light outside the vehicle	すれ違い用前照灯 Dipped-beam headlamps	応答時間 Response time	結果 results
1000lx 未満 less than 1,000 lux	点灯する ON	2 秒以内 no more than 2 seconds	sec
1000lx 以上 7000lx 以下 between 1,000 lux and 7,000 lux	自動車製作者等の定め るところによる at manufacturer's discretion	自動車製作者等のさだめ るところによる at manufacturer's discretion	点灯 ON lux
			消灯 OFF lux
7000lx 超 more than 7,000 lux	消灯する OFF	5 秒超 300 秒以内 more than 5 seconds, but no more than 300 seconds	sec

(注 1) 自動車製作者等は、シミュレーションその他の手段により、本表に規定する基準への適合を証明するものとする。

Compliance with these conditions shall be demonstrated by the applicant, by simulation or other means of verification accepted by the Type Approval Authority.

(注 2) 車両上のセンサ取付高さと同じ高さにあるコサイン補正済みセンサを使用して、水平面上で照度を測定するものとする。

The illuminance shall be measured on a horizontal surface, with a cosine corrected sensor on the same height as the mounting position of the sensor on the vehicle. This may be demonstrated by the manufacturer by sufficient documentation or by other means accepted by the Type Approval Authority.

- 4.2.7.5. すれ違い用前照灯（三輪自動車、大型特殊自動車及び小型特殊自動車に備えるものを除く。）は、別紙 13 に規定する要件に従って、周囲の照度に応じ、自動的に点灯及び消灯する機能を有するものであること。ただし、次に掲げる場合にあっては、自動的に点灯する機能を解除している状態又は手動で消灯させたときに消灯したままの状態であってもよい。なお、自動的に消灯する機能については、手動による解除が可能な構造とすることができる。
- The dipped-beam headlamps (except lamps equipped with three-wheeled motor vehicles, large-sized special motor vehicles, and small-sized special motor vehicles) shall be switched ON and OFF automatically relative to the ambient light conditions according to the requirements of Annex 13. However the function which is automatically switched ON may be canceled or the dipped-beam headlamps may be switched OFF manually and remain while the following conditions exist. In addition the function which is automatically switched OFF may be structured to be manually canceled.
- 4.2.7.5.1. 変速装置が「駐車」位置にある場合 適・否
The automatic transmission control is in the park position. Pass・Fail
- 4.2.7.5.2. 駐車制動装置が作動している場合 適・否
The parking brake is in the locked position. Pass・Fail
- 4.2.7.5.3. 始動装置を手動によって作動した後、車両を動かすまで自動車が停車している場合 適・否
The vehicle is still stopped after the device which starts and/or stops the propulsion system is manually activated. Pass・Fail
- 4.2.7.5.4. 自動的に点灯する機能は、2 回未満の意図的な動作により手動によって解除することが不可能となるように設計され、かつ、3.11. に規定する灯火器が点灯している場合。 適・否
なお、 Pass・Fail
自動車の速度が 15km/h 以下である場合にあっては 3.11. に規定する灯火器は消灯していてもよいが、これらの灯火等が消灯している期間全体にわたって、運転者に対して光学的、及び聴覚的又は触覚的警告信号で示すこと。
The function which is automatically switched ON is designed in such a way that manual deactivation shall not be possible with less than two deliberate actions and the lamps referred to in paragraph 3.11. shall be switched ON.
or
If the vehicle speed does not exceed 15 km/h, the lamps referred to in paragraph 3.11. may be switched OFF. However throughout the entire period that these lamps are switched OFF, it is indicated to the driver with an optical and with an acoustic or haptic warning signal.
- 4.2.7.5.5. 前部霧灯が点灯している場合 適・否
When the front fog light is ON Pass・Fail
- 4.2.7.6. すれ違い用前照灯（三輪自動車、大型特殊自動車及び小型特殊自動車に備えるものを除く。）は、4.2.7.5.1. から 4.2.7.5.5. の状態が存在しなくなった場合は、自動的に点灯及び消灯する機能を再開するものとする。 適・否
The automatic operation of the dipped-beam headlamps (except the one for three-wheeled motor vehicles, large-sized special motor vehicles, and small-sized special motor vehicles) shall be resumed as soon as the conditions in the paragraph 4.2.7.5.1. through 4.2.7.5.5. no longer exist. Pass・Fail
- 4.2.7.7. 周囲の照度が 1,000lx 以上である場合にあっては、すれ違い用前照灯は、 適・否
4.2.7.5. の規定にかかわらず、周囲の照度以外の条件（時刻、自動車の位置、雨、霧等）に従って、自動的に点灯及び消灯することができる。 Pass・Fail
Without prejudice to paragraph 6.2.7.6.1., the dipped-beam headlamps may switch ON and OFF automatically relative to other factors such as time or ambient conditions (e.g. time of the day, vehicle location, rain, fog, etc.)

4.2.7.7. の具体的条件を記載
Describe the specific conditions of 4.2.7.7.

備考
Remarks

付表 8

Attached Table 8

灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置の試験記録及び成績

Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test Data Record Form

9. 運転支援プロジェクションに関する要件

Requirements for The Driver Assistance Projection

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

Test vehicle

車名・型式（類別）

Make/Type (Variant)

灯火器型式

Type of device

車台番号

Chassis No.

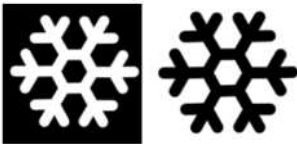
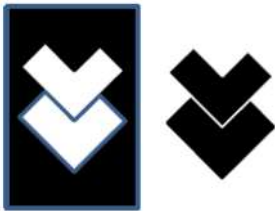
配光可変型前照灯種別

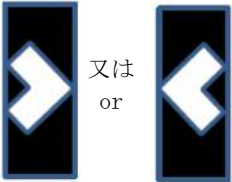
Light distribution adjustable headlamp type

◎試験成績

Test results

別紙 14

記号及び図柄 Symbols and Pattern	作動目的 Use case	作動条件 Conditions and remarks	判定 Determination
	路面凍結警告 Slippery road warning	-	適・否 Pass・Fail
	衝突危険警告 Risk of collision warning	当該自動車と前方車両との相対速度が 30km/h より大きく、衝突するまでの時間が 1.4 秒未満の場合に作動すること。 毎分 180 回以上 300 回以下の一定の周期で点滅することができる。 Triggered when the relative speed is larger than 30 km/h and Risk of Collision Time is less than 1.4 s. Flashing at 4.0 hz +/- 1.0 hz allowed.	適・否 Pass・Fail
	逆走警告 Wrong way warning	当該自動車が、一方通行道路又は高速道路に、反対方向から進入することを検知した場合に作動すること。 毎分 180 回以上 300 回以下の一定の周期で点滅することができる。 Activated when the vehicle is entering a one-way road or a highway in opposite direction. Flashing at 4.0 hz +/- 1.0 hz allowed.	適・否 Pass・Fail

 	車線維持支援警告 Lane keeping assist warning	当該自動車が、意図せずに走行する車線を逸脱した場合に作動すること。 Activated if the vehicle unintentionally exits its lane.	適・否 Pass・Fail
 本図は、前方直進時の自動車の運転者の視点から、軌道予測に関する運転支援プロジェクトの基本的な形状である四角形を見た例である。破線はプロジェクトの一部ではなく、車両が走行表現したものであり、軌道予測プロジェクトの横方向の境界を明確にしている。 3.31.12の要件に適合するように、この形状を変形させることができる。	軌道予測		適・否 Pass・Fail

備考

Remarks

別紙

Attachment

灯火器類取付一覧表
TABLE OF INSTALLATION OF LIGHTS

(単位:mm)

すれ違い用前照灯 Passing beam headlamp	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
前部霧灯 Front fog lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
側方照射灯 Cornering lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両前端からの距離 Distance from front end		
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
後退灯 Reversing Lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
車幅灯 Front position lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
前部上側端灯 Front end outline marker lamps	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
	車幅灯からの距離 Distance from front position lamps		
前部反射器	取付高さ	上 縁	

Front reflex reflectors	Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
側方灯 (前部) Side marker lamps (Front)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両前端からの距離 Distance from front end		
	隣接する後方にある側方灯等との距離 Distance from the rearmost of the adjoining rear side marker lamp, etc.		
側方灯 (中央部 No.) Side marker lamps (Middle No.)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	隣接する前方・後方*にある側方灯等との距離 Distance from the frontmost・rearmost* of the adjoining front・rear* side marker lamp, etc		
側方灯 (後部) Side marker lamps (Rear)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両後端からの距離 Distance from rear end		
	隣接する前方にある側方灯等との距離 Distance from the frontmost of the adjoining front side marker lamp, etc.		
側方反射器 (前部)	取付高さ Attachment	上 縁 Upper	

Side reflex reflectors (Front)	height	edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両前端からの距離 Distance from front end		
	隣接する後方にある側方反射器等との距離 Distance from the rearmost of the adjoining rear side reflex reflectors ,etc.		
側方反射器 (中央部 No.) Side reflex reflectors (Middle No.)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	隣接する前方・後方※にある側方反射器等との距離 Distance from the frontmost・rearmost※ of the adjoining front・rear※ side reflex reflectors, etc.		
側方反射器 (後部) Side reflex reflectors (Rear)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両後端からの距離 Distance from rear end		
	隣接する前方にある側方反射器等との距離 Distance from the frontmost of the adjoining front side reflex reflectors ,etc.		
尾灯 Rear position lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
後部霧灯 Rear fog lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	

		下 縁 Lower edge	
		制動灯からの距離 Distance from stop lamps	
駐車灯 Parking lamps	前面 Front	車両最外側からの距離 Distance from outermost part	
	後面 Rear	車両最外側からの距離 Distance from outermost part	
後部上側端灯 Rear end outline marker lamps		取付高さ Attachment height	
		尾灯からの距離 Distance from rear position lamps	
後部反射器 Rear reflex reflectors	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
大型後部反射器 Large-sized rear reflex reflectors		取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge
制動灯 Stop lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
補助制動灯 High mount stop lamps	取付高さ Attachment height	下 縁 Lower edge	
		窓下端からの距離 Distance from window end	
	車両中心面からの距離 Distance from center plane		
方向指示器・非常点滅表示灯 (前面) Direction indicator lamps / Hazard warning lamp (Front)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	内縁間隔 Center clearance		
	車両最外側からの距離		

	Distance from outermost part		
方向指示器（側面・前部） Direction indicator lamps (Front-side)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	車両前端からの距離 Distance from front end		
方向指示器（側面・中央部） Direction indicator lamps (Middle -side)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	客室等の外側後端からの距離 Distance from outside ends, such as passenger room		
方向指示器・非常点滅表示灯（後面） Direction indicator lamps / Hazard warning lamp (Rear)	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	
		下 縁 Lower edge	
	内縁間隔 Center clearance		
	車両最外側からの距離 Distance from outermost part		
補助方向指示器 Sub direction indicator lamps	取付高さ Attachment height	上 縁 Upper edge	

		下 縁 Lower edge	
再帰反射材（側面） Rear marking plates for heavy and long vehicles (Side)	長さ識別の反射材長さ The reflection material length of the length identification		
	最も短い反射材長さ Length of the shortest reflection material		
	反射材間の最大間隔 Interval between reflection materials		
	取付高さ Attachment height	下 縁 Lower edge	
再帰反射材（後面） Rear marking plates for heavy and long vehicles (Rear)	幅識別の反射材長さ The reflection material length of the width identification		
	最も短い反射材長さ Length of the shortest reflection material		
	反射材間の最大間隔 Interval between reflection materials		
	取付高さ Attachment height	下 縁 Lower edge	

※ 該当しないものを抹消すること
 ※ Strike out what does not apply.