

## 審査事務規程の一部改正について（第 14 次改正）

### 1. 改正概要

#### 自動車の型式の指定等関係

- ① 別添 1 試験規程（TRIAS）について、道路運送車両の保安基準の細目を定める告示（平成 14 年国土交通省告示第 619 号）等の一部改正に伴う改正を行います。

#### 【一部改正する試験項目（6 項目）】

TRIAS 09-R030-01	乗用車用空気入タイヤ試験（協定規則第 30 号）
TRIAS 09-R054-01	トラック、バス及びトレーラ用空気入タイヤ試験 （協定規則第 54 号）
TRIAS 09-R075-01	二輪車等空気入りタイヤ試験（協定規則第 75 号）
TRIAS 09-R117-01	タイヤの車外騒音・ウェット路面上での摩擦力・転がり抵抗に係 る試験（協定規則第 117 号）
TRIAS 11-R079-02	かじ取装置試験（協定規則第 79 号）
TRIAS 43(7)-R138-02	車両接近通報装置試験（協定規則第 138 号）

- ② 別表 2（外国の試験機関）について、試験機関の追加に係る改正を行います。
- ③ このほか、認証審査手数料収納等取扱要領（平成 28 年所長通達第 3 号）別表 2 につ  
いて道路運送車両法関係手数料規則（平成 28 年国土交通省令第 17 号）の一部改正に伴  
う改正を行います。

TRIAS 43(7)-R138-02	車両接近通報装置試験（協定規則第 138 号）	187,000 円
---------------------	-------------------------	-----------

### 2. 関係する省令等

- ・道路運送車両の保安基準の細目を定める告示の一部を改正する告示（平成 29 年 2 月 9 日国土交通省告示第 88 号）
- ・道路運送車両の保安基準の細目を定める告示の一部を改正する告示（平成 29 年 10 月 10 日国土交通省告示第 906 号）

### 3. 施行日

平成 29 年 11 月 22 日

新 独立行政法人自動車技術総合機構審査事務規程			旧 独立行政法人自動車技術総合機構審査事務規程		
目次(略) 第1章 総則(略)～第11章 雑則(略)			目次(略) 第1章 総則(略)～第11章 雑則(略)		
別表1(2-2関係)添付書面一覧			別表1(2-2関係)添付書面一覧		
整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等	整理番号	添付書面の名称	提出時の注意事項等
(1)～(5)	装置指定通知書等又は認定証の写し～ 試験実施選定事由書	(略)	(1)～(5)	装置指定通知書等又は認定証の写し～ 試験実施選定事由書	(略)
(6)	試験成績書	(略)	(6)	試験成績書	(略)
1～191	(略)	(略)	1～191	(略)	(略)
	削除		192	車両接近通報装置試験(協定規則第138号)	
192～195	(略)		193～196	(略)	
196	車両接近通報装置試験(協定規則第138号)			追加	
197～228	(略)		197～228	(略)	
(7)	構造基準等適合検討書	(略)	(7)	構造基準等適合検討書	(略)
(8)	指導基準適合検討書	(略)	(8)	指導基準適合検討書	(略)
(9)	指導基準適合検討結果一覧表	(略)	(9)	指導基準適合検討結果一覧表	(略)
(10)	細目告示第41条第1項第21号を確認する書面	(略)	(10)	細目告示第41条第1項第21号を確認する書面	(略)

新												旧														
別表 2 (2-4 関係)												別表 2 (2-4 関係)														
外国の試験機関												外国の試験機関														
試験項目	(略)	伊		蘭	瑞	西			英	米			試験項目	(略)	伊		( 新 設 )	蘭	瑞	西			英	米		
		①~□ (略)	⑧	⑨	⑩	⑪	⑫	⑬	⑭	⑮	⑯	⑰			⑱	①~□ (略)	⑧		⑨	⑩	⑪	⑫	⑬	⑭	⑮	⑯
(略)													(略)													
TRIAS 31- J044(2) -01 二輪車 排出ガ ス試験 (WMTC )			○										TRIAS 31- J044(2) -01 二輪車 排出ガ ス試験 (WMTC )													
(略)													(略)													
名称 ①~□ (略) ⑨ ECO : ECO CERTIFICAZIONI S.p.A ⑩ RDW : RDW Vehicle technology and information centre ⑪ AVL MTC AB : AVL MTC Motor test Center AB ⑫ Applus+ IDIADA : Applus+ IDIADA ⑬ INTA : Instituto Nacional de Tecnica Aeroespacial ⑭ LCOE : LABORATORIO CENTRAL OFICIAL DEELECTROTECNIA ⑮ VCA : Vehicle Certification Agency ⑯ MGA : MGA Research Corporation ⑰ CALSPAN : Calspan Corporetion ⑱ TRC : Transportation Research Center Inc.												名称 ①~□ (略) (新設) ⑨ RDW : RDW Vehicle technology and information centre ⑩ AVL MTC AB : AVL MTC Motor test Center AB ⑪ Applus+ IDIADA : Applus+ IDIADA ⑫ INTA : Instituto Nacional de Tecnica Aeroespacial ⑬ LCOE : LABORATORIO CENTRAL OFICIAL DEELECTROTECNIA ⑭ VCA : Vehicle Certification Agency ⑮ MGA : MGA Research Corporation ⑯ CALSPAN : Calspan Corporetion ⑰ TRC : Transportation Research Center Inc.														
別紙 3 (略) ~ 別紙 9 (略) 様式 1 (略) ~ 様式 13 (略)												別紙 3 (略) ~ 別紙 9 (略) 様式 1 (略) ~ 様式 13 (略)														

新		旧	
<b>別添 1 (2-2 関係)</b>		<b>別添 1 (2-2 関係)</b>	
別添		別添	
試験規程 Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)		試験規程 Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)	
	試験項目		分類番号
1 ～ 21	(略) ～ (略)		(略)
22	かじ取装置試験 (協定規則第 79 号)	<u>TRIAS 11-R079-02</u>	
23 ～ 191	(略) ～ (略)		
	<u>削除</u>		
<u>192</u> ～ <u>195</u>	<u>(略)</u> ～ <u>(略)</u>		
<u>196</u>	<u>車両接近通報装置試験 (協定規則第 138 号)</u>	<u>TRIAS 43(7)-R138-02</u>	
197 ～ 229	(略) ～ (略)		
TRIAS 09-R030-01 乗用車用空気入タイヤ試験 (協定規則第 30 号)		TRIAS 09-R030-01 乗用車用空気入タイヤ試験 (協定規則第 30 号)	
1. ～3. (略) 付表 1. ～2. (略) 3. タイヤに表示する事項		1. ～3. (略) 付表 1. ～2. (略) 3. タイヤに表示する事項	
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> <u>The manufacturer's name or the Brand name/trademark</u>		<u>タイヤの商号または商標</u> <u>Trade name or mark</u>	
Yes・No		有・無 yes/no	

新	旧
<p><u>タイヤの取引表示または商用名（ブランド名または商標と一致する場合は要求されない）</u>  <u>The trade description/commercial name (not required when it coincides with the brand name/trademark)</u></p>	
<p>タイヤサイズ記号 Tyre size designation</p>	<p>タイヤサイズ記号 Tyre size designation</p>
<p>タイヤの構造表示 Indication of tyre structure</p>	<p>タイヤの構造表示 Indication of tyre structure</p>
<p>ロードインデックス Load-capacity index</p>	<p>ロードインデックス Load-capacity index</p>
<p>タイヤの速度カテゴリー記号の表示 Indication of the tyre's speed category symbol</p>	<p>タイヤの速度カテゴリー記号の表示 Indication of the tyre's speed category symbol</p>
<p>スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "snow tyre" category</p>	<p>スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "snow tyre" category</p>
<p>タイヤが特殊用途のカテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "Special use tyre" category</p>	<p>タイヤが特殊用途のカテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "Special use tyre" category</p>
<p>タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 Indication if the tyre is designed for use without an inner tube</p>	<p>タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 Indication if the tyre is designed for use without an inner tube</p>
<p>強化タイヤである場合の表示 Indication if the tyre is a reinforced tyre</p>	<p>強化タイヤである場合の表示 Indication if the tyre is a reinforced tyre</p>
<p>タイヤの製造時期を示す表示 Indication of the date of manufacture of the tyre</p>	<p>タイヤの製造時期を示す表示 Indication of the date of manufacture of the tyre</p>
<p>リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 Indication when the rim mounting is different from the standard configuration</p>	<p>リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 Indication when the rim mounting is different from the standard configuration</p>
<p>応急用スペアタイヤ又はTタイプの応急用スペアタイヤの場合の表示 Indication of temporary use spare or T-type temporary use spare tyre</p>	<p>応急用スペアタイヤ又はTタイプの応急用スペアタイヤの場合の表示 Indication of temporary use spare or T-type temporary use spare tyre</p>
<p>ランフラットタイヤ又はセルフサポーティングタイヤの場合の表示 Indication of "Run flat" or "self supporting"</p>	<p>ランフラットタイヤ又はセルフサポーティングタイヤの場合の表示 Indication of "Run flat" or "self supporting"</p>
<p>協定規則30号附則3に基づく表示 Indication according to Annex 3 of Regulation No. 30</p>	<p>協定規則30号附則3に基づく表示 Indication according to Annex 3 of Regulation No. 30</p>
<p>4. (略)</p>	<p>4. (略)</p>
<p>5. タイヤの寸法測定 (附則6) (略)</p>	<p>5. タイヤの寸法測定 (附則6) (略)</p>
<p>○総幅                    mm (総幅範囲：最大                    mm)</p>	<p>○総幅                    mm (総幅範囲：最大                    mm)</p>

新	旧
Overall width mm (Scope of overall:Max mm)	Overall width mm (Scope of overall:Max mm) <u>Pass/Fail</u>
○外径 mm=最大周 mm/3.1416 (外径範囲:最小 mm~最大 mm) <u>Pass・Fail</u>	○外径 mm=最大周 mm/3.1416 (外径範囲:最小 mm~最大 mm) <u>適・否</u>
Outer diameter mm=Circumference mm/3.1416 (Scope of outer diameter: Min mm~Max mm)	Outer diameter mm=Circumference mm/3.1416 (Scope of outer diameter: Min mm~Max mm) <u>Pass/Fail</u>
6. トレッドウェアインジケータの要件 <u>Pass・Fail</u> Requirements for tread wear indicators	6. トレッドウェアインジケータの要件 <u>適・否</u> Requirements for tread wear indicators <u>Pass/Fail</u>
7. 負荷/速度性能試験 (附則7) (略)	7. 負荷/速度性能試験 (附則7) (略)
○試験前後の外径差 % <u>Pass・Fail</u> Difference in outer diameter %	○試験前後の外径差 % <u>適・否</u> Difference in outer diameter % <u>Pass/Fail</u>
○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと <u>Pass・Fail</u> ( <u>Fail</u> の状況 ) <u>T</u> read separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none (Fail Situation )	○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと <u>適・否</u> ( <u>否</u> の状況 ) <u>t</u> read separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none <u>Pass/Fail</u> (Fail Situation )
(略)	(略)
○試験前後の外径差 % <u>Pass・Fail</u> Difference in outer diameter %	○試験前後の外径差 % <u>適・否</u> Difference in outer diameter % <u>Pass/Fail</u>
○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと <u>Pass・Fail</u> ( <u>Fail</u> の状況 ) <u>T</u> read separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none (Fail Situation )	○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと <u>適・否</u> ( <u>否</u> の状況 ) <u>t</u> read separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none <u>Pass/Fail</u> (Fail Situation )
(2)ランフラットシステム及びランフラットタイヤのフラットタイヤランニングモード試験 (附則7 3.の規定による)	(2)ランフラットシステム及びランフラットタイヤのフラットタイヤランニングモード試験 (附則7 3.の規定による)
(略)	(略)
○トレッドと両サイドウォールが離れずにつながっていること <u>Pass・Fail</u> <u>R</u> etains the tread connected to the two sidewalls	○トレッドと両サイドウォールが離れずにつながっていること <u>適・否</u> <u>r</u> etains the tread connected to the two sidewalls <u>Pass/Fail</u>

新	旧
TRIAS 09-R054-01 トラック、バス及びトレーラ用空気入タイヤ試験(協定規則第 54 号) 1.～3. (略) 付表 1.～2. (略) 3. タイヤに表示する事項	TRIAS 09-R054-01 トラック、バス及びトレーラ用空気入タイヤ試験(協定規則第 54 号) 1.～3. (略) 付表 1.～2. (略) 3. タイヤに表示する事項
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> <u>The manufacturer's name or the Brand name/trademark</u>	<u>タイヤの商号または商標</u> <u>Trade name or mark</u>
<u>タイヤの取引表示または商用名(ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> <u>The trade description/commercial name (not required when it coincides with the brand name/trademark)</u>	有・無 <u>yes/no</u>
タイヤサイズ記号 Tyre size designation	タイヤサイズ記号 Tyre size designation
タイヤの構造表示 Indication of tyre structure	タイヤの構造表示 Indication of tyre structure
ロードインデックス Load-capacity index	ロードインデックス Load-capacity index
タイヤの速度カテゴリー記号の表示(第二を含む) Indication of the tyre's speed category symbol	タイヤの速度カテゴリー記号の表示(第二を含む) Indication of the tyre's speed category symbol
スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "snow tyre" category	スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "snow tyre" category
タイヤが特殊用途のカテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "Special use tyre" category	タイヤが特殊用途のカテゴリーに分類される場合の表示 Indication when classified as "Special use tyre" category
タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 Indication if the tyre is designed for use without an inner tube	タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 Indication if the tyre is designed for use without an inner tube
リグループ可能なタイヤである場合の表示 Indication of the tyre that can be regrooved	リグループ可能なタイヤである場合の表示 Indication of the tyre that can be regrooved
タイヤの製造時期を示す表示 Indication of the date of manufacture of the tyre	タイヤの製造時期を示す表示 Indication of the date of manufacture of the tyre
「PSI」指数の表示 Indication of the "PSI" index	「PSI」指数の表示 Indication of the "PSI" index
リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 Indication when the rim mounting is different from the standard	リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 Indication when the rim mounting is different from the standard

新	旧
configuration	configuration
ドロップセンターリムに装着されるタイヤの表示 Indication of the tyre mounted on the drop centre rims	ドロップセンターリムに装着されるタイヤの表示 Indication of the tyre mounted on the drop centre rims
<u>Yes・No</u>	<u>有・無</u> <u>yes/no</u>
フリーローリングタイヤの表示 Indication of the freerolling tyre	フリーローリングタイヤの表示 Indication of the freerolling tyre
<u>Yes・No</u>	<u>有・無</u> <u>yes/no</u>
協定規則 54 号附則 3 に基づく表示 Indication according to Annex 3 of Regulation No. 54	協定規則 54 号附則 3 に基づく表示 Indication according to Annex 3 of Regulation No. 54
<u>Pass・</u> <u>Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass/Fail</u>
4. (略)	4. (略)
5. タイヤの寸法測定 (略)	5. タイヤの寸法測定 (略)
試験成績 Test results	試験成績 Test results
○総幅 mm (規格値:最大 mm) Overall width mm (Overall width:Max mm)	○総幅 mm (規格値:最大 mm) Overall width mm (Overall width:Max mm)
<u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
○外径: mm=最大周: mm/3.1416 (規格値:最小 mm~最大 mm) Outer diameter mm=Circumference mm/3.1416(Outer diameter:Min mm~ Max mm)	○外径: mm=最大周: mm/3.1416 (規格値:最小 mm~最大 mm) Outer diameter mm=Circumference mm/3.1416(Outer diameter:Min mm~ Max mm)
<u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
6. 負荷/速度耐久試験 (略)	6. 負荷/速度耐久試験 (略)
試験成績 Test results	試験成績 Test results
○試験前後の外径差 % Difference in outer diameter %	○試験前後の外径差 % Difference in outer diameter %
<u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass / Fail</u>
○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと Tread separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none (Fail Situation)	○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと Tread separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none (Fail Situation)
<u>Pass・Fail (Fail の状況)</u>	<u>適・否 (否の状況)</u> <u>Pass/Fail (Fail Situation)</u>



新	旧
<p>TRIAS 09-R075-01 二輪車等用空気入タイヤ試験(協定規則第 75 号)</p> <p>1. ～3. (略) 付表</p> <p>1. ～2. (略) 3. タイヤに表示する事項 <u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> Yes・No <u>The manufacturer's name or the Brand name/trademark</u> <u>タイヤの取引表示または商用名(ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> Yes・No <u>The trade description/commercial name(not required when it coincides with the brand name/trademark)</u></p> <p>タイヤサイズ記号 Yes・No Tyre-size designation タイヤの構造表示 Yes・No Indication of tyre structure ロードインデックス Yes・No Load-capacity index タイヤの速度カテゴリー記号の表示 Yes・No Indication of the tyre's speed category symbol スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 Yes・No Indication when classified as "snow tyre" category タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 Yes・No Indication if the tyre is designed for use without an inner tube 強化タイヤである場合の表示 Yes・No Indication if the tyre is a reinforced tyre タイヤの製造時期を示す表示 Yes・No Indication of the date of manufacture of the tyre 汎用タイヤである場合の表示 Yes・No Indication of the multiservice tyre モペッドタイヤである場合の表示 Yes・No Indication of the moped tyre リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 Yes・No Indication when the rim mounting is different from the standard configuration</p> <p>コード 13 以上のリムに装着するタイヤの表示 Yes・No Indication of the tyre mounted on rim with cord 13 or above 240km/または 270km/h を超える速度に適したタイヤの表示 Yes・No Indication of the tyres suitable for speeds above 240 km/h or 270 km/h</p>	<p>TRIAS 09-R075-01 二輪車等用空気入タイヤ試験(協定規則第 75 号)</p> <p>1. ～3. (略) 付表</p> <p>1. ～2. (略) 3. タイヤに表示する事項 <u>タイヤの商号または商標</u> 有・無 <u>Trade name or mark</u> yes/no</p> <p>タイヤサイズ記号 有・無 Tyre-size designation yes/no タイヤの構造表示 有・無 Indication of tyre structure yes/no ロードインデックス 有・無 Load-capacity index yes/no タイヤの速度カテゴリー記号の表示 有・無 Indication of the tyre's speed category symbol yes/no スノータイヤの用途カテゴリーに分類される場合の表示 有・無 Indication when classified as "snow tyre" category yes/no タイヤがインナーチューブ無しで使用するように設計されている場合の表示 有・無 Indication if the tyre is designed for use without an inner tube yes/no 強化タイヤである場合の表示 有・無 Indication if the tyre is a reinforced tyre yes/no タイヤの製造時期を示す表示 yes/no Indication of the date of manufacture of the tyre yes/no 汎用タイヤである場合の表示 有・無 Indication of the multiservice tyre yes/no モペッドタイヤである場合の表示 有・無 Indication of the moped tyre yes/no リム取付けが標準構成と異なる場合の表示 有・無 Indication when the rim mounting is different from the standard configuration yes/no</p> <p>コード 13 以上のリムに装着するタイヤの表示 有・無 Indication of the tyre mounted on rim with cord 13 or above yes/no 240km/または 270km/h を超える速度に適したタイヤの表示 有・無 Indication of the tyres suitable for speeds above 240 km/h or 270 km/h yes/no</p>

新	旧
<p><u>全地形型 (AT) タイヤの場合、基準空気圧を識別する記号</u>  <u>For all terrain (AT) tyres,</u>  <u>the symbol identifying the reference inflation pressure</u></p>	
<p>協定規則 75 号附則 3 に基づく表示  Indication according to Annex 3 of Regulation No. 75</p>	<p>協定規則 75 号附則 3 に基づく表示  Indication according to Annex 3 of Regulation No. 75</p>
<p>4. (略)  5. タイヤの寸法測定  試験成績</p>	<p>4. (略)  5. タイヤの寸法測定  試験成績</p>
<p>○総幅</p>	<p>○総幅</p>
<p>Overall width</p>	<p>Overall width</p>
<p>○外径</p>	<p>○外径</p>
<p>Outer diameter</p>	<p>Outer diameter</p>
<p>6. 負荷/速度性能試験  ○一般試験  (略)</p>	<p>6. 負荷/速度性能試験  ○一般試験  (略)</p>
<p>○試験前後の外径差</p>	<p>○試験前後の外径差</p>
<p>Difference in outer diameter</p>	<p>Difference in outer diameter</p>
<p>○試験後に実測したタイヤの全幅は 6.1.4.2 項に定めた値を上回っていないこと</p>	<p>○試験後に実測したタイヤの全幅は 6.1.4.2 項に定めた値を上回っていないこと</p>
<p>The overall width of the tyre measured at the end of the load/speed performance test must not exceed the value determined in paragraph 6.1.4.2.</p>	<p>The overall width of the tyre measured at the end of the load/speed performance test must not exceed the value determined in paragraph 6.1.4.2.</p>
<p>○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと  tread separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none  (Pass・Fail (Fail の状況))</p>	<p>○トレッドセパレーション、プライセパレーション、コード分離、チャンキング、コード破損のないこと  tread separation, ply separation, cord separation, chunking or broken cords is none  (適・否 (否の状況))</p>
<p>7. タイヤの動的成長に関する試験  試験結果  (略)</p>	<p>7. タイヤの動的成長に関する試験  試験結果  (略)</p>
<p>○最高速度で描かれたタイヤの輪郭は、タイヤ軸に関して包絡曲線を超えないこと</p>	<p>○最高速度で描かれたタイヤの輪郭は、タイヤ軸に関して包絡曲線を超えないこと</p>
<p>The contour of the tyre portrayed at the maximum speed shall not exceed the enveloping curve, with reference to the tyre axes</p>	<p>The contour of the tyre portrayed at the maximum speed shall not exceed the enveloping curve, with reference to the tyre axes</p>
<p>TRIAS 09-R117-01  タイヤの車外騒音・ウェット路面上での摩擦力・転がり抵抗に係る試験 (協定規則第 117 号)</p>	<p>TRIAS 09-R117-01  タイヤの車外騒音・ウェット路面上での摩擦力・転がり抵抗に係る試験 (協定規則第 117 号)</p>
<p>1. ~3. (略)  別表 (略)</p>	<p>1. ~3. (略)  別表 (略)</p>

新					旧				
付表 1					付表 1				
1. ～2. (略)					1. ～2. (略)				
3. 試験タイヤ					3. 試験タイヤ				
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標(ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> The manufacturer's name or the Brand name/trademark (not required when it coincides with the brand name/trademark)					<u>タイヤ製作者/商標名</u> (Manufacturer , Brand Name)				
<u>タイヤの取引表示または商用名*</u> The trade description/commercial name*									
(略)					(略)				
4. ～5. (略)					4. ～5. (略)				
付表 2					付表 2				
1. ～3. (略)					1. ～3. (略)				
4. 試験タイヤ					4. 試験タイヤ				
試験タイヤ番号 Test tyre No.	基準タイヤ SRTT	1	2	3	試験タイヤ番号 Test tyre No.	基準タイヤ SRTT	1	2	3
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> The manufacturer's name or the Brand name/trademark					<u>タイヤ製作者/商標名</u> (Manufacturer , Brand Name)				
<u>タイヤの取引表示または商用名 (ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> The trade description/commercial name (not required when it coincides with the brand name/trademark)									
(略)					(略)				
5. ～6. (略)					5. ～6. (略)				
付表 3					付表 3				
1. ～2. (略)					1. ～2. (略)				
3. 試験タイヤ					3. 試験タイヤ				
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> The manufacturer's name or the Brand name/trademark					<u>タイヤ製作者/商標名</u> (Manufacturer , Brand Name)				
<u>タイヤの取引表示または商用名 (ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> The trade description/commercial name (not required when it									

新					旧				
<u>coincides with the brand name/trademark)</u>									
(略)					(略)				
4. ～5. (略)					4. ～5. (略)				
付表 4					1. ～3. (略)				
1. ～3. (略)					4. 試験タイヤ				
4. 試験タイヤ					4. 試験タイヤ				
試験タイヤ番号 Test tyre No.	基準タイヤ SRTT	1	2	3	試験タイヤ番号 Test tyre No.	基準タイヤ SRTT	1	2	3
<u>タイヤのメーカー名、ブランド名または商標</u> <u>The manufacturer's name or the Brand name/trademark</u>					<u>タイヤ製作者/商標名</u> <u>(Manufacturer, Brand Name)</u>				
<u>タイヤの取引表示または商用名 (ブランド名または商標と一致する場合は要求されない)</u> <u>The trade description/commercial name (not required when it coincides with the brand name/trademark)</u>									
(略)					(略)				
5. ～6. (略)					5. ～6. (略)				
TRIAS 11-R079-02					TRIAS 11-R079-01				
かじ取装置試験 (協定規則第 79 号)					かじ取装置試験 (協定規則第 79 号)				
1. ～3. 3 (略)					1. ～3. 3 (略)				
付表 1					付表 1				
1. 試験自動車及び試験条件					1. 試験自動車及び試験条件				
(略)					(略)				
かじ取装置の仕様					かじ取装置の仕様				
(略)					(略)				
高度運転者支援ステアリングシステム					高度運転者支援ステアリングシステム				
自動命令型操舵機能					自動命令型操舵機能				
<u>ACSFカテゴリ</u> <u>ACSF Category</u>	A				<u>新設</u>				
<u>*機能名を記載</u>	B1								
<u>*Write</u>	その他								

新				旧			
	<u>function name.</u>	Others					
	(略)				(略)		
(略)				(略)			
付録1. 試験自動車等の重量情報 (略)				付録1. 自動車等の重量情報 (略)			
4. 試験成績				4. 試験成績			
5. 構造規程			判定	5. 構造規程			判定
5.1. 一般規定				5.1. 一般規定			
5.1.1. ~5.1.6. (略)				5.1.1. ~5.1.6. (略)			
5.1.6.1. <u>CSFシステムは、附則6の要件に従うものとする。</u> <u>A CSF system shall be subject to the requirements of Annex 6.</u>			Pass Fail	5.1.6.1. <u>自動指令型操舵機能が作動している時は常に、本機能は運転者に表示され、また車両速度が設定限度の10km/hを20%以上超えた場合、または評価信号をもらや受信しなくなった場合に、当機能は自動的に無効になるものとする。</u> <u>制御終了の際は必ず視覚信号と同時に、聴覚信号またはステアリングコントロール上で触覚警報信号を課すことによって、運転者に短いが目立つ警報を発するものとする。</u>  <u>Whenever the Automatically Commanded Steering function becomes operational, this shall be indicated to the driver and the control action shall be automatically disabled if the vehicle speed exceeds the set limit of 10 km/h by more than 20 per cent or the signals to be evaluated are no longer being received.</u> <u>Any termination of control shall produce a short but distinctive driver warning by a visual signal and either an acoustic signal or by imposing a tactile warning signal on the steering control.</u>			
5.1.6.1.1. <u>全てのCSF介入は、1秒以上または補正が存在する間（いずれか長い方）表示される光学警報信号により、運転者に直ちに示すものとする。</u> <u>Every CSF intervention shall immediately be indicated to the driver by an optical warning signal which is displayed for at least 1 s or as long as the compensation exists, whichever is longer.</u>			Pass Fail	新設			
5.1.6.1.2. <u>レーンマーキングやレーンの境界の存在及び位置の評価に基づくCSF介入の場合は、以下が付加的に適用されるものとする：</u> <u>In the case of a CSF intervention which is based on the evaluation of the presence and location of lane</u>			Pass Fail	新設			

新				旧			
	<p><u>markings or boundaries of the lane the following shall apply additionally:</u></p>						
	<p><u>5.1.6.1.2.1. 介入時間が以下を超える場合：</u>  <u>(a) カテゴリーM1及びN1車両の場合は10秒、または</u>  <u>(b) カテゴリーM2, M3及びN2, N3車両の場合は30秒</u>  <u>介入が終わるまで、音響警告信号が発されるものとする。</u>  <u>In the case of an intervention longer than:</u>  <u>(a) 10 s for vehicles of category M1 and N1, or</u>  <u>(b) 30 s for vehicles of category M2, M3 and N2, N3, an acoustic warning signal shall be provided until the end of the intervention.</u></p>	Pass Fail			新設		
	<p><u>5.1.6.1.2.2. rolling intervalが180秒以内の2回以上の連続した介入の場合、且つ介入中に運転者による操舵入力がない場合、180秒のrolling interval以内に2回目または更なる介入中にシステムが警告音を発するものとする。</u>  <u>3回目（及びそれ以降）の介入は、音声信号がそれより前の警告音よりも少なくとも10秒長く続くものとする。</u>  <u>In the case of two or more consecutive interventions within a rolling interval of 180 seconds and in the absence of a steering input by the driver during the intervention, an acoustic warning signal shall be provided by the system during the second and any further intervention within a rolling interval of 180 seconds.</u>  <u>Starting with the third intervention (and subsequent interventions) the acoustic warning signal shall continue for at least 10 seconds longer than the previous warning signal.</u></p>	Pass Fail			新設		
	<p><u>5.1.6.1.3. システムが提供する方向制御をオーバーライドするために必要な操舵制御力は、CSFの操作範囲全体で50Nを超えないものとする。</u>  <u>The steering control effort necessary to override the directional control provided by the system shall not exceed 50 N in the whole range of CSF operations.</u></p>	Pass Fail			新設		

新		旧	
5.1.6.1.4. <u>レーンマーキングやレーンの境界の存在及び位置の評価に基づくCSF介入の場合の5.1.6.1.1.項、5.1.6.1.2.項および5.1.6.1.3.項の要件は、本規則の附則8に定める関連する車両試験にしたがって試験するものとする。</u> <u>The requirements in paragraphs 5.1.6.1.1., 5.1.6.1.2. and 5.1.6.1.3. for CSF, which are reliant on the evaluation of the presence and location of lane markings or boundaries of the lane, shall be tested in accordance with the relevant vehicle test(s) specified in Annex 8 of this Regulation.</u>	Pass Fail	新設	
5.1.7.～5.1.11. (略)		5.1.7.～5.1.11. (略)	
5.2.～5.3. (略)		5.2.～5.3. (略)	
5.4. 警報信号		5.4. 警報信号	
5.4.1. 一般規定		5.4.1. 一般規定	
5.4.1.1. (略)		5.4.1.1. (略)	
5.4.1.2. <u>光学警告信号は、昼光下でも視認でき、他の警告と識別できるものとする。この信号の満足のいく状態は、運転席にいる運転者から容易に確認できるものでなければならない。警告装置の構成部品の故障があった場合にも、操舵装置の性能が失われないものとする。</u> <u>Optical warning signals shall be visible, even by daylight and distinguishable from other alerts; the satisfactory condition of the signals shall be easily verifiable by the driver from the driver's seat; the failure of a component of the warning devices shall not entail any loss of the steering system's performance.</u>	Pass Fail	5.4.1.2. (略) <u>新設の5.4.1.4.項へ移設</u>	
5.4.1.3. <u>音響警告信号は、音声信号または音声情報による連続的または断続的な方法により提供されるものとする。音声情報を使用する場合、メーカーは、当該警告に車両の販売される市場の言語が使われていることを確認するものとする。</u> <u>音響警告信号は、運転者が容易に確認できるものでなければならない。</u> <u>Acoustic warning signals shall be by continuous or intermittent sound signal or by vocal information. Where vocal information is employed, the manufacturer shall ensure that the alert uses the language(s) of the market into which the vehicle is sold.</u> <u>Acoustic warning signals shall be easily recognized by the driver.</u>	Pass Fail	新設	
5.4.1.4. (略)		新設	

新		旧	
5.4.2.～5.4.3. (略)		5.4.2.～5.4.3. (略)	
5.5. (略)		5.5. (略)	
<u>5.6.ACSFに係る規定</u> <u>Provisions for ACSF</u> <u>ACSFは附則6の要件に従うものとする。</u> <u>ACSF shall be subject to the requirements of Annex 6.</u>	Pass Fail	新設	
<u>5.6.1. カテゴリーAのACSFに係る特別規定</u> <u>Special Provisions for ACSF of Category A</u> <u>全てのカテゴリーAのACSFは、下記の要件を満足するものとする。</u> <u>Any ACSF system of Category A shall fulfil the following requirements.</u>	Pass Fail	新設	
<u>5.6.1.1. 一般事項</u> <u>General</u>		新設	
<u>5.6.1.1.1. システムは10km/h以下 (公差+2km/h) で作動するものとする。</u> <u>The system shall only operate until 10 km/h (+2 km/h tolerance)</u>	Pass Fail	新設	
<u>5.6.1.1.2. システムは、運転者の意図的な行動の後、且つシステムの作動条件 (関連する全ての機能 一例：ブレーキ、アクセル、ステアリング、カメラ/レーダー/ライダー が正常に機能している) が満足された場合のみ作動するものとする。</u> <u>The system shall be active only after a deliberate action of the driver and if the conditions for operation of the system are fulfilled (all associated functions – e.g. brakes, accelerator, steering, camera/radar/lidar are working properly).</u>	Pass Fail		
<u>5.6.1.1.3. システムは、運転者がいつでも不動作状態にできるものとする。</u> <u>The system shall be able to be deactivated by the driver at any time.</u>	Pass Fail		
<u>5.6.1.1.4. システムにアクセル及び/または車両の制動制御が含まれている場合、車両には操作範囲内の障害物 (車両、歩行者等) を検知し、且つ衝突を回避するために直ちに車両を停止させる手段を備えているものとする。*</u> <u>In case the system includes accelerator and/or braking control of the vehicle, the vehicle shall be equipped with a means to detect an obstacle (e.g.</u>	Pass Fail		



新			旧		
<p><u>vehicles, pedestrian) in the manoeuvring area and to bring the vehicle immediately to a stop to avoid a collision.*</u></p> <p><u>* 統一された試験手順が合意されるまで、メーカーは技術機関に対して、本規則との適合性を示す書面及び補足的な証明を提示するものとする。技術機関と自動車メーカーは、この情報について話し合い、合意するものとする。</u></p> <p><u>* Until uniform test procedures have been agreed, the manufacturer shall provide the Technical Service the documentation and supporting evidence to demonstrate compliance with these provisions. This information shall be subject to discussion and agreement between the Technical Service and vehicle manufacturer.</u></p> <p><u>5.6.1.1.5. システムが操作状態になったときは常に、運転者に表示するものとする。制御が終了した場合は、必ず光学警告信号及び音響警告信号または触覚警告信号（駐車操縦におけるステアリング制御の信号を除く。）のどちらかにより、運転者に対して短いが目立つ警告を発するものとする。RCPの場合、上記の運転者への警告に関する要件は、少なくとも遠隔制御装置では光学警告信号の規定により満足されるものとする。</u></p> <p><u>Whenever the system becomes operational, this shall be indicated to the driver. Any termination of control shall produce a short but distinctive driver warning by an optical warning signal and either an acoustic warning signal or by imposing a haptic warning signal (except for the signal on the steering control in parking manoeuvring).</u></p> <p><u>For RCP, the requirements for driver warning shown above shall be fulfilled by the provision of an optical warning signal at least at the remote control device.</u></p>	Pass Fail				
<p><u>5.6.1.2. RCPシステムに係る追加規定</u></p> <p><u>Additional provisions for RCP systems</u></p>		新設			
<p><u>5.6.1.2.1. 駐車操作は、運転者が開始するが、システムにより制御されるものとする。操舵方向、加速及び減速の値は、遠隔制御装置による直接の影響を受けないものとする。</u></p> <p><u>The parking manoeuvre shall be initiated by the driver but controlled by the system. A direct influence on steering angle, value of acceleration</u></p>	Pass Fail	新設			

新				旧			
		<u>and deceleration via the remote control device shall not be possible.</u>					
		<u>5.6.1.2.2. 駐車操作中、運転者による遠隔制御装置の継続的作動が求められる。</u> <u>A continuous actuation of the remote control device by the driver is required during the parking manoeuvre.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.3. 継続的作動が中断された場合、または車両と遠隔制御装置の間の距離がRCPの最大操作範囲(SRCPmax)を超えた場合、または遠隔制御と車両の間の信号が失われた場合、車両は直ちに停止するものとする。</u> <u>If the continuous actuation is interrupted or the distance between vehicle and remote control device exceeds the specified maximum RCP operating range (SRCPmax) or the signal between remote control and vehicle is lost, the vehicle shall stop immediately.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.4. 駐車操作中に車両のドア又はトランクが開いた場合、車両は直ちに停止するものとする。</u> <u>If a door or trunk of the vehicle is opened during the parking manoeuvre, the vehicle shall stop immediately.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.5. 車両が、自動的または運転者の確認により最終駐車位置に達し、イグニッションのスイッチをオフにした場合、駐車制動装置は自動的に作動するものとする。</u> <u>If the vehicle has reached its final parking position either automatically or by confirmation from the driver, and the ignition is switched off, the parking braking system shall be automatically engaged.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.6. 車両が停止状態となる駐車操作中のいかなる地点においてもRCP機能は車両の動き出しを防止するものとする。</u> <u>At any time during a parking manoeuvre that the vehicle becomes stationary, the RCP function shall prevent the vehicle from rolling away.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.7. 規定の最大RCP操作範囲は、6mを超えないものとする。</u> <u>The specified maximum RCP operating range shall not exceed 6m.</u>	Pass Fail				
		<u>5.6.1.2.8. システムは、RCPの不正な作動や操作及びシステム介入に</u>	Pass Fail				

新			旧		
	<p><u>対して保護される設計であるものとする。</u>  <u>The system shall be designed to protect against unauthorized activation or operation of the RCP systems and interventions into the system.</u></p>				
	<p><u>5.6.1.3. システム情報データ</u>  <u>System information data</u></p>			新設	
	<p><u>5.6.1.3.1. 型式認可時、本規則の附則6に規定される書類パッケージとともに、以下のデータを技術機関に提出するものとする：</u>  <u>Following data shall be provided together with the documentation package required in Annex 6 of this Regulation to the Technical Service at the time of type approval：</u></p>	Pass Fail		新設	
	<p><u>5.6.1.3.1.1. 特定の最大RCP操作範囲(SRCPmax)の値；</u>  <u>The value for the specified maximum RCP operating range (SRCPmax)；</u></p>	Pass Fail		新設	
	<p><u>5.6.1.3.1.2. システムを作動できる条件；すなわちシステムの作動条件が満足された時；</u>  <u>The conditions under which the system can be activated, i. e. when the conditions for operation of the system are fulfilled；</u></p>	Pass Fail			
	<p><u>5.6.1.3.1.3. RCPシステムについて、メーカーは技術当局に対して、システムが不正作動から保護される方法を説明するものとする。</u>  <u>For RCP systems the Manufacturer shall provide the technical authorities with an explanation how the system is protected against unauthorized activation.</u></p>	Pass Fail			
	<p><u>5.6.2. カテゴリーB1のACSFに係る特別規定</u>  <u>Special Provisions for ACSF of Category B1</u>  <u>カテゴリーB1の全てのACSFは、境界条件内で以下の要件を満足するものとする。</u>  <u>Any ACSF of Category B1 shall fulfil the following requirements.</u></p>	Pass Fail		新設	
	<p><u>5.6.2.1. 一般事項</u>  <u>General</u></p>			新設	

新			旧		
<p>5.6.2.1.1. 作動しているシステムは境界条件内で常に、車両メーカーの定める最大横加速度<math>a_{ysmax}</math>以下では、車両が横加速度のためのレーンマーキングを超えない事を保証するものとする。</p> <p>システムは、本規則5.6.2.1.3. 項の表に規定する最大値を超えてはならないが、<math>0.3m/s^2</math>以下で特定値<math>a_{ysmax}</math>を超えてもよい。</p> <p>The activated system shall at any time, within the boundary conditions, ensure that the vehicle does not cross a lane marking for lateral accelerations below the maximum lateral acceleration specified by the vehicle manufacturer <math>a_{ysmax}</math>.</p> <p>The system may exceed the specified value <math>a_{ysmax}</math> by not more than <math>0.3m/s^2</math>, while not exceeding the maximum value specified in the table in paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation.</p>	Pass Fail	新設			
<p>5.6.2.1.2. 車両には、運転者がシステムを作動（スタンバイモード）・不動作（オフモード）にする手段が備わっているものとする。運転手の一度の動作により解除が可能であるものとする。この動作の後、システムは運転手の意図的な行動の結果としてのみ再度作動するものとする。</p> <p>The vehicle shall be equipped with a means for the driver to activate (stand by mode) and deactivate (off mode) the system. It shall be possible to deactivate the system at any time by a single action of the driver. Following this action, the system shall only become active again as a result of a deliberate action by the driver.</p>	Pass Fail				
<p>5.6.2.1.3. システムは、運転者による操舵操縦性を保証するために操舵制御の過度の介入が抑制され、且つ操作中に予測できない車両挙動を回避するように設計されているものとする。これを保証するために、下記の要件が満足されるものとする：</p> <p>(a) システムが提供する方向制御をオーバーライドするために必要な操作制御力は、<math>50N</math>を超えないものとする。</p> <p>(b) 特定の最大横加速度<math>a_{ysmax}</math>は、次の表に記載する範囲内であるものとする：</p> <p>The system shall be designed so that excessive intervention of steering control is suppressed to ensure the steering operability by the driver and to avoid unexpected vehicle behaviour, during its operation. To ensure this, the following requirements shall be fulfilled:</p>	Pass Fail  (a) 結果 result <input type="text"/> N  (b) 結果 result <input type="text"/> m/				

新

旧

(a)The steering control effort necessary to override the directional control provided by the system shall not exceed 50 N.

(b)The specified maximum lateral acceleration aysmax shall be within the limits as defined in the following table:

カテゴリーM1, N1の車両

For vehicles of category M1, N1

速度範囲 Speedrange	10-60 km/h	>60-100 km/h	>100-130 km/h	>130 km/h
特定の最大横加速度の最大値 Maximum value for the specified maximum lateral acceleration	3 m/s <sup>2</sup>	3 m/s <sup>2</sup>	3 m/s <sup>2</sup>	3 m/s <sup>2</sup>
特定の最大横加速度の最小値 Minimum value for the specified maximum lateral acceleration	0 m/s <sup>2</sup>	0.5 m/s <sup>2</sup>	0.8 m/s <sup>2</sup>	0.3 m/s <sup>2</sup>

カテゴリーM2, M3, N2, N3の車両

For vehicles of category M2, M3, N2, N3

速度範囲 Speedrange	10-30 km/h	>30-60 km/h	> 60 km/h
特定の最大横加速度の最大値 Maximum value for the specified maximum lateral acceleration	2.5 m/s <sup>2</sup>	2.5 m/s <sup>2</sup>	2.5 m/s <sup>2</sup>
特定の最大横加速度の最小値 Minimum value for the specified maximum lateral acceleration	0 m/s <sup>2</sup>	0.3 m/s <sup>2</sup>	0.5 m/s <sup>2</sup>

(C)システムが発生させる横加速度の0.5秒の移動平均は5m/s<sup>2</sup>を超えないものとする。

(C)The moving average over half a second of the lateral jerk generated by the system shall not exceed 5 m/s<sup>2</sup>.

5.6.2.1.4. 本規則5.6.2.1.1. 項及び5.6.2.1.3. 項の要件は、本規則の附則8に定める関連の車両試験に従って試験するものとする。


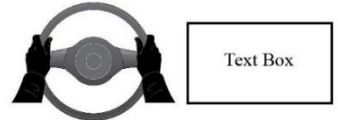
The requirements in paragraphs 5.6.2.1.1. and 5.6.2.1.3. of this Regulation shall be tested in accordance with relevant vehicle test(s) specified in

(c) 結果  
result

m/

Pass Fail

新		旧	
<u>Annex 8 of this Regulation.</u>			
<u>5.6.2.2. カテゴリーB1のACSFの操作</u> <u>ACSF of Category B1 operation</u>		<u>新設</u>	
<u>5.6.2.2.1. システムが作動状態の場合、運転者に対して光学信号が提供されるものとする。</u> <u>If the system is active an optical signal shall be provided to the driver.</u>	Pass Fail	<u>新設</u>	
<u>5.6.2.2.2. システムが待機状態となった時、運転者に対して光学信号が提供されるものとする。</u> <u>When the system is in standby mode, an optical signal shall be provided to the driver.</u>	Pass Fail		
<u>5.6.2.2.3. システムが本規則の5.6.2.3.1.1. に定める境界条件に達し(すなわち最大横加速度aysmax)、かつステアリングコントロールに対して運転者入力がなく、且つ車両のフロントタイヤがレーンマーキングと交差し始める場合には、システムは支援を続けて行い、光学警告信号に加えて音声または触覚警告信号により、運転者に対してシステム状況を明確に伝えるものとする。</u> <u>カテゴリーM2, M3, N2及びN3については、車両に協定規則第130号の技術的な要件を満足する Lane Departure Warning System (LDWS) が搭載されている場合、上記の警告要件を満足していると思なす。</u> <u>When the system reaches its boundary conditions set out in paragraph 5.6.2.3.1.1. of this Regulation (e.g. the specified maximum lateral acceleration aysmax) and both in the absence of any driver input to the steering control and when any front tyre of the vehicle starts to cross the lane marking, the system shall continue to provide assistance and shall clearly inform the driver about this system status by an optical warning signal and additionally by an acoustic or haptic warning signal.</u> <u>For vehicles of categories M2 M3 N2 and N3, the warning requirement above is deemed to be fulfilled if the vehicle is equipped with a Lane Departure Warning System (LDWS) fulfilling the technical requirements of Regulation No. 130.</u>	Pass Fail		
<u>5.6.2.2.4. システムの故障は、光学警告信号により運転者に表示するものとする。ただし、運転者が手動でシステムを無効化</u>	Pass Fail		

新	旧
<p><u>した場合には、故障モードは表示しなくてもよい。</u>  <u>A system failure shall be signaled to the driver by an optical warning signal. However, when the system is manually deactivated by the driver, the indication of the failure may be suppressed.</u></p> <p>5.6.2.2.5. システムが作動状態にあり、速度範囲が10km/hまたはV<sub>smin</sub> (いずれか高い方) とV<sub>smax</sub>の間の場合、運転者が操舵制御を行っていることを検知する手段を提供するものとする。運転者が最大で15秒の間操舵制御を行わない場合、光学警告信号を提供するものとする。この信号は、本項で後述する信号と同じ信号であってもよい。  <u>光学警告信号は運転者に対し操舵制御を行うことを指示するものとする。光学警告信号は手と操舵制御を示す画像情報から構成され、追加の説明文や警告記号が伴う場合もある。ー以下の例を参照すること：</u>  <u>When the system is active and in the speed range between 10 km/h or V<sub>smin</sub>, whichever is higher, and V<sub>smax</sub>, it shall provide a means of detecting that the driver is holding the steering control.</u>  <u>If, after a period of no longer than 15 seconds the driver is not holding the steering control, an optical warning signal shall be provided. This signal may be the same as the signal specified below in this paragraph.</u>  <u>The optical warning signal shall indicate to the driver to place their hands on the steering control. It shall consist of pictorial information showing hands and the steering control and may be accompanied by additional explanatory text or warning symbols – see examples below:</u></p> <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center;"> <div style="text-align: center;">  <p>Example 1.</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>Example 2.</p> </div> </div> <p><u>運転者が最大で30秒の間操舵制御を行わない場合、少なくとも光学警告信号として提供された画像情報の手または操舵制御を赤色で表示し、音響警告信号を提供するものとする。</u>  <u>運転者が操舵制御を行うまで、あるいは手動または自動でシステムが無効化されるまで、警告信号は作動を続けるものとする。</u></p>	<p>Pass Fail</p>

新			旧		
<p><u>音響警告信号が開始してから遅くとも30秒でシステムを自動で停止するものとする。システムの停止後には、少なくとも5秒間、または運転者が再び操舵制御を行うまで、前の音響警告信号とは異なる音響緊急信号により、運転者に対しシステム状況を明確に通知するものとする。</u>  <u>上記要件は、本規則の附則8に定める関連車両試験に従って試験を実施するものとする。</u>  <u>If, after a period of no longer than 30 seconds the driver is not holding the steering control, at least the hands or steering control in the pictorial information provided as optical warning signal shall be shown in red and an acoustic warning signal shall be provided.</u>  <u>The warning signals shall be active until the driver is holding the steering control, or until the system is deactivated, either manually or automatically.</u>  <u>The system shall be automatically deactivated at the latest 30 s after the acoustic warning signal has started. After deactivation the system shall clearly inform the driver about the system status by an acoustic emergency signal which is different from the previous acoustic warning signal, for at least five seconds or until the driver holds the steering control again.</u>  <u>The above requirements shall be tested in accordance with the relevant vehicle test(s) specified in Annex 8 of this Regulation.</u></p> <p>5.6.2.2.6. 別段の規定がない限り、5.6.2.2.項で説明した光学信号はすべて、互いに異なるものとする。(例：異なる記号、色、点滅、テキスト)  <u>Unless otherwise specified, the optical signals described in 5.6.2.2. shall all be different from each other (e.g. different symbol, colour, blinking, text).</u></p>	Pass Fail				
<p>5.6.2.3. システム情報データ  System information data</p>		新設			
<p>5.6.2.3.1. 型式認可時、本規則の附則6に規定される書類パッケージとともに、以下のデータを技術機関に提出するものとする：  <u>Following data shall be provided together with the documentation package required in Annex 6 of this</u></p>	Pass Fail	新設			



新				旧																																																		
		<p><u>regulation to the Technical Service at the time of type approval;</u></p>																																																				
		<p>5.6.2.3.1.1. システムが作動できる条件及び操作境界（境界条件）。車両メーカーは、本規則の5.6.2.1.3.項の表に記載する各速度範囲に対してV<sub>smax</sub>, V<sub>smin</sub>及びa<sub>ysmax</sub>の値を提供するものとする；  <u>The conditions under which the system can be activated and the boundaries for operation (boundary conditions). The vehicle manufacturer shall provide values for V<sub>smax</sub>, V<sub>smin</sub> and a<sub>ysmax</sub> for every speed range as mentioned in the table of paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation;</u></p>	Pass Fail			<p><u>新設</u></p>																																																
		<p>5.6.2.3.1.2. システムが運転者による操舵制御を検知する方法に関する情報  <u>Information about how the system detects that the driver is holding the steering control.”</u></p>	Pass Fail																																																			
6. 試験規定 TEST PROVISIONS				6. 試験規定 TEST PROVISIONS																																																		
6.1. 一般規定 General provisions				6.1. 一般規定 General provisions																																																		
6.1.4. (略)				6.1.4. (略)																																																		
		<table border="1"> <thead> <tr> <th>システム System</th> <th>有無 Yes/No</th> <th>試験時状態 Conditions in test</th> <th>説明 *1 Description *1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>照明システム lighting systems</td> <td>Yes No</td> <td>Acutual Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers</td> <td>Yes No</td> <td>Acutual Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>エンジンマネジメント engine management</td> <td>Yes No</td> <td>Acutual Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>ブレーキシステム braking systems</td> <td>Yes No</td> <td>Acutual Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>その他 Others</td> <td>Yes No</td> <td>Acutual Simulate</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	システム System	有無 Yes/No	試験時状態 Conditions in test	説明 *1 Description *1	照明システム lighting systems	Yes No	Acutual Simulate		ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers	Yes No	Acutual Simulate		エンジンマネジメント engine management	Yes No	Acutual Simulate		ブレーキシステム braking systems	Yes No	Acutual Simulate		その他 Others	Yes No	Acutual Simulate				<table border="1"> <thead> <tr> <th>システム System</th> <th></th> <th>試験時状態 Conditions in test</th> <th>説明*1 Description*1</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>照明システム lighting systems</td> <td>有り・無し Yes/No</td> <td>実働・模擬 Acutual/Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers</td> <td>有り・無し Yes/No</td> <td>実働・模擬 Acutual/Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>エンジンマネジメント engine management</td> <td>有り・無し Yes/No</td> <td>実働・模擬 Acutual/Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>ブレーキシステム braking systems</td> <td>有り・無し Yes/No</td> <td>実働・模擬 Acutual/Simulate</td> <td></td> </tr> <tr> <td>その他のシステム Others</td> <td>有り・無し Yes/No</td> <td>実働・模擬 Acutual/Simulate</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	システム System		試験時状態 Conditions in test	説明*1 Description*1	照明システム lighting systems	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate		ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate		エンジンマネジメント engine management	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate		ブレーキシステム braking systems	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate		その他のシステム Others	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate		
システム System	有無 Yes/No	試験時状態 Conditions in test	説明 *1 Description *1																																																			
照明システム lighting systems	Yes No	Acutual Simulate																																																				
ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers	Yes No	Acutual Simulate																																																				
エンジンマネジメント engine management	Yes No	Acutual Simulate																																																				
ブレーキシステム braking systems	Yes No	Acutual Simulate																																																				
その他 Others	Yes No	Acutual Simulate																																																				
システム System		試験時状態 Conditions in test	説明*1 Description*1																																																			
照明システム lighting systems	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate																																																				
ウインドスクリーンワイパー windscreen wipers	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate																																																				
エンジンマネジメント engine management	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate																																																				
ブレーキシステム braking systems	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate																																																				
その他のシステム Others	有り・無し Yes/No	実働・模擬 Acutual/Simulate																																																				
*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).				*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).)																																																		
6.2. (略)				6.2. (略)																																																		

新

6.2.1. (略)

舵取り装置の状態 Condition of steering equipment	操舵方向 Direction of the steering	指定速度 Specified Speed [km/h]	試験時速度 Test speed [km/h]	異常振動等 Unusual vibration etc
正常 Intact	時計回り Clockwise			Yes No
	反時計回り Anticlockwise			Yes No
失陥 Failure	時計回り Clockwise			Yes No
	反時計回り Anticlockwise			Yes No

6.2.2. (略)

舵取り装置の状態 Condition of steering equipment	操舵方向 Direction of the steering	指定速度 Specified Speed [km/h]	試験時速度 Test speed [km/h]	操舵角度 Steering angle [deg]
正常 Intact	時計回り Clockwise			
	反時計回り Anticlockwise			

6.2.4. 正常なステアリング装置を備えた自動車における操作力の測定

The measurement of steering efforts on motor vehicles with intact steering equipment.

6.2.5. 故障のあるステアリング装置を備えた自動車における操作力の測定

The measurement of steering efforts on motor vehicles with a failure in the steering equipment.

6.2.4. 項および6.2.5. 項の要件は下表による。

The requirements for paragraph 6.2.4. and 6.2.5. is the below table.

旧

6.2.1. (略)

指定速度 Specified Speed (km/h)	試験時速度 Test speed (km/h)

6.2.2. (略)

指定速度 Specified Speed (km/h)	試験時速度 Test speed (km/h)

6.2.4. 正常なステアリング装置を備えた自動車における操作力の測定

The measurement of steering efforts on motor vehicles with intact steering equipment.

要件は下表による。

The requirement is the below table.

指定速度 Specified Speed (km/h)	左/右 Right/Left (-)	試験時速度 Test speed (km/h)	時間 Time (s)	ステアリングホイール操作力 Steering wheel control effort (daN)	備考 Remark
10	Left				
	Right				

6.2.5. 故障のあるステアリング装置を備えた自動車における操作力の測定

The test described in paragraph 6.2.4. shall be repeated with a failure in the steering equipment.

要件は下表による。

The requirement is the below table.

新

舵取り装置の状態 Condition of steering equipment	操舵方向 Direction of the steering	旋回半径 Turning radius	指定速度 Specified Speed	試験時速度 Test speed	操舵角度 Steering angle	時間 Time	操舵力 Steering effort
		[m]	[km/h]	[km/h]	[deg]	[sec]	[daN]
正常 Intact	時計回り Clockwise						
	反時計回り Anticlockwise						
失陥 Failure	時計回り Clockwise						
	反時計回り Anticlockwise						
故障状態の説明 *1 Description of failure mode *1							
*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).							

ステアリングコントロール力要件  
STEERING CONTROL EFFORT REQUIREMENTS

車両カテゴリ Vehicle Category	正常なステアリング INTACT			故障のあるステアリング WITH A FAILURE		
	最大力 Maximum effort	時間 Time	旋回半径 Turning radius	最大力 Maximum effort	時間 Time	旋回半径 Turning radius
	[daN]	[sec]	[m]	[daN]	[sec]	[m]
M1	15	4	12	30	4	20
M2	15	4	12	30	4	20
M3	20	4	12 **/	45 */	6	20
N1	20	4	12	30	4	20
N2	25	4	12	30	4	20
N3	20	4	12 **/	45 */	6	20

\*/ : セルフトラッキング装置を除き、ステアードアクスルが2つ以上ある非連結車両の場合、50。  
50 for rigid vehicle with 2 or more steered axles excluding self tracking equipment.

\*\*/ : 又は12mの回転半径が達成できない場合にはフルロック。  
or full lock 12 m radius is not attainable.

旧

指定速度 Specified Speed	左/右 Right/Left	試験時速度 Test speed	時間 Time	ステアリングホイール操作力 Steering wheel control effort	備考 Remark
(km/h)	(-)	(km/h)	(s)	(daN)	
10	Left				
	Right				

Table: STEERING CONTROL EFFORT REQUIREMENTS

Vehicle Category	INTACT			WITH A FAILURE		
	Maximum effort (daN)	Time(s)	Turning radius (m)	Maximum effort (daN)	Time(s)	Turning radius (m)
M1	15	4	12	30	4	20
M2	15	4	12	30	4	20
M3	20	4	12**/	45*/	6	20
N1	20	4	12	30	4	20
N2	25	4	12	40	4	20
N3	20	4	12**/	45*/	6	20

\*/ 50 for rigid vehicles with 2 or more steered axles excluding self tracking equipment

\*\*/ or full lock if 12m radius is not attainable.

表 ステアリングコントロール力要件

車両カテゴリ Vehicle Category	正常なステアリング INTACT			故障のあるステアリング WITH A FAILURE		
	最大力 (daN)	時間 (s)	旋回半径 (m)	最大力 (daN)	時間 (s)	旋回半径 (m)
M1	15	4	12	30	4	20
M2	15	4	12	30	4	20
M3	20	4	12**/	45*/	6	20
N1	20	4	12	30	4	20
N2	25	4	12	40	4	20
N3	20	4	12**/	45*/	6	20

\*/ セルフトラッキング装置を除き、ステアードアクスルが2つ以上ある非連結車両の場合、50。

\*\*/ 又は12mの回転半径が達成できない場合にはフルロック。

6.3. (略)

6.3. (略)

新

旧

6.3.1. (略)

6.3.2. (略)

舵取り装置の状態 Condition of steering equipment	指定速度 Specified Speed [km/h]	試験時速度 Test speed [km/h]	はみ出し deviation	有・無 Yes/No
時計方向 Clockwise	25±1			
反時計方向 Anticlockwise				

6.3.3. (略)

6.3.4. (略)

(表を削除) ※6.3.4.1.の表と共通化。

6.3.4.1. (略)

舵取り装置の状態 Condition of steering equipment	操舵方向 Direction of the steering	試験時速度 Test speed [km/h]	車両連結長さ Vehicle combination length [m]	車両占有幅 IL Swept annular width [m]	車両占有幅 FL Swept annular width [m]	比率 Ratio FL/IL	外側半径の増加 Increasing outer radius	有・無 Yes/No
正常時性能 Intact	時計方向 Clockwise							
	反時計方向 Anticlockwise							
故障時性能 Failure	時計方向 Clockwise							
	反時計方向 Anticlockwise							
故障状態の説明 *1 Description of failure mode *1								
*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).								

6.3. (略)

4. 試験成績

6.3.1. (略)

6.3.2. (略)

時計方向 Clockwise	指定速度 Specified Speed (km/h)	25±1	試験時速度 Test speed (km/h)		はみ出し deviation	有・無 Yes/No
反時計方向 Anti-clockwise	指定速度 Specified Speed (km/h)	25±1	試験時速度 Test speed (km/h)		はみ出し deviation	有・無 Yes/No

6.3.3. (略)

6.3.4. (略)

正常時性能

Intact steering system

時計方向 Clockwise	車両連結長さ Vehicle combination length (m)		試験時速度 Test speed (km/h)		車両占有幅IL Swept annular width (m)	
反時計方向 Anti-clockwise	車両連結長さ Vehicle combination length (m)		試験時速度 Test speed (km/h)		車両占有幅IL Swept annular width (m)	

6.3.4.1. (略)

故障時性能

Failure steering system

時計方向 Clockwise	試験時速度 Test speed (km/h)	車両占有幅FL Swept annular width (m)		比率 Ratio FL/IL		外側半径の増加 Increasing outer radius	有・無 Yes/No
反時計方向 Anti-clockwise <th>試験時速度 Test speed (km/h)</th> <th>車両占有幅FR Swept annular width (m)</th> <td></td> <th>比率 Ratio FR/IL</th> <td></td> <th>外側半径の増加 Increasing outer radius</th> <th>有・無 Yes/No</th>	試験時速度 Test speed (km/h)	車両占有幅FR Swept annular width (m)		比率 Ratio FR/IL		外側半径の増加 Increasing outer radius	有・無 Yes/No

故障状態の説明\*1

Description of failure mode\*1

\*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).)

6.3. (略)

4. 試験成績

新	旧																		
附則3～5 (略)	附則3～5 (略)																		
4. 試験成績 附則6 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	4. 試験成績 附則6 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																		
<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="161 405 958 459">4. 検証および試験 VERIFICATION AND TEST</th> <th data-bbox="967 405 1106 459">判定 judgment</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="161 466 958 596">           4.1. 3項で要求した書類に記載する「システム」の機能動作は、以下のとおり試験するものとする：  <u>The functional operation of "The System", as laid out in the documents required in paragraph 3., shall be tested as follows:</u> </td> <td data-bbox="967 466 1106 596"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="161 603 958 960">           4.1.1. 「システム」の機能の検証  <u>通常の動作レベルを確定する手段として、故障のない条件において車両システムの性能の確認をメーカーの基本ベンチマーク仕様に照らして行うものとする。ただし、本規則または別規則の認可手順の一部として所定の性能試験を受ける場合はこの限りではない。</u>  <u>Verification of the function of "The System"</u>  <u>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.</u> </td> <td data-bbox="967 603 1106 960">Pass Fail</td> </tr> <tr> <td data-bbox="161 967 958 1324">           4.1.2. 3.4項の安全コンセプトの検証  <u>型式認可当局の裁量により、いずれかの個別ユニットの故障の影響を受けた時の「システム」の反応をチェックするものとする。この場合、該当する出力信号を電気系ユニットまたは機械要素に加えることによって、ユニット内の内部故障の影響を再現する。</u>  <u>Verification of the safety concept of paragraph 3.4.</u>  <u>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.</u> </td> <td data-bbox="967 967 1106 1324">Pass Fail</td> </tr> <tr> <td data-bbox="161 1331 958 1436">           4.1.2.1. 検証結果は、文書化された故障分析の概要に一致し、かつ、適切だと確認された安全コンセプトと実行の総合効果のレベルに一致するものとする。  <u>The verification results shall correspond with the</u> </td> <td data-bbox="967 1331 1106 1436">Pass Fail</td> </tr> </tbody> </table>	4. 検証および試験 VERIFICATION AND TEST	判定 judgment	4.1. 3項で要求した書類に記載する「システム」の機能動作は、以下のとおり試験するものとする： <u>The functional operation of "The System", as laid out in the documents required in paragraph 3., shall be tested as follows:</u>		4.1.1. 「システム」の機能の検証 <u>通常の動作レベルを確定する手段として、故障のない条件において車両システムの性能の確認をメーカーの基本ベンチマーク仕様に照らして行うものとする。ただし、本規則または別規則の認可手順の一部として所定の性能試験を受ける場合はこの限りではない。</u> <u>Verification of the function of "The System"</u> <u>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.</u>	Pass Fail	4.1.2. 3.4項の安全コンセプトの検証 <u>型式認可当局の裁量により、いずれかの個別ユニットの故障の影響を受けた時の「システム」の反応をチェックするものとする。この場合、該当する出力信号を電気系ユニットまたは機械要素に加えることによって、ユニット内の内部故障の影響を再現する。</u> <u>Verification of the safety concept of paragraph 3.4.</u> <u>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.</u>	Pass Fail	4.1.2.1. 検証結果は、文書化された故障分析の概要に一致し、かつ、適切だと確認された安全コンセプトと実行の総合効果のレベルに一致するものとする。 <u>The verification results shall correspond with the</u>	Pass Fail	<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="1133 405 1975 459">新設</th> <th data-bbox="1984 405 2078 459"></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="1133 466 1975 596">           新設         </td> <td data-bbox="1984 466 2078 596"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="1133 603 1975 1324">           新設         </td> <td data-bbox="1984 603 2078 1324"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="1133 1331 1975 1436">           新設         </td> <td data-bbox="1984 1331 2078 1436"></td> </tr> </tbody> </table>	新設		新設		新設		新設	
4. 検証および試験 VERIFICATION AND TEST	判定 judgment																		
4.1. 3項で要求した書類に記載する「システム」の機能動作は、以下のとおり試験するものとする： <u>The functional operation of "The System", as laid out in the documents required in paragraph 3., shall be tested as follows:</u>																			
4.1.1. 「システム」の機能の検証 <u>通常の動作レベルを確定する手段として、故障のない条件において車両システムの性能の確認をメーカーの基本ベンチマーク仕様に照らして行うものとする。ただし、本規則または別規則の認可手順の一部として所定の性能試験を受ける場合はこの限りではない。</u> <u>Verification of the function of "The System"</u> <u>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.</u>	Pass Fail																		
4.1.2. 3.4項の安全コンセプトの検証 <u>型式認可当局の裁量により、いずれかの個別ユニットの故障の影響を受けた時の「システム」の反応をチェックするものとする。この場合、該当する出力信号を電気系ユニットまたは機械要素に加えることによって、ユニット内の内部故障の影響を再現する。</u> <u>Verification of the safety concept of paragraph 3.4.</u> <u>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.</u>	Pass Fail																		
4.1.2.1. 検証結果は、文書化された故障分析の概要に一致し、かつ、適切だと確認された安全コンセプトと実行の総合効果のレベルに一致するものとする。 <u>The verification results shall correspond with the</u>	Pass Fail																		
新設																			
新設																			
新設																			
新設																			

新				旧			
		<u>documented summary of the failure analysis, to a level of overall effect such that the safety concept and execution are confirmed as being adequate.</u>					
(略) 附則7 (略)				(略) 附則7 (略)			
<u>附則8 補正及び自動命令型ステアリング機能に係る試験要件</u> <u>Annex8 Test requirements for corrective and automatically commanded steering functions</u>				<u>新設</u>			
			<u>判定</u> <u>judgment</u>				
<u>1. 一般規定</u> <u>General Provisions</u> <u>CSF及び/またはACSFを備える車両は、本規則の適切な試験要件を満足するものとする。</u> <u>Vehicles fitted with CSF and/or ACSF systems shall fulfill the appropriate tests requirements of this annex.</u>							
<u>2. 試験条件</u> <u>Testing conditions</u> <u>試験は、良好な粘着性を供給する平らで乾燥したアスファルトまたはコンクリート路面で実施するものとする。 周囲温度は、0℃～45℃とする。</u> <u>The tests shall be performed on a flat, dry asphalt or concrete surface affording good adhesion. The ambient temperature shall be between 0° C and 45° C.</u>				Pass Fail			
<u>2.1. レーンマーキング</u> <u>Lane marking</u> <u>試験で使用する路面のレーンマーキングは、協定期則第130号の附則3で定める1つのレーンマーキングとする。 当該マーキングは、良好な状態で、可視レーンマーキングの基準に適合する材料から成るものとする。 試験で使用するレーンマーキングの配置をテストレポートに記録するものとする。</u> <u>本附則の試験の目的において、レーンの幅は最低3.5mであるものとする。</u> <u>試験は、要求される試験速度で安全運転ができる可視性条件下で実施するものとする。</u> <u>車両メーカーは、証拠文書を用いて、協定期則第130号の附則3で特定されたその他全てのレーンマーキングへの適合を証明するものとする。 係る証拠文書は、テストレポートに添付するものとする。</u> <u>The lane markings on the road used for the tests shall be in</u>				Pass Fail			

新	旧
<p><u>line with one of those described in Annex 3 of Regulation No. 130. The markings shall be in good condition and of a material conforming to the standard for visible lane markings. The lane-marking layout used for the tests shall be recorded in the test report.</u></p> <p><u>The width of the lane shall be minimum 3.5m, for the purpose of the tests of this Annex.</u></p> <p><u>The test shall be performed under visibility conditions that allow safe driving at the required test speed.</u></p> <p><u>The vehicle manufacturer shall demonstrate, through the use of documentation, compliance with all other lane markings identified in Annex 3 of Regulation No. 130. Any of such documentation shall be appended to the test report.</u></p>	
<p><u>2.2. 公差</u> <u>Tolerances</u> <u>本附則の試験が定める全ての車両速度について、±2km/h以内の公差とする。</u> <u>All vehicle speeds specified for the tests described in this annex shall be met within a tolerance of ± 2 km/h.</u></p>	Pass Fail
<p><u>2.3. 車両条件</u> <u>Vehicle conditions</u></p>	
<p><u>2.3.1. 試験質量</u> <u>Test mass</u> <u>メーカーと技術機関が合意した荷重条件で車両を試験するものとする。試験手順の開始後は、いっさい荷重の変更を行わないものとする。車両メーカーは、証拠文書を用いて、システムが全ての荷重条件で働くことを証明するものとする。</u> <u>The vehicle shall be tested in a load condition agreed between the manufacturer and the Technical Service. No load alteration shall be made once the test procedure has begun. The vehicle manufacturer shall demonstrate, through the use of documentation, that the system works at all load conditions.</u></p>	Pass Fail
<p><u>2.3.2. 車両メーカーが推奨するタイヤ圧で車両を試験するものとする。</u> <u>The vehicle shall be tested at the tyre pressures recommended by the vehicle manufacturer.</u></p>	Pass Fail
<p><u>2.4. 横加速度</u> <u>Lateral acceleration</u> <u>横加速度を測定する重心を表す位置は、車両メーカーと技術機関の合意に基づいて決定するものとする。この位置は、テストレポートに</u></p>	Pass Fail

新	旧
<p><u>明記するものとする。</u>  <u>横加速度は、車体の動きによる付加的効果（例えばroll of sprung mass）に関係なく測定するものとする。</u>  <u>The position representing the centre of gravity, at which the lateral acceleration shall be measured, shall be determined in agreement between the vehicle manufacturer and the Technical Service. This position shall be identified in the test report.</u>  <u>The lateral acceleration shall be measured without taking into account the additional effects due to the movements of the vehicle body (e.g. roll of sprung mass).</u></p>	
<p><u>3. 試験手順</u>  <u>Tests procedures</u></p>	
<p><u>3.1. CSFの試験</u>  <u>Tests for CSF</u>  <u>以下のテストは、本規則2.3.4.2.項CSF定義のサブパラグラフ（c）で定義されたCSF機能に適用する。</u>  <u>The following test applies to CSF functions defined in subparagraph (c) of CSF definition in paragraph 2.3.4.2. of this Regulation.</u></p>	
<p><u>3.1.1. CSFの警報試験</u>  <u>Warning test for CSF</u></p>	
<p><u>3.1.1.1. 車両は、CSFが作動した状態で、レーンの両側にレーンマーキングがある路面を走行するものとする。専らレーンの境界の存在及び位置の評価に基づく介入のCSFの場合、車両は、メーカーにより宣言された境界線（例えば路肩）により区切られた道路を走行するものとする。</u>  <u>試験条件及び車両の試験速度はシステムの動作範囲内でなければならない。</u>  <u>試験中、CSFの持続時間と光学及び音響警告信号の持続時間を記録するものとする。</u></p> <p><u>本規則5.1.6.1.2.1.項の場合、車両は車線から離れることを試行し、（M1、N1に対しては）10秒より長く、（M2、M3、N2、N3に対しては）30秒より長くCSFの介入を維持するように運転されるものとする。このような試験が、例えば試験設備の限界などのために実際には達成できない場合には、型式認証機関との合意により、本要件は文書の活用を通じて満足しても差し支えない。</u>  <u>試験要件は、以下の場合に満たされる：</u>  <u>（a）介入の開始後、長くても（M1、N1に対しては）10秒まで、（M2、M3、N2、N3に対しては）30秒までに音響警告信号を</u></p>	<p>Pass Fail</p>



新	旧
<p><u>提供する。</u></p> <p><u>本規則5.1.6.1.2.2.項の場合、車両は車線を離れるように、かつ、システムの介入を、少なくとも180秒に1回の間隔で3回の介入を行うよう運転するものとする。</u></p> <p><u>試験要件は、以下の場合に満たされる：</u></p> <p><u>(a)各介入の間、介入がある限り、光学警告信号を提供すること。かつ</u></p> <p><u>(b)2回目と3回目の介入では、音響警告信号を提供すること。かつ</u></p> <p><u>(c)3回目の介入における音響警告信号は、1回目と2回目の介入より少なくとも10秒長いこと。</u></p> <p><u>The vehicle shall be driven with an activated CSF on a road with lane markings on each side of the lane. In case of a CSF whose interventions are solely based on the evaluation of the presence and location of lane boundaries, the vehicle shall be driven on a road delimited by the boundaries as declared by the manufacturer (e.g. road edge).</u></p> <p><u>The test conditions and the vehicle test speed shall be within the operating range of the system.</u></p> <p><u>During the test, the duration of the CSF interventions and of the optical and acoustic warning signals shall be recorded.</u></p> <p><u>In the case of paragraph 5.1.6.1.2.1. of this Regulation, the vehicle shall be driven such that it attempts to leave the lane and causes CSF intervention to be maintained for a period longer than 10s (for M1, N1) or 30s (for M2, M3, N2, N3). If such a test cannot be practically achieved due to e.g. the limitations of the test facilities, with the consent of the type approval authority this requirement may be fulfilled through the use of documentation.</u></p> <p><u>The test requirements are fulfilled if:</u></p> <p><u>(a)The acoustic warning is provided no later than 10s (for M1, N1) or 30s (for M2, M3, N2, N3) after the beginning of the intervention.</u></p> <p><u>In the case of paragraph 5.1.6.1.2.2. of this Regulation, the vehicle shall be driven such that it attempts to leave the lane and causes at least three interventions of the system within a rolling interval of 180 s.</u></p> <p><u>The test requirements are fulfilled if:</u></p>	

新		旧
	<p><u>(a)an optical warning signal is provided for each intervention, as long as the intervention exists, and</u>  <u>(b)an acoustic warning signal is provided at the second and third intervention, and</u>  <u>(c)the acoustic warning signal at the third intervention is at least 10 s longer than the one at the second intervention.</u></p> <p>3.1.1.2. 更に、メーカーは5.1.6.1.1. 項及び5.1.6.1.2. 項で定義された要件が、CSFのあらゆる種類の作用で満足されていることを、技術機関に対し証明するものとする。これについては、試験成績書に添付された適切な文書によって満足しても差し支えない。</p> <p><u>In addition, the manufacturer shall demonstrate to the satisfaction of the Technical Service that the requirements defined in paragraphs 5.1.6.1.1 and 5.1.6.1.2 are fulfilled in the whole range of CSF operation. This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.</u></p>	Pass Fail
	<p><u>3.1.2. オーバーライディング力試験</u>  <u>Overriding force test</u></p>	
	<p><u>3.1.2.1. 車両はレーンの両側にレーンマークが付いた道路上でアクティブにしたCSFを用いて運転するものとする。</u>  <u>試験条件および車両の試験速度はシステムの動作範囲内であるものとする。</u>  <u>車線を離れ、CSFに介入をもたらすことを試みるように車両を運転するものとする。介入の間、運転者は介入の間、介入を無効化するため、ステアリングコントロールに力を加えるものとする。</u>  <u>介入を無効化するためにステアリングコントロールへ運転者が加える力を記録するものとする。</u>  <u>The vehicle shall be driven with an activated CSF on a road with lane markings on each side of the lane.</u>  <u>The test conditions and the vehicle test speed shall be within the operating range of the system.</u>  <u>The vehicle shall be driven such that it attempts to leave the lane and causes CSF intervention. During the intervention, the driver shall apply a force on the steering control to override the intervention.</u>  <u>The force applied by the driver on the steering control to override the intervention shall be recorded.</u></p>	Pass Fail
	<p><u>3.1.2.2. 介入を無効化するためにステアリングコントロールへ運転者</u></p>	Pass Fail

新		旧
	<p>が加える力が50Nを超えない場合、試験要件を満足する。  <u>The test requirements are fulfilled if the force applied by the driver on the steering control to override the intervention does not exceed 50 N.</u></p> <p>3.1.2.3. 更に、メーカーは、5.1.6.1.3. 項に定められた要件がCSFの全作動域で満足されていることを、技術機関に対し証明するものとする。これについては、テストレポートに添付された適当な文書により達成しても差し支えない。  <u>In addition, the manufacturer shall demonstrate to the satisfaction of the Technical Service that the requirements defined in paragraph 5.1.6.1.3. are fulfilled in the whole range of CSF operation. This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.</u></p>	Pass Fail
	<p>3.2. カテゴリーB1システムのACSFの試験  <u>Tests for ACSF Category B1 Systems</u></p> <p>3.2.1. レーン維持機能試験  <u>Lane keeping functional test</u></p>	
	<p>3.2.1.1. 車両速度は、<math>V_{smin}</math>～<math>V_{smax}</math>の範囲内に保つものとする。  <u>試験は、本規則の5.6.2.1.3. 項で指定する各速度範囲に対し個別に、または<math>a_{ysmax}</math>が同一である連続範囲内で試験を実施するものとする。</u>  <u>車両の走行は、運転者が操舵制御に力を加えない状態で（例えば、操舵制御から両手を放す）、両側にレーンマーキングがあるカーブでは一定速度で走行するものとする。</u>  <u>カーブの後の横加速度は、車両メーカーが定める最大横加速度<math>a_{ysmax}</math>の80-90%であるものとする。</u>  <u>試験中、横加速度及び横ジャークを記録するものとする。</u>  <u>The vehicle speed shall remain in the range from <math>V_{smin}</math> up to <math>V_{smax}</math>.</u>  <u>The test shall be carried out for each speed range specified in paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation separately or within contiguous speed ranges where the <math>a_{ysmax}</math> is identical.</u>  <u>The vehicle shall be driven without any force applied by the driver on the steering control (e.g. by removing the hands from the steering control) with a constant speed on a curved track with lane markings at each side.</u>  <u>The necessary lateral acceleration to follow the curve shall be between 80 and 90% of the maximum lateral acceleration specified by the vehicle manufacturer</u></p>	Pass Fail

新		旧
<p><u>aysmax.</u> <u>The lateral acceleration and the lateral jerk shall be recorded during the test.</u></p> <p>3.2.1.2. <u>試験要件は、以下の場合に満たされる：</u> <u>車両がレーンマーキングを超えない。</u> <u>横ジャークの0.5秒を超える移動平均が5m/s<sup>3</sup>を超えない。</u> <u>The test requirements are fulfilled if:</u> <u>The vehicle does not cross any lane marking.</u> <u>The moving average over half a second of the lateral jerk does not exceed 5 m/s<sup>3</sup>.</u></p> <p>3.2.1.3. <u>車両メーカーは、横加速度及び速度範囲全体で要件が満足されていることを、技術機関に対し証明するものとする。これについては、テストレポートに添付された適当な文書により達成しても差し支えない。</u> <u>The vehicle manufacturer shall demonstrate to the satisfaction of the Technical Service that the requirements for the whole lateral acceleration and speed range are fulfilled. This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.</u></p>	<p>Pass Fail</p> <p>Pass Fail</p>	
<p>3.2.2. <u>最大横加速度試験</u> <u>Maximum lateral acceleration test</u></p>		
<p>3.2.2.1. <u>車両速度は、V<sub>min</sub>～V<sub>max</sub>の範囲内にあるものとする。</u> <u>試験は、本規則の5.6.2.1.3.項で指定する各速度範囲に対し個別に、またはaysmaxが同一である連続範囲内で試験を実施するものとする。</u> <u>車両の走行は、運転者が操舵制御に力を加えない状態で（例えば、操舵制御から両手を放す）、両側にレーンマーキングがあるカーブにおいて一定速度で走行するものとする。</u> <u>技術機関は、aysmax + 0.3m/s<sup>2</sup>以上の加速度を発生させる試験速度及び半径を定める（例えば、所定の半径のカーブにおいて、高速で走行する）。</u> <u>試験中、横加速度及び横ジャークを記録するものとする。</u> <u>The vehicle speed shall remain in the range from V<sub>min</sub> up to V<sub>max</sub>.</u> <u>The test shall be carried out for each speed range specified in paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation separately or within contiguous speed ranges where the aysmax is identical.</u> <u>The vehicle shall be driven without any force applied by</u></p>	<p>Pass Fail</p>	

新		旧
<p><u>the driver on the steering control (e.g. by removing the hands from the steering control) with a constant speed on a curved track with lane markings at each side.</u>  <u>The technical service defines a test speed and a radius which would provoke a higher acceleration than <math>a_{y\max} + 0.3 \text{ m/s}^2</math> (e.g. by travelling with a higher speed through a curve with a given radius).</u>  <u>The lateral acceleration and the lateral jerk shall be recorded during the test.</u></p> <p>3.2.2.2. <u>試験要件は、以下の場合に満たされる：</u>  <u>記録された加速度が本規則の5.6.2.1.3.項に規定された限界値の範囲内である。</u>  <u>横ジャークの0.5秒を超える移動平均が<math>5\text{m/s}^3</math>を超えない。</u>  <u>The test requirements are fulfilled if:</u>  <u>The recorded acceleration is within the limits specified in paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation.</u>  <u>The moving average over half a second of the lateral jerk does not exceed <math>5 \text{ m/s}^3</math>.</u></p>	Pass Fail	
<p>3.2.3. <u>Overriding forceテスト</u>  <u>Overriding force test</u></p>		
<p>3.2.3.1. <u>車両速度は、<math>V_{\min}</math>～<math>V_{\max}</math>の範囲内にあるものとする。</u>  <u>車両の走行は、運転者が操舵制御に力を加えない状態で（例えば、操舵制御から両手を離す）、両側にレーンマーキングがあるカーブにおいて一定速度で走行するものとする。</u>  <u>カーブの後の横加速度は、本規則5.6.2.1.3.項の表における最小値の80～90%であるものとする。</u>  <u>続いて、運転者はシステム介入をオーバーライドするために操舵制御に力を加え、車線から離れるものとする。</u>  <u>オーバーライド操作中に運転者が操舵制御に加えた力について記録するものとする。</u>  <u>The vehicle speed shall remain in the range from <math>V_{\min}</math> up to <math>V_{\max}</math>.</u>  <u>The vehicle shall be driven without any force applied by the driver on the steering control (e.g. by removing the hands from the steering control) with a constant speed on a curved track with lane markings at each side.</u>  <u>The necessary lateral acceleration to follow the curve shall be between 80 and 90% of the minimum value specified in the table of paragraph 5.6.2.1.3. of this Regulation.</u>  <u>The driver shall then apply a force on the steering</u></p>	Pass Fail	

新		旧
<p><u>control to override the system intervention and leave the lane.</u> <u>The force applied by the driver on the steering control during the overriding manoeuvre shall be recorded.</u></p> <p>3.2.3.2. <u>オーバーライド操作中に運転者が操舵制御に加える力が50N以下の場合、試験要件が満足される。</u> <u>メーカーは、適切な証拠文書を用いて、当該条件がASCF操作範囲にわたって満足されることを証明するものとする。</u> <u>The test requirements are fulfilled if the force applied by the driver on the steering control during the overriding manoeuvre is less than 50N.</u> <u>The manufacturer shall demonstrate through appropriate documentation that this condition is fulfilled throughout the ACSF operation range.</u></p>	Pass Fail	
<p>3.2.4. <u>転移試験；ハンズオン試験</u> <u>Transition test; hands-on test</u></p>		
<p>3.2.4.1. <u>車両の走行は、レーン両側にマーキングがある走行路において、V<sub>min</sub>+10km/h～V<sub>min</sub>+20km/hの車両試験速度で、ASCFが作動した状態で行うものとする。</u> <u>運転者は操舵制御を解除し、システムがACSFを無効化するまで運転を続けるものとする。ACSFが作動した状態で、運転者が介入せずに少なくとも65秒間走行を継続できる走行路を選ぶものとする。</u> <u>車両試験速度V<sub>max</sub>-20km/hとV<sub>max</sub>-10km/hまたは130km/hのいずれか低い方で試験を繰り返すものとする。</u> <u>車両メーカーは、速度範囲全体で要件が満足されていることを、技術機関に対し証明するものとする。これについては、テストレポートに添付された適当な文書により達成しても差し支えない。</u> <u>The vehicle shall be driven with activated ACSF with a vehicle test speed between V<sub>min</sub> + 10 km/h and V<sub>min</sub> + 20 km/h on a track with lane markings at each side of the lane.</u> <u>The driver shall release the steering control and continue to drive until the ACSF is deactivated by the system. The track shall be selected such that it allows driving with activated ACSF for at least 65 s without any driver intervention.</u> <u>The test shall be repeated with a vehicle test speed between V<sub>max</sub> - 20 km/h and V<sub>max</sub> - 10 km/h or 130 km/h</u></p>	Pass Fail	

新		旧	
	<p><u>whichever is lower.</u> <u>This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.</u></p> <p>3.2.4.2. 試験要件は、以下の場合に満たされる：  <u>操舵制御の解除から遅くとも15秒以内に光学警告信号が発せられ、ACSFが無効化されるまで作動状態を維持する。</u>  <u>操舵制御の解除から遅くとも30秒以内に音響警告信号が発せられ、ACSFが無効化されるまで作動状態を維持する。</u>  <u>ACSFは、音響警告信号の開始から遅くとも30秒以内に、それまでの音響警告信号とは異なる少なくとも5秒の音響緊急信号とともに不作動にする。</u>  <u>The test requirements are fulfilled if:</u>  <u>The optical warning signal was given at the latest 15 s after the steering control has been released and remains until ACSF is deactivated.</u>  <u>The acoustic warning signal was given at the latest 30 s after the steering control has been released and the signal remains until ACSF is deactivated.</u>  <u>The ACSF is deactivated at the latest 30 s after the acoustic warning signal has started, with an acoustic emergency signal of at least 5 s, which is different from the previous acoustic warning signal.</u></p>	Pass Fail	
TRIAS 43(7)-R138-02	車両接近通報装置試験（協定規則第138号）	TRIAS 43-R138-01	車両接近通報装置試験（協定規則第138号）
1. 総則	車両接近通報装置試験（協定規則第138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138号の技術的な要件（同規則の規則6.に限る。）に定める基準に適合するものであることの規定及び本規定によるものとする。	1. 総則	車両接近通報装置試験（協定規則第138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138号の技術的な要件（同規則の規則6. <u>(6.2.6.を除く。)</u> に限る。）に定める基準に適合するものであることの規定及び本規定によるものとする。
2. ～3. (略)		2. ～3. (略)	
別表 (略)		別表 (略)	
付表		付表	
1. ～3. (略)		1. ～3. (略)	
4. 試験成績		4. 試験成績	
6.1. ～6.2.5. (略)		6.1. ～6.2.5. (略)	
<u>6.2.6. 一時停止機能</u>	Pass・Fail	<u>(新設)</u>	

新		旧	
<u>Pause function</u> <u>本則 2.7. 項に定義するいかなる一時停止機能も禁止するものとする。</u> <u>Any pause function as defined in parafraph 2.7. shall be prohibited.</u> 6.2.7. ～6.2.9. (略) <u>削除</u>  附則 3 (略)	削除	6.2.7. ～6.2.9. (略) <u>追加確認項目</u> <u>維持停止機能</u> <u>Additional check item pause function</u> <u>(jJapanese original) 車両接近通報装置は、当該装置の作動を停止させることができる機能を有さないものであること。</u> 附則 3 (略)	<u>Pass・Fail</u>

附則 (平成 29 年 11 月 22 日規程第 19 号)

この規程は、平成 29 年 11 月 22 日から施行する。