

新			旧			
独立行政法人自動車技術総合機構審査事務規程			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～第12章(略)			目次(略) 第1章～第12章(略)			
別表1(2-2関係)			別表1(2-2関係)			
添付書面一覧			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)	(略)	(略)	(1)～(5)	(略)	(略)	
(6)	試験成績書	(略)	(6)	試験成績書	(略)	
	1～7	(略)		1～7	(略)	(略)
	8	燃料消費率試験 (WLTCモード)		8	燃料消費率試験(世界統一技術規則第15号 (WLTCモード))	
	9～166	(略)		9～166	(略)	(略)
	167	軽・中量車排出ガス試験 (WLTCモード)		167	軽・中量車排出ガス試験(世界統一技術規則第15号 (WLTCモード))	
	168～262	(略)		168～262	(略)	(略)
	263	音声信号を用いる車両後退通報装置の試験			(新設)	
	264	車両後退通報装置の通報音発生装置試験 (協定規則第165号)			(新設)	

新			旧		
	<u>265</u>	車両後退通報装置試験(協定規則第165号)		<u>(新設)</u>	
	<u>266</u> ～ <u>270</u>	<u>(略)</u>		<u>263</u> ～ <u>267</u>	<u>(略)</u>
	<u>271</u>	(略)	(6) <u>269</u> 及び(6) <u>270</u> の試験結果を提出する場合には、提出を省略して差し支えない。	<u>268</u>	(略)
	<u>272</u> ～ <u>295</u>	(略)	(略)	<u>269</u> ～ <u>292</u>	(略)
	<u>296</u>	燃料消費率試験 ( <u>天然ガス</u> 重量車)	(略)	<u>293</u>	燃料消費率試験 ( <u>CNG</u> 重量車)
(7) ～ (11)	(略)	(略)	(略)	(7) ～ (11)	(略)

別表 2

試験項目	独				(略)
	①～③	④	⑤	⑥	⑦～⑩
(略)					
TRIAS 08-002-03 燃料消費率試験 (WLTC モード)		○			(略)
TRIAS 08- J042GTR015-01 燃 料消費率試験 (WLTC モード)		○			
TRIAS 08- J042R154-01 燃料 消費率試験 (協定 規則第154号)		○ ※1	○		
(略)					

別表 2

試験項目	独				(略)
	①～③	④	⑤	⑥	⑦～⑩
(略)					
TRIAS 08-002-03 燃料消費率試験 (WLTC モード)		○ ※1			(略)
TRIAS 08- J042GTR015-01 燃 料消費率試験 (WLTC モード)		○ ※1			
TRIAS 08- J042R154-01 燃料 消費率試験 (協定 規則第154号)					
(略)					

新						旧					
TRIAS 31-J042(4)-02 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)		<u>○</u>				TRIAS 31-J042(4)-02 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)		<u>○</u> <u>※1</u>			
TRIAS 31-J042GTR015-01 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)		<u>○</u>				TRIAS 31-J042GTR015-01 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)		<u>○</u> <u>※1</u>			
TRIAS 31-J042R154-01 軽・中量車排出ガス試験 (協定規則第154号)		<u>○</u> <u>※1</u>	<u>○</u>		(略)	TRIAS 31-J042R154-01 軽・中量車排出ガス試験 (協定規則第154号)					(略)
(略)						(略)					
※1~4 (略)						※1~4 (略)					
別表 3~別表 9 (略) 様式 1~様式 15 (略)						別表 3~別表 9 (略) 様式 1~様式 15 (略)					
別添 1 (2-2 関係)						別添 1 (2-2 関係)					
試験規程						試験規程					
Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)						Test Requirements and Instructions for Automobile Standards (TRIAS)					
	試験項目		分類番号				試験項目		分類番号		
1 ~ 7	(略)		(略)			1 ~ 7	(略)		(略)		
8	燃料消費率試験 (WLTC モード)		TRIAS 08-J042GTR015-0 <u>2</u>			8	燃料消費率試験 ( <u>世界統一技術規則第15号</u> (WLTC モード))		TRIAS 08-J042GTR015-0 <u>1</u>		
9 ~ 10	(略)		(略)			9 ~ 10	(略)		(略)		
11	(略)		TRIAS 08-002-0 <u>4</u>			11	(略)		TRIAS 08-002-0 <u>3</u>		
12 ~	(略)		(略)			12 ~	(略)		(略)		

新			旧		
43			43		
44	(略)	TRIAS 11(2)-R162-0 <u>2</u>	44	(略)	TRIAS 11(2)-R162-0 <u>1</u>
45 ～ 50	(略)	(略)	45 ～ 50	(略)	(略)
51	(略)	TRIAS 12-R013-0 <u>2</u>	51	(略)	TRIAS 12-R013-0 <u>1</u>
52 ～ 53	(略)	(略)	52 ～ 53	(略)	(略)
54	(略)	TRIAS 12-R131-0 <u>3</u>	54	(略)	TRIAS 12-R131-0 <u>2</u>
55 ～ 161	(略)	(略)	55 ～ 161	(略)	(略)
162	(略)	TRIAS 31-J041(4)-0 <u>4</u>	162	(略)	TRIAS 31-J041(4)-0 <u>3</u>
163 ～ 165	(略)	(略)	163 ～ 165	(略)	(略)
166	(略)	TRIAS 31-J042(4)-0 <u>3</u>	166	(略)	TRIAS 31-J042(4)-0 <u>2</u>
167	軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)	TRIAS 31-J042GTR015-0 <u>2</u>	167	軽・中量車排出ガス試験 <u>(世界統一技術規則第15号 (WLTCモード))</u>	TRIAS 31-J042GTR015-0 <u>1</u>
168 ～ 191	(略)	(略)	168 ～ 191	(略)	(略)
192	(略)	TRIAS 31-J119-0 <u>2</u>	192	(略)	TRIAS 31-J119-0 <u>1</u>
193	(略)		193	(略)	
194	(略)	TRIAS 32-J052R048-0 <u>5</u>	194	(略)	TRIAS 32-J052R048-0 <u>4</u>
195 ～ 203	(略)	(略)	195 ～ 203	(略)	(略)
204	(略)	TRIAS 32-R149-0 <u>2</u>	204	(略)	TRIAS 32-R149-0 <u>1</u>
205 ～ 206	(略)	(略)	205 ～ 206	(略)	(略)
207	(略)	TRIAS 33-R149-0 <u>2</u>	207	(略)	TRIAS 33-R149-0 <u>1</u>
208 ～ 209	(略)	(略)	208 ～ 209	(略)	(略)
210	(略)	TRIAS 33(2)-R149-0 <u>2</u>	210	(略)	TRIAS 33(2)-R149-0 <u>1</u>
211	(略)	(略)	211	(略)	(略)

新			旧		
212	(略)	TRIAS 33(3)-R148-0 <u>2</u>	212	(略)	TRIAS 33(3)-R148-0 <u>1</u>
213	(略)	(略)	213	(略)	(略)
214	(略)	TRIAS 34-R148-0 <u>2</u>	214	(略)	TRIAS 34-R148-0 <u>1</u>
215	(略)	(略)	215	(略)	(略)
216	(略)	TRIAS 34(2)-R148-0 <u>2</u>	216	(略)	TRIAS 34(2)-R148-0 <u>1</u>
217	(略)	(略)	217	(略)	(略)
218	(略)	TRIAS 34(3)-R148-0 <u>2</u>	218	(略)	TRIAS 34(3)-R148-0 <u>1</u>
219	(略)	(略)	219	(略)	(略)
220	(略)	TRIAS 35-R150-0 <u>2</u>	220	(略)	TRIAS 35-R150-0 <u>1</u>
221	(略)	(略)	221	(略)	(略)
222	(略)	TRIAS 35(2)-R148-0 <u>2</u>	222	(略)	TRIAS 35(2)-R148-0 <u>1</u>
223	(略)	(略)	223	(略)	(略)
224	(略)	TRIAS 35(2)-R150-0 <u>2</u>	224	(略)	TRIAS 35(2)-R150-0 <u>1</u>
225 ～ 226	(略)	(略)	225 ～ 226	(略)	(略)
227	(略)	TRIAS 36-R148-0 <u>2</u>	227	(略)	TRIAS 36-R148-0 <u>1</u>
228	(略)	(略)	228	(略)	(略)
229	(略)	TRIAS 37-R148-0 <u>2</u>	229	(略)	TRIAS 37-R148-0 <u>1</u>
230	(略)	(略)	230	(略)	(略)
231	(略)	TRIAS 37(2)-R148-0 <u>2</u>	231	(略)	TRIAS 37(2)-R148-0 <u>1</u>
232	(略)	(略)	232	(略)	(略)
233	(略)	TRIAS 37(3)-R148-0 <u>2</u>	233	(略)	TRIAS 37(3)-R148-0 <u>1</u>
234	(略)	(略)	234	(略)	(略)
235	(略)	TRIAS 37(4)-R148-0 <u>2</u>	235	(略)	TRIAS 37(4)-R148-0 <u>1</u>
236	(略)	(略)	236	(略)	(略)
237	(略)	TRIAS 38-R150-0 <u>2</u>	237	(略)	TRIAS 38-R150-0 <u>1</u>
238	(略)	(略)	238	(略)	(略)
239	(略)	TRIAS 38(2)-R150-0 <u>2</u>	239	(略)	TRIAS 38(2)-R150-0 <u>1</u>
240 ～ 241	(略)	(略)	240 ～ 241	(略)	(略)
242	(略)	TRIAS 39-R148-0 <u>2</u>	242	(略)	TRIAS 39-R148-0 <u>1</u>
243 ～ 244	(略)	(略)	243 ～ 244	(略)	(略)
245	(略)	TRIAS 39(2)-R148-0 <u>2</u>	245	(略)	TRIAS 39(2)-R148-0 <u>1</u>
246	(略)	(略)	246	(略)	(略)

新			旧		
247	(略)	TRIAS 40-R148-0 <u>2</u>	247	(略)	TRIAS 40-R148-0 <u>1</u>
248	(略)	(略)	248	(略)	(略)
249	(略)	TRIAS 41-R148-0 <u>2</u>	249	(略)	TRIAS 41-R148-0 <u>1</u>
250 ～ 255	(略)	(略)	250 ～ 255	(略)	(略)
256	(略)	TRIAS 43(4)-R150-0 <u>2</u>	256	(略)	TRIAS 43(4)-R150-0 <u>1</u>
257 ～ 262	(略)	(略)	257 ～ 262	(略)	(略)
263	<u>音声信号を用いる車両後退通報装置の試験</u>	<u>TRIAS 43(10)-001-01</u>	<u>(新設)</u>		
264	<u>車両後退通報装置の通報音発生装置試験 (協定規則第 165 号)</u>	<u>TRIAS 43(10)-R165(1)-01</u>	<u>(新設)</u>		
265	<u>車両後退通報装置試験 (協定規則第 165 号)</u>	<u>TRIAS 43(10)-R165(2)-01</u>	<u>(新設)</u>		
<u>266</u> ～ <u>295</u>	(略)	(略)	<u>263</u> ～ <u>293</u>	(略)	(略)
<u>297</u>	燃料消費率試験 ( <u>天然ガス</u> 重量車)	TRIAS 99-020-0 <u>2</u>	<u>294</u>	燃料消費率試験 ( <u>CNG</u> 重量車)	TRIAS 99-020-0 <u>1</u>
<u>298</u> ～ <u>301</u>	(略)	(略)	<u>295</u> ～ <u>298</u>	(略)	(略)

新		旧																																													
TRIAS_08-J042GTR015- <u>02</u> 燃料消費率試験 (WLTC モード)		TRIAS_08-J042GTR015- <u>01</u> 燃料消費率試験 ( <u>世界統一技術規則第 15 号</u> (WLTC モード))																																													
1. ～7. (略)		1. ～7. (略)																																													
別表 1 測定値及び計算値の桁表記		別表 1 測定値及び計算値の桁表記																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th colspan="2">桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td rowspan="6">ドライビン グインデッ クス</td> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> <tr> <td>IWR</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</td> </tr> <tr> <td>RMSSE</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> </tbody> </table>		項目	桁表記		(略)			ドライビン グインデッ クス	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	(略)			<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th colspan="2">桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td rowspan="6">ドライビン グインデッ クス</td> <td><u>ER</u></td> <td><u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u></td> </tr> <tr> <td><u>DR</u></td> <td><u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u></td> </tr> <tr> <td><u>EER</u></td> <td><u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u></td> </tr> <tr> <td><u>ASCR</u></td> <td><u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u></td> </tr> <tr> <td>IWR</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</td> </tr> <tr> <td>RMSSE</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> </tbody> </table>		項目	桁表記		(略)			ドライビン グインデッ クス	<u>ER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>	<u>DR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>	<u>EER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>	<u>ASCR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	(略)		
項目	桁表記																																														
(略)																																															
ドライビン グインデッ クス	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																													
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																													
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																													
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																													
	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載																																													
	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載																																													
(略)																																															
項目	桁表記																																														
(略)																																															
ドライビン グインデッ クス	<u>ER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>																																													
	<u>DR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>																																													
	<u>EER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>																																													
	<u>ASCR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>																																													
	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載																																													
	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載																																													
(略)																																															
別表 2 測定値及び計算値の末尾処理		別表 2 測定値及び計算値の末尾処理																																													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th colspan="2">桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> </tbody> </table>		項目	桁表記		(略)			<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		(略)			<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th colspan="2">桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td><u>メタン効率</u></td> <td><u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>エタン効率</u></td> <td><u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td colspan="2"></td> </tr> </tbody> </table>		項目	桁表記		(略)			<u>メタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>		<u>エタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>		(略)																
項目	桁表記																																														
(略)																																															
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																														
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>																																														
(略)																																															
項目	桁表記																																														
(略)																																															
<u>メタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>																																														
<u>エタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>																																														
(略)																																															
試験帳票 Test Report (略)		試験帳票 Test Report (略)																																													
1. 1. 全般 GENERAL		1. 1. 全般 GENERAL																																													
<table border="1"> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	車台番号 Vehicle numbers	:			<table border="1"> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	車台番号 Vehicle numbers	:																																								
車台番号 Vehicle numbers	:																																														
車台番号 Vehicle numbers	:																																														

新		旧	
用途 Category	:	用途 Category	:
<u>(削除)</u>	:	<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:
車体の形状 Bodywork	:	車体の形状 Bodywork	:
駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:	駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:
(略)		(略)	
1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE		1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE	
<u>最小エンジン回転数</u> <u>nmin drive(rpm)</u>	:	<u>最小回転数</u> <u>nmin drive(rpm)</u>	:
(略)		(略)	
1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM		1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM	
<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:	<u>作動方式</u> <u>System description</u>	:
(略)		(略)	
1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)		1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)	
2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph		2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph	
変速機の型式 Gearbox	:	変速機の型式 Gearbox	:
変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:	変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:
主モード Predominant mode	:	主モード Predominant mode	:



新		旧	
燃費最良モード Best case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:	燃費最良モード Best case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:
燃費最悪モード Worst case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:	燃費最悪モード Worst case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:	変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:
タイヤサイズ Tire size	:	タイヤサイズ Tire size	:
タイヤ製造者 Make	:	タイヤ製造者 Make	:
タイヤ型式 Tire type	:	タイヤ型式 Tire type	:
<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u>	:	<u>動荷重半径 (m)</u> <u>Dimensions front /rear</u>	:
空気圧 Tire pressure (kPa)	:	空気圧 Tire pressure (kPa)	:
(略)		(略)	
1.3.2. 走行抵抗パラメータ ROAD LOAD PARAMETERS		1.3.2. 走行抵抗パラメーター ROAD LOAD PARAMETERS	
f <sub>0</sub>	:	f <sub>0</sub> (N)	:
f <sub>1</sub>	:	f <sub>1</sub> (N/(km/h))	:
f <sub>2</sub>	:	f <sub>2</sub> (N/(km/h) <sup>2</sup> )	:
サイクルエネルギー要求量 Cycle energy demand	:	Cycle energy demand (Ws)	:
<u>走行抵抗測定結果</u> <u>Road load test report reference</u>	:	<u>△(C<sub>D</sub>×A<sub>F</sub>)<sub>LH</sub></u>	:
<u>△(C<sub>D</sub>×A<sub>F</sub>)<sub>LH</sub></u>	:	<u>Road load test report reference</u>	:
(略)		(略)	
<u>2.1.1.1. CO/THC排出量</u> <u>CO/THC emission</u>		<u>(新設)</u>	

新					旧														
<table border="1"> <tr> <td>排出ガス値 Pollutants</td> <td>CO</td> <td>THC</td> <td colspan="2"></td> </tr> <tr> <td>最終排出ガス値 Final values</td> <td>g/km</td> <td>g/km</td> <td colspan="2"></td> </tr> </table>					排出ガス値 Pollutants	CO	THC			最終排出ガス値 Final values	g/km	g/km							
排出ガス値 Pollutants	CO	THC																	
最終排出ガス値 Final values	g/km	g/km																	
<p><u>2.1.1.2. CO<sub>2</sub> 排出量</u> <u>CO<sub>2</sub> emission</u></p>																			
2.1.1.2.1. (略)					2.1.1.1.1. (略)														
2.1.1.2.2. (略)					2.1.1.2.1. (略)														
2.1.1.3. (略)					2.1.1.3. (略)														
<p>2.1.1.3.1. 1つ以上の内燃機関原動機を搭載するICE, NOVC-HEVおよびOVC-HEVで、WLTC試験（ハイブリッド車においてはCS試験）を実施する場合の燃料消費率<sup>(2)</sup> Fuel consumption of vehicles with only a combustion engine, of NOVC-HEVs and of OVIC-HEVs in case of a charge-sustaining Type 1 test</p>					<p>2.1.1.3.1. 1つ以上の内燃機関原動機を搭載するICE, NOVC-HEVおよびOVC-HEVで、WLTC試験（ハイブリッド車においてはCS試験）を実施する場合の燃料消費率<sup>(2)</sup> Fuel consumption of vehicles with only a combustion engine, of NOVC-HEVs and of OVIC-HEVs in case of a charge-sustaining Type 1 test</p>														
燃料消費率 Consumption		低速 Low	中速 Medium	高速 High	WLTCモード値 WLTC mode	燃料消費率 Consumption (Km/L)		低速 Low	中速 Medium	高速 High	WLTCモード値 WLTCmode								
最終値 Final values FE <sub>p,H</sub> /FE <sub>c,H</sub> (2)		km/L	km/L	km/L	km/L	最終値 Final values FC <sub>p,H</sub> /FC <sub>c,H</sub> (2)													
<u>申告値</u> <u>Declared value</u>					<u>km/L</u>														
2.1.1.3.2. ~2.1.1.5.2. (略)					2.1.1.3.2. ~2.1.1.5.2. (略)														
<p><u>2.1.1.6. FCV燃料消費率</u> <u>Fuel Consumption for FCV</u></p>					<p><u>(新設)</u></p>														
<u>Test 1</u>																			
燃料消費率 Fuel Consumption		低速 Low	中速 Medium	高速 High	WLTCモード値 WLTC mode														

新					旧				
消費量* Fuel consumption in weight g1-g2 (g)	g	g	g	g					
消費率 Fuel Consumption FEcs, p, 1/ FEcs, c, 1	km/kg	km/kg	km/kg	km/kg					
補正係数 $K_{fuel,FECHV}/K_{fuel,FECHV,p}$ correction coefficients	$\frac{(kg/100 km)}{(Wh/km)}$	$\frac{(kg/100 km)}{(Wh/km)}$	$\frac{(kg/100 km)}{(Wh/km)}$	$\frac{(kg/100 km)}{(Wh/km)}$					
電気エネルギー消費量 electric energy consumption (EC <sub>DC,CS,P</sub> )	Wh/km	Wh/km	Wh/km	Wh/km					
FEcs, p, 2/ FEcs, c, 2	km	km	km	km					
一時的な値 Temporary values FEcs, p, 3/ FEcs, c, 3	km/kg	km/kg	km/kg	km/kg					
申告値 Declared value									km/kg
<p>※燃料配管補正を行った場合は、配管補正後の消費量を記載すること。  <u>Indicate the corrected fuel consumption in weight when the fuel line correction of is applied.</u></p> <p>Test2 (該当する場合)  <u>(If applicable)</u></p> <p>同様の帳票  <u>Same paragraph with d<sub>CO2</sub><sup>2</sup></u></p> <p>Test3 (該当する場合)</p>									

新 旧

(If applicable)

同様の帳票  
Same paragraph

結果  
Conclusion

<u>燃料消費率</u> Fuel Consumption	<u>低速</u> Low	<u>中速</u> Medium	<u>高速</u> High	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode
<u>平均値</u> Average FEcs, p, 4/ FEcs, c, 4	km/kg	km/kg	km/kg	km/kg
<u>調整値</u> Alignment FEcs, p, 5/ FEcs, c, 5	km/kg	km/kg	km/kg	km/kg
<u>最終値</u> Final value FEcs	km/kg	km/kg	km/kg	km/kg

2.1.1.6.1. 燃料容器質量測定  
Mass measurement of the fuel tank

2.1.1.6.1.1. 試験前  
Before test

	<u>1回目</u> 1st	<u>2回目</u> 2nd	<u>3回目</u> 3rd	<u>4回目</u> 4th	<u>5回目</u> 5th	<u>平均*</u> Average
<u>低速</u> Low	g	g	g	g	g	g
<u>中速</u> Medium	g	g	g	g	g	g
<u>高速</u> High	g	g	g	g	g	g

2.1.1.6.1.2. 試験後  
After test

新							旧																				
	<u>1回目</u> 1st	<u>2回目</u> 2nd	<u>3回目</u> 3rd	<u>4回目</u> 4th	<u>5回目</u> 5th	<u>平均*</u> Average																					
<u>低速</u> Low	g	g	g	g	g	g																					
<u>中速</u> Medium	g	g	g	g	g	g																					
<u>高速</u> High	g	g	g	g	g	g																					
<u>2.1.2. 車両L</u> <u>VEHICLE LOW</u> <u>Repeat § 2.1.1.</u>																											
(略)							(略)																				
2.6. (略)							2.6. (略)																				
2.6.1. 車両H Vehicle High							2.6.1. 車両H Vehicle High																				
<table border="1"> <tr> <td>試験日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>							試験日 Dates of tests	:		<table border="1"> <tr> <td>試験期日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>			試験期日 Dates of tests	:													
試験日 Dates of tests	:																										
試験期日 Dates of tests	:																										
(略)							(略)																				
試験用紙 Template for Test Sheet							試験用紙 Template for Test Sheet																				
2.6.2. 車両L Vehicle Low							2.6.2. 車両L Vehicle Low																				
(略)							(略)																				
<table border="1"> <tr> <td colspan="3">(略)</td> </tr> <tr> <td>ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be</td> <td>:</td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td>:</td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> </table>							(略)			ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be	:	<u>(削除)</u>		:	<u>(削除)</u>	<table border="1"> <tr> <td colspan="3">(略)</td> </tr> <tr> <td>ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be</td> <td>:</td> <td><u>ER</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td>:</td> <td><u>DR</u></td> </tr> </table>			(略)			ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be	:	<u>ER</u>		:	<u>DR</u>
(略)																											
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be	:	<u>(削除)</u>																									
	:	<u>(削除)</u>																									
(略)																											
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be	:	<u>ER</u>																									
	:	<u>DR</u>																									



新	旧																			
	<u>FEcs, p, 2/ FEcs, c, 2</u>	<u>km</u>	<u>km</u>	<u>km</u>	<u>km</u>															
	<u>一時的な値</u> <u>Temporary values</u> <u>FEcs, p, 3/ FEcs, c, 3</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>															
	<u>申告値</u> <u>Declared value</u>	<u>km/kg</u>																		
<p>※燃料配管補正を行った場合は、配管補正後の消費量を記載すること。  <u>Indicate the corrected fuel consumption in weight when the fuel line correction of is applied.</u></p>																				
<p><u>Test2 (該当する場合)</u>  <u>(If applicable)</u></p>																				
<p><u>同様の帳票</u>  <u>Same paragraph with d<sub>co2</sub><sup>2</sup></u></p>																				
<p><u>Test3 (該当する場合)</u>  <u>(If applicable)</u></p>																				
<p><u>同様の帳票</u>  <u>Same paragraph</u></p>																				
<p><u>結果</u>  <u>Conclusion</u></p>																				
<table border="1"> <thead> <tr> <th data-bbox="1124 1198 1496 1276"><u>燃料消費率</u> <u>Fuel Consumption</u></th> <th data-bbox="1496 1198 1617 1276"><u>低速</u> <u>Low</u></th> <th data-bbox="1617 1198 1760 1276"><u>中速</u> <u>Medium</u></th> <th data-bbox="1760 1198 1901 1276"><u>高速</u> <u>High</u></th> <th data-bbox="1901 1198 2087 1276"><u>WLTCモード値</u> <u>WLTC mode</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="1124 1276 1496 1356"><u>平均値</u> <u>Average FEcs, p, 4/ FEcs, c, 4</u></td> <td data-bbox="1496 1276 1617 1356"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1617 1276 1760 1356"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1760 1276 1901 1356"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1901 1276 2087 1356"><u>km/kg</u></td> </tr> <tr> <td data-bbox="1124 1356 1496 1428"><u>調整値</u> <u>Alignment FEcs, p, 5/</u></td> <td data-bbox="1496 1356 1617 1428"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1617 1356 1760 1428"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1760 1356 1901 1428"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1901 1356 2087 1428"><u>km/kg</u></td> </tr> </tbody> </table>						<u>燃料消費率</u> <u>Fuel Consumption</u>	<u>低速</u> <u>Low</u>	<u>中速</u> <u>Medium</u>	<u>高速</u> <u>High</u>	<u>WLTCモード値</u> <u>WLTC mode</u>	<u>平均値</u> <u>Average FEcs, p, 4/ FEcs, c, 4</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>調整値</u> <u>Alignment FEcs, p, 5/</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>
<u>燃料消費率</u> <u>Fuel Consumption</u>	<u>低速</u> <u>Low</u>	<u>中速</u> <u>Medium</u>	<u>高速</u> <u>High</u>	<u>WLTCモード値</u> <u>WLTC mode</u>																
<u>平均値</u> <u>Average FEcs, p, 4/ FEcs, c, 4</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>																
<u>調整値</u> <u>Alignment FEcs, p, 5/</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>																

新	旧																																																												
	<table border="1"> <tr> <td data-bbox="1131 186 1494 263"><u>FEcs, c, 5</u></td> <td data-bbox="1498 186 1619 263"></td> <td data-bbox="1624 186 1753 263"></td> <td data-bbox="1758 186 1888 263"></td> <td data-bbox="1892 186 2080 263"></td> </tr> <tr> <td data-bbox="1131 266 1494 343"><u>最終値</u> <u>Final value FEcs</u></td> <td data-bbox="1498 266 1619 343"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1624 266 1753 343"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1758 266 1888 343"><u>km/kg</u></td> <td data-bbox="1892 266 2080 343"><u>km/kg</u></td> </tr> </table>					<u>FEcs, c, 5</u>					<u>最終値</u> <u>Final value FEcs</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>																																														
<u>FEcs, c, 5</u>																																																													
<u>最終値</u> <u>Final value FEcs</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>	<u>km/kg</u>																																																									
	<p data-bbox="1131 379 1529 438"><u>3.1. 燃料容器質量測定</u> <u>Mass measurement of the fuel tank</u></p> <p data-bbox="1131 507 1301 566"><u>3.1.1. 試験前</u> <u>Before test</u></p> <table border="1" data-bbox="1131 598 2033 863"> <thead> <tr> <th data-bbox="1131 598 1261 662"></th> <th data-bbox="1265 598 1391 662"><u>1回目</u> <u>1st</u></th> <th data-bbox="1395 598 1520 662"><u>2回目</u> <u>2nd</u></th> <th data-bbox="1525 598 1650 662"><u>3回目</u> <u>3rd</u></th> <th data-bbox="1655 598 1780 662"><u>4回目</u> <u>4th</u></th> <th data-bbox="1785 598 1910 662"><u>5回目</u> <u>5th</u></th> <th data-bbox="1915 598 2033 662"><u>平均*</u> <u>Average</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="1131 665 1261 729"><u>低速</u> <u>Low</u></td> <td data-bbox="1265 665 1391 729">g</td> <td data-bbox="1395 665 1520 729">g</td> <td data-bbox="1525 665 1650 729">g</td> <td data-bbox="1655 665 1780 729">g</td> <td data-bbox="1785 665 1910 729">g</td> <td data-bbox="1915 665 2033 729">g</td> </tr> <tr> <td data-bbox="1131 732 1261 796"><u>中速</u> <u>Medium</u></td> <td data-bbox="1265 732 1391 796">g</td> <td data-bbox="1395 732 1520 796">g</td> <td data-bbox="1525 732 1650 796">g</td> <td data-bbox="1655 732 1780 796">g</td> <td data-bbox="1785 732 1910 796">g</td> <td data-bbox="1915 732 2033 796">g</td> </tr> <tr> <td data-bbox="1131 799 1261 863"><u>高速</u> <u>High</u></td> <td data-bbox="1265 799 1391 863">g</td> <td data-bbox="1395 799 1520 863">g</td> <td data-bbox="1525 799 1650 863">g</td> <td data-bbox="1655 799 1780 863">g</td> <td data-bbox="1785 799 1910 863">g</td> <td data-bbox="1915 799 2033 863">g</td> </tr> </tbody> </table> <p data-bbox="1131 932 1301 991"><u>3.1.2. 試験後</u> <u>After test</u></p> <table border="1" data-bbox="1131 1023 2033 1287"> <thead> <tr> <th data-bbox="1131 1023 1261 1086"></th> <th data-bbox="1265 1023 1391 1086"><u>1回目</u> <u>1st</u></th> <th data-bbox="1395 1023 1520 1086"><u>2回目</u> <u>2nd</u></th> <th data-bbox="1525 1023 1650 1086"><u>3回目</u> <u>3rd</u></th> <th data-bbox="1655 1023 1780 1086"><u>4回目</u> <u>4th</u></th> <th data-bbox="1785 1023 1910 1086"><u>5回目</u> <u>5th</u></th> <th data-bbox="1915 1023 2033 1086"><u>平均*</u> <u>Average</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="1131 1096 1261 1160"><u>低速</u> <u>Low</u></td> <td data-bbox="1265 1096 1391 1160">g</td> <td data-bbox="1395 1096 1520 1160">g</td> <td data-bbox="1525 1096 1650 1160">g</td> <td data-bbox="1655 1096 1780 1160">g</td> <td data-bbox="1785 1096 1910 1160">g</td> <td data-bbox="1915 1096 2033 1160">g</td> </tr> <tr> <td data-bbox="1131 1163 1261 1227"><u>中速</u> <u>Medium</u></td> <td data-bbox="1265 1163 1391 1227">g</td> <td data-bbox="1395 1163 1520 1227">g</td> <td data-bbox="1525 1163 1650 1227">g</td> <td data-bbox="1655 1163 1780 1227">g</td> <td data-bbox="1785 1163 1910 1227">g</td> <td data-bbox="1915 1163 2033 1227">g</td> </tr> <tr> <td data-bbox="1131 1230 1261 1294"><u>高速</u> <u>High</u></td> <td data-bbox="1265 1230 1391 1294">g</td> <td data-bbox="1395 1230 1520 1294">g</td> <td data-bbox="1525 1230 1650 1294">g</td> <td data-bbox="1655 1230 1780 1294">g</td> <td data-bbox="1785 1230 1910 1294">g</td> <td data-bbox="1915 1230 2033 1294">g</td> </tr> </tbody> </table>						<u>1回目</u> <u>1st</u>	<u>2回目</u> <u>2nd</u>	<u>3回目</u> <u>3rd</u>	<u>4回目</u> <u>4th</u>	<u>5回目</u> <u>5th</u>	<u>平均*</u> <u>Average</u>	<u>低速</u> <u>Low</u>	g	g	g	g	g	g	<u>中速</u> <u>Medium</u>	g	g	g	g	g	g	<u>高速</u> <u>High</u>	g	g	g	g	g	g		<u>1回目</u> <u>1st</u>	<u>2回目</u> <u>2nd</u>	<u>3回目</u> <u>3rd</u>	<u>4回目</u> <u>4th</u>	<u>5回目</u> <u>5th</u>	<u>平均*</u> <u>Average</u>	<u>低速</u> <u>Low</u>	g	g	g	g	g	g	<u>中速</u> <u>Medium</u>	g	g	g	g	g	g	<u>高速</u> <u>High</u>	g	g	g	g	g	g
	<u>1回目</u> <u>1st</u>	<u>2回目</u> <u>2nd</u>	<u>3回目</u> <u>3rd</u>	<u>4回目</u> <u>4th</u>	<u>5回目</u> <u>5th</u>	<u>平均*</u> <u>Average</u>																																																							
<u>低速</u> <u>Low</u>	g	g	g	g	g	g																																																							
<u>中速</u> <u>Medium</u>	g	g	g	g	g	g																																																							
<u>高速</u> <u>High</u>	g	g	g	g	g	g																																																							
	<u>1回目</u> <u>1st</u>	<u>2回目</u> <u>2nd</u>	<u>3回目</u> <u>3rd</u>	<u>4回目</u> <u>4th</u>	<u>5回目</u> <u>5th</u>	<u>平均*</u> <u>Average</u>																																																							
<u>低速</u> <u>Low</u>	g	g	g	g	g	g																																																							
<u>中速</u> <u>Medium</u>	g	g	g	g	g	g																																																							
<u>高速</u> <u>High</u>	g	g	g	g	g	g																																																							



新

TRIAS 08-002-04  
 燃料消費率試験（WLTC モード）  
 1. ～7.（略）

別表 1 測定値及び計算値の桁表記

項目		桁表記
(略)		
ドライビン グインデッ クス	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>
	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
(略)		

別表 2 測定値及び計算値の末尾処理

項目		桁表記
(略)		
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	
(略)		

別紙 1～8（略）

試験帳票  
 Test Report  
 1.（略）  
 1.1. 全般  
 GENERAL

旧

TRIAS 08-002-03  
 燃料消費率試験（WLTC モード）  
 1. ～7.（略）

別表 1 測定値及び計算値の桁表記

項目		桁表記
(略)		
ドライビン グインデッ クス	<u>ER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>DR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>EER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>ASCR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
(略)		

別表 2 測定値及び計算値の末尾処理

項目		桁表記
(略)		
<u>メタン効率</u>	<u>エタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>
(略)		

別紙 1～8（略）

試験帳票  
 Test Report  
 1.（略）  
 1.1. 全般  
 GENERAL

新		旧	
車台番号 Vehicle numbers	:	車台番号 Vehicle numbers	:
用途 Category	:	用途 Category	:
<u>(削除)</u>	:	<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:
車体の形状 Bodywork	:	車体の形状 Bodywork	:
駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:	駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:
1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture		1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture	
<u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u>	:
1.1.2. ~1.1.3. (略)		1.1.2. ~1.1.3. (略)	
1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM		1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM	
<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:	<u>作動方式</u> <u>actuation technology</u>	:
1.1.5. ~1.1.7. (略)		1.1.5. ~1.1.7. (略)	
1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)		1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)	
2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph		2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph	
変速機の型式 Gearbox	:	変速機の型式 Gearbox	:
<u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u>	:	<u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u>	:

新		旧	
主モード Predominant mode	:	主モード Predominant mode	:
燃費最良モード Best case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:	燃費最良モード Best case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:
燃費最悪モード Worst case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:	燃費最悪モード Worst case mode for CO <sub>2</sub> emissions and fuel consumption (if applicable)	:
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:	変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:
タイヤサイズ Tire size	:	タイヤサイズ Tire size	:
タイヤ製造者 Make	:	タイヤ製造者 Make	:
タイヤ型式 Tire type	:	タイヤ型式 Tire type	:
<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u>	:	<u>動荷重半径 (m)</u> <u>Dimensions front /rear</u>	:
空気圧 Tire pressure (kPa)	:	空気圧 Tire pressure (kPa)	:
<p><u>1.1.9. ギヤ比</u> Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).</p> <p>(略)</p> <p><u>1.1.10. 電動機</u> ELECTRIC MACHINE</p> <p><u>1.1.11. 駆動用バッテリー</u> TRACTION REESS</p> <p>(略)</p> <p>1.1.12. ~1.3.1. (略)</p> <p>1.3.2. 走行抵抗パラメータ ROAD LOAD PARAMETERS</p>		<p>ギヤ比 Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).</p> <p>(略)</p> <p><u>1.1.9. 電動機</u> ELECTRIC MACHINE</p> <p><u>1.1.10. 駆動用バッテリー</u> TRACTION REESS</p> <p>(略)</p> <p>1.1.12. ~1.3.1. (略)</p> <p>1.3.2 走行抵抗パラメーター ROAD LOAD PARAMETERS</p>	

新			旧								
$f_0$	:	N	$f_0$ (N)	:							
$f_1$	:	N/(km/h)	$f_1$ (N/(km/h))	:							
$f_2$	:	N/(km/h) <sup>2</sup>	$f_2$ (N/(km/h) <sup>2</sup> )	:							
サイクルエネルギー要求量 Cycle energy demand	:	J or MJ or Ws or MJs	Cycle energy demand (Ws)	:							
<u>走行抵抗測定結果</u> <u>Road load test report reference</u>	:		<u><math>\Delta(C_D \times A_f)_{LH}</math></u>	:							
<u><math>\Delta(C_D \times A_f)_{LH}</math></u>	:	$m^2$	<u>Road load test report reference</u>	:							
1.3.3. ~2.1.1. (略)			1.3.3. ~2.1.1. (略)								
<u>2.1.1.1. CO/THC排出量</u> <u>CO/THC emission</u>			<u>(新設)</u>								
<table border="1"> <thead> <tr> <th><u>排出ガス値</u> <u>Pollutants</u></th> <th><u>CO</u></th> <th><u>THC</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><u>最終排出ガス値</u> <u>Final values</u></td> <td><u>g/km</u></td> <td><u>g/km</u></td> </tr> </tbody> </table>			<u>排出ガス値</u> <u>Pollutants</u>	<u>CO</u>	<u>THC</u>	<u>最終排出ガス値</u> <u>Final values</u>	<u>g/km</u>	<u>g/km</u>			
<u>排出ガス値</u> <u>Pollutants</u>	<u>CO</u>	<u>THC</u>									
<u>最終排出ガス値</u> <u>Final values</u>	<u>g/km</u>	<u>g/km</u>									
2.1.1.2. CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> emission			2.1.1.1. CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> emission								
2.1.1.2.1. 1つ以上の内燃機関原動機を搭載する ICE, NOVC-HEV および OVC-HEV で、WLTC 試験 (ハイブリッド車においては CS 試験) を実施する場合の CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Emission of vehicles with at least one combustion engine, of NOVC-HEV and of OVC-HEV in case of a charge-sustaining WLTC test			2.1.1.1.1. 1つ以上の内燃機関原動機を搭載する ICE, NOVC-HEV および OVC-HEV で、WLTC 試験 (ハイブリッド車においては CS 試験) を実施する場合の CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Emission of vehicles with at least one combustion engine, of NOVC-HEV and of OVC-HEV in case of a charge-sustaining WLTC test								
(略)			(略)								
2.1.1.2.2. CD試験 OVCハイブリッド自動車のCO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Mass Emission of OVC-HEVs in case of a charge-depleting Type 1 test			2.1.1.2.1. CD試験OVCハイブリッド自動車のCO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Mass Emission of OVC-HEVs in case of a charge-depleting Type 1 test								
<u>(削除)</u>			<u>Test 1</u>								

新					旧				
CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Emission	WLTCモード値 WLTC mode				CO <sub>2</sub> 排出量 CO <sub>2</sub> Emission (g/km)	WLTCモード値 WLTCmode			
<u>最終値</u> Final Value M <sub>CO<sub>2</sub>,CP</sub>	g/km				<u>計算値</u> Calculated value M <sub>CO<sub>2</sub>,CP</sub>				
					<u>申告値</u> Declared value				
(削除)					<u>Test2 (該当する場合)</u> (if applicable) 同様の帳票 Same paragraph with d <sub>CO<sub>2</sub></sub> <sup>2</sup>				
					<u>Test3 (該当する場合)</u> (if applicable) 同様の帳票 Same paragraph				
					<u>結果</u> Conclusion				
					<u>CO<sub>2</sub>排出量</u> CO <sub>2</sub> Emission (g/km)	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode			
					<u>平均値</u> Averaging M <sub>CO<sub>2</sub>,CP</sub>				
					<u>最終値</u> Final Value M <sub>CO<sub>2</sub>,CP</sub>				
2.1.1.3. 燃料消費率 FUEL CONSUMPTION					2.1.1.3. 燃料消費率 (該当する場合) FUEL CONSUMPTION (IF APPLICABLE)				
2.1.1.3.1. 1つ以上の内燃機関原動機を搭載するICE, NOVC-HEVおよびOVC-HEVで、WLTC試験 (ハイブリッド車においてはCS試験) を実施する場合の燃料消費率 <sup>(2)</sup> Fuel consumption of vehicles with only a combustion engine, of NOVC-HEVs and of OVIC-HEVs in case of a charge-sustaining Type 1 test					2.1.1.3.1 1つ以上の内燃機関原動機を搭載するICE, NOVC-HEVおよびOVC-HEVで、WLTC試験 (ハイブリッド車においてはCS試験) を実施する場合の燃料消費率 <sup>(2)</sup> Fuel consumption of vehicles with only a combustion engine, of NOVC-HEVs and of OVIC-HEVs in case of a charge-sustaining Type 1 test				
燃料消費率 Consumption	低速 Low	中速 Medium	高速 High	WLTCモード値 WLTC mode	燃料消費率 Consumption (Km/L)	低速 Low	中速 Medium	高速 High	WLTCモード値 WLTCmode
<u>最終値</u> Final values FE <sub>p,H</sub> /FE <sub>c,H</sub> (2)	km/L	km/L	km/L	km/L	<u>最終値</u> Final values FC <sub>p,H</sub> /FC <sub>c,H</sub> (2)				
<u>申告値</u> Declared value	km/L								

新	旧																								
<p>2.1.1.3.2. OVCハイブリッド自動車でCD試験WLTC試験を実施する場合の燃料消費率 Fuel consumption of OVC-HEVs in case of a charge-depleting Type 1 test</p> <p><u>(削除)</u></p> <table border="1" data-bbox="197 363 958 491"> <tr> <td>燃料消費率 Fuel Consumption</td> <td>WLTCモード値 WLTCmode</td> </tr> <tr> <td><u>最終値</u> Final value FC<sub>CD</sub></td> <td>km/L</td> </tr> </table> <p>2.1.1.4. ~2.1.1.4.1. (略)</p> <p>2.1.1.4.1.1. 全電気航続距離 All Electric Range</p> <p><u>(削除)</u></p> <table border="1" data-bbox="197 730 1048 858"> <tr> <td>全電気航続距離 AER</td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTC mode</td> </tr> <tr> <td><u>最終値</u> Final values AER</td> <td>km</td> </tr> </table> <p><u>(削除)</u></p>	燃料消費率 Fuel Consumption	WLTCモード値 WLTCmode	<u>最終値</u> Final value FC <sub>CD</sub>	km/L	全電気航続距離 AER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode	<u>最終値</u> Final values AER	km	<p>2.1.1.3.2. OVCハイブリッド自動車でCD試験WLTC試験を実施する場合の燃料消費率 Fuel consumption of OVC-HEVs in case of a charge-depleting Type 1 test</p> <p>Test 1</p> <table border="1" data-bbox="1169 363 1930 491"> <tr> <td>燃料消費率 Fuel Consumption (Km/L)</td> <td>WLTCモード値 WLTCmode</td> </tr> <tr> <td><u>計算値</u> Calculated value FC<sub>CD</sub></td> <td></td> </tr> </table> <p>2.1.1.4. ~2.1.1.4.1. (略)</p> <p>2.1.1.4.1.1. 全電気航続距離 All electric Range</p> <p><u>Test 1</u></p> <table border="1" data-bbox="1169 730 1989 922"> <tr> <td>全電気航続距離 AER (km)</td> <td><u>City</u></td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTCmode</td> </tr> <tr> <td><u>測定値/計算値</u> Measured/Calculated values AER</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>申告値</u> Declared value</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p><u>Test2 (該当する場合)</u> <u>(if applicable)</u> <u>同様の帳票</u> Same paragraph</p> <p><u>Test3 (該当する場合)</u> <u>(if applicable)</u> <u>同様の帳票</u> Same paragraph</p> <p><u>結果</u> Conclusion</p> <table border="1" data-bbox="1169 1369 1989 1426"> <tr> <td><u>全電気航続距離</u> AER (km)</td> <td><u>City</u></td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTCmode</td> </tr> </table>	燃料消費率 Fuel Consumption (Km/L)	WLTCモード値 WLTCmode	<u>計算値</u> Calculated value FC <sub>CD</sub>		全電気航続距離 AER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode	<u>測定値/計算値</u> Measured/Calculated values AER			<u>申告値</u> Declared value			<u>全電気航続距離</u> AER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode
燃料消費率 Fuel Consumption	WLTCモード値 WLTCmode																								
<u>最終値</u> Final value FC <sub>CD</sub>	km/L																								
全電気航続距離 AER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode																								
<u>最終値</u> Final values AER	km																								
燃料消費率 Fuel Consumption (Km/L)	WLTCモード値 WLTCmode																								
<u>計算値</u> Calculated value FC <sub>CD</sub>																									
全電気航続距離 AER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode																							
<u>測定値/計算値</u> Measured/Calculated values AER																									
<u>申告値</u> Declared value																									
<u>全電気航続距離</u> AER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode																							

新	旧																																	
<p>2.1.1.4.1.2. 等価全電気航続距離 Equivalent All Electric Range</p> <table border="1" data-bbox="197 430 1034 555"> <tr> <td>等価全電気航続距離 EAER</td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTC mode</td> <td></td> </tr> <tr> <td>最終値 Final values EAER</td> <td></td> <td>km</td> </tr> </table> <p>2.1.1.4.1.3. 充電消費航続距離 Actual Charge-Depleting Range</p> <p><u>Test 1</u></p> <table border="1" data-bbox="197 734 1034 922"> <tr> <td><u>充電消費航続距離</u> R<sub>CDA</sub></td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTC mode</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>測定値 / 計算値</u> Measured / Calculated values R<sub>CDA</sub></td> <td></td> <td>km</td> </tr> <tr> <td><u>申告値</u> Declared value</td> <td></td> <td>km</td> </tr> </table> <p><u>Test2 (該当する場合)</u> (If applicable)</p> <p><u>同様の帳票</u> Same paragraph</p> <p><u>Test3 (該当する場合)</u> (If applicable)</p> <p><u>同様の帳票</u> Same paragraph</p> <p>結果 Conclusion</p>	等価全電気航続距離 EAER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode		最終値 Final values EAER		km	<u>充電消費航続距離</u> R <sub>CDA</sub>	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode		<u>測定値 / 計算値</u> Measured / Calculated values R <sub>CDA</sub>		km	<u>申告値</u> Declared value		km	<table border="1" data-bbox="1169 188 1998 312"> <tr> <td><u>平均値</u> Averaging AER (if applicable)</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>最終値</u> Final values AER</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>2.1.1.4.1.2 等価全電気航続距離 Equivalent All electric Range</p> <table border="1" data-bbox="1169 430 1998 555"> <tr> <td>等価全電気航続距離 EAER (km)</td> <td><u>City</u></td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTCmode</td> </tr> <tr> <td>最終値 Final values EAER</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>2.1.1.4.1.3 充電消費航続距離 Actual Charge-Depleting Range</p> <p><u>(追加)</u></p> <table border="1" data-bbox="1169 734 1998 858"> <tr> <td><u>充電消費航続距離</u> R<sub>CDA</sub> (km)</td> <td><u>WLTCモード値</u> WLTCmode</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>最終値</u> Final Value R<sub>CDA</sub></td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p><u>(新設)</u></p>	<u>平均値</u> Averaging AER (if applicable)			<u>最終値</u> Final values AER			等価全電気航続距離 EAER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode	最終値 Final values EAER			<u>充電消費航続距離</u> R <sub>CDA</sub> (km)	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode		<u>最終値</u> Final Value R <sub>CDA</sub>		
等価全電気航続距離 EAER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode																																	
最終値 Final values EAER		km																																
<u>充電消費航続距離</u> R <sub>CDA</sub>	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode																																	
<u>測定値 / 計算値</u> Measured / Calculated values R <sub>CDA</sub>		km																																
<u>申告値</u> Declared value		km																																
<u>平均値</u> Averaging AER (if applicable)																																		
<u>最終値</u> Final values AER																																		
等価全電気航続距離 EAER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode																																
最終値 Final values EAER																																		
<u>充電消費航続距離</u> R <sub>CDA</sub> (km)	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode																																	
<u>最終値</u> Final Value R <sub>CDA</sub>																																		

新		旧	
充電消費航続距離 R <sub>CDA</sub>	WLTCモード値 WLTC mode		
平均値 Averaging R <sub>CDA</sub> (If applicable)		km	
最終値 [km] Final Value R <sub>CDA</sub>		km	
2.1.1.4.1.4. 充電消費サイクル航続距離 Charge-Depleting Cycle Range		2.1.1.4.1.4. 充電消費サイクル航続距離 Charge-Depleting Cycle Range	
<u>(削除)</u>		<u>Test 1</u>	
充電消費サイクル航続距離 R <sub>CDC</sub>	WLTCモード値 WLTCmode	充電消費サイクル航続距離 R <sub>CDC</sub> (km)	WLTCモード値 WLTCmode
最終値 Final Value R <sub>CDC</sub>		最終値 Final Value R <sub>CDC</sub>	
移行サイクル Index Number of the transition cycle		移行サイクル Index Number of the transition cycle	
確定サイクル REEC of confirmation-cycle (%)		確定サイクル REEC of confirmation-cycle (%)	
<u>(削除)</u>		<u>Test2 (該当する場合)</u> <u>(if applicable)</u> <u>同様の帳票</u> <u>Same paragraph</u>	
		<u>Test3 (該当する場合)</u> <u>(if applicable)</u> <u>同様の帳票</u> <u>Same paragraph</u>	
2.1.1.4.2. 純電気航続距離 Ranges for PEVs-Pure Electric Range		2.1.1.4.2. 純電気航続距離 Ranges for PEVs-Pure electric Range	
Test 1		Test 1	
純電気航続距離 PER	<u>WLTCモード値</u> <u>WLTC mode</u>	純電気航続距離 PER (km)	<u>City</u> <u>WLTCモード値</u> <u>WLTCmode</u>



新		旧																	
計算値 Calculated values PER	km	計算値 Calculated values PER																	
申告値 Declared value	km	申告値 Declared value																	
Test2 (該当する場合) (If applicable)		Test2 (該当する場合) (if applicable)																	
同様の帳票 Same paragraph		同様の帳票 Same paragraph																	
Test3 (該当する場合) (If applicable)		Test3 (該当する場合) (if applicable)																	
同様の帳票 Same paragraph		同様の帳票 Same paragraph																	
結果 Conclusion		結果 Conclusion																	
<table border="1"> <thead> <tr> <th><u>純電気航続距離</u> PER</th> <th><u>WLTCモード値</u> WLTC mode</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>計算値 Calculated values PER</td> <td>km</td> </tr> <tr> <td>申告値 Declared value</td> <td>km</td> </tr> </tbody> </table>	<u>純電気航続距離</u> PER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode	計算値 Calculated values PER	km	申告値 Declared value	km		<table border="1"> <thead> <tr> <th><u>純電気航続距離</u> PER (km)</th> <th><u>City</u></th> <th><u>WLTCモード値</u> WLTCmode</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>平均値 Averaging PER</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>最終値 Final values PER</td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	<u>純電気航続距離</u> PER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode	平均値 Averaging PER			最終値 Final values PER				
<u>純電気航続距離</u> PER	<u>WLTCモード値</u> WLTC mode																		
計算値 Calculated values PER	km																		
申告値 Declared value	km																		
<u>純電気航続距離</u> PER (km)	<u>City</u>	<u>WLTCモード値</u> WLTCmode																	
平均値 Averaging PER																			
最終値 Final values PER																			
2.1.1.5. ～2.5.2. (略)		2.1.1.5. ～2.5.2. (略)																	
2.6. 試験結果 TEST RESULTS		2.6. 試験結果 TEST RESULTS																	
2.6.1. 車両H Vehicle High		2.6.1. 車両H Vehicle High																	
<table border="1"> <tr> <td>試験日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	試験日 Dates of tests	:			<table border="1"> <tr> <td>試験期日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	試験期日 Dates of tests	:												
試験日 Dates of tests	:																		
試験期日 Dates of tests	:																		
(略)		(略)																	

新	旧																																																																								
<p>2.6.2. 車両L Vehicle Low</p> <p>(略)</p> <p>試験用紙 Template for Test Sheet</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td style="width: 25%; vertical-align: top;">           ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (削除)         </td> <td style="width: 5%; text-align: center;">:</td> <td style="width: 15%; text-align: center;"><u>(削除)</u></td> <td style="width: 55%;"></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td style="vertical-align: top;">           (a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error         </td> <td></td> <td style="text-align: center;">IWR</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;">RMSSE</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;"><u>備考</u> Remarks</td> </tr> </table>	(略)				ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (削除)	:	<u>(削除)</u>				<u>(削除)</u>				<u>(削除)</u>				<u>(削除)</u>		(a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error		IWR				RMSSE		(略)				<u>備考</u> Remarks				<p>2.6.2. 車両L Vehicle Low</p> <p>(略)</p> <p>試験用紙 Template for Test Sheet</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td style="width: 25%; vertical-align: top;">           ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (a) <u>ER</u> :Energy Rating (b) <u>DR</u> :Distance Rating (c) <u>EER</u> :Energy Economy Rating (d) <u>ASCR</u>:Absolute Speed Change Rating (e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error         </td> <td style="width: 5%; text-align: center;">:</td> <td style="width: 15%; text-align: center;"><u>ER</u></td> <td style="width: 55%;"></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>DR</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>EER</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;"><u>ASCR</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td style="vertical-align: top;">           (e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error         </td> <td></td> <td style="text-align: center;">IWR</td> <td></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td style="text-align: center;">RMSSE</td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;"><u>(新設)</u></td> </tr> </table>	(略)				ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (a) <u>ER</u> :Energy Rating (b) <u>DR</u> :Distance Rating (c) <u>EER</u> :Energy Economy Rating (d) <u>ASCR</u> :Absolute Speed Change Rating (e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	:	<u>ER</u>				<u>DR</u>				<u>EER</u>				<u>ASCR</u>		(e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error		IWR				RMSSE		(略)				<u>(新設)</u>			
(略)																																																																									
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (削除)	:	<u>(削除)</u>																																																																							
		<u>(削除)</u>																																																																							
		<u>(削除)</u>																																																																							
		<u>(削除)</u>																																																																							
(a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error		IWR																																																																							
		RMSSE																																																																							
(略)																																																																									
<u>備考</u> Remarks																																																																									
(略)																																																																									
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (a) <u>ER</u> :Energy Rating (b) <u>DR</u> :Distance Rating (c) <u>EER</u> :Energy Economy Rating (d) <u>ASCR</u> :Absolute Speed Change Rating (e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	:	<u>ER</u>																																																																							
		<u>DR</u>																																																																							
		<u>EER</u>																																																																							
		<u>ASCR</u>																																																																							
(e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error		IWR																																																																							
		RMSSE																																																																							
(略)																																																																									
<u>(新設)</u>																																																																									
<p>TRIAS 08-J041(2)-01 電気式ハイブリッド重量車燃料消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ~別表 8 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>別表 <u>9</u></p> <p style="text-align: center;">測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>9</u> 関係) 表 (略)</p>	<p>TRIAS 08-J041(2)-01 電気式ハイブリッド重量車燃料消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ~別表 8 (略)</p> <p><u>別表 9</u> (略)</p> <p>別表 <u>10</u></p> <p style="text-align: center;">測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>10</u> 関係) 表 (略)</p>																																																																								

新	旧
<p>別表 <u>10</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>10</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>付表 <u>9</u> Attached Table <u>9</u> (略)</p> <p>付表 <u>10</u> Attached Table <u>10</u> (略)</p>	<p>別表 <u>11</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>11</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>付表 9</u> (略)</p> <p>付表 <u>10</u> Attached Table <u>10</u> (略)</p> <p>付表 <u>11</u> Attached Table <u>11</u> (略)</p>
<p>TRIAS 08-J041(3)-01 電気重量車電力消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ~別表 7 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>別表 <u>8</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>7</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>9</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>8</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>付表 <u>7</u> Attached Table <u>7</u> (略)</p> <p>付表 <u>8</u> Attached Table <u>8</u> (略)</p>	<p>TRIAS 08-J041(3)-01 電気重量車電力消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ~別表 7 (略)</p> <p><u>別表 8</u> (略)</p> <p>別表 <u>9</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>8</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>10</u></p> <p>測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>9</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>付表 7</u> (略)</p> <p>付表 <u>8</u> Attached Table <u>8</u> (略)</p> <p>付表 <u>9</u> Attached Table <u>9</u> (略)</p>

新	旧
<p>TRIAS 08-J041(4)-01 電気式プラグインハイブリッド重量車燃料消費率及び電力消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ～別表 8 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>別表 <u>9</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>9</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>10</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>10</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>付表 <u>9</u> Attached Table <u>9</u> (略)</p> <p>付表 <u>10</u> Attached Table <u>10</u> (略)</p>	<p>TRIAS 08-J041(4)-01 電気式プラグインハイブリッド重量車燃料消費率及び電力消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ～別表 8 (略)</p> <p><u>別表 9</u> (略)</p> <p>別表 <u>10</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>10</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>11</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>11</u> 関係) 表 (略)</p> <p><u>付表 9</u> (略)</p> <p>付表 <u>10</u> Attached Table <u>10</u> (略)</p> <p>付表 <u>11</u> Attached Table <u>11</u> (略)</p>
<p>TRIAS 08-J041(5)-01 燃料電池重量車燃料消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ～別表 6 (略)</p> <p><u>(削除)</u></p> <p>別表 <u>7</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>8</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>8</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>9</u> 関係)</p>	<p>TRIAS 08-J041(5)-01 燃料電池重量車燃料消費率試験 (JH25 モード)</p> <p>1. ～別表 6 (略)</p> <p><u>別表 7</u> (略)</p> <p>別表 <u>8</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>9</u> 関係) 表 (略)</p> <p>別表 <u>9</u> 測定値及び計算値の末尾処理 (付表 <u>10</u> 関係)</p>



新		旧		
	<u>requirements of paragraph 5.1.2., 5.1.3. and 5.4. to 5.6. and the test criteria of Annex 4 to this Regulation. In this case TPMS is not required to be installed.</u>		TPMS is not required to be installed.	
(削除)	(削除)	(削除)		
<u>5.1.1.2.</u>	2.8. 項、2.14. 項又は2.15. 項に定義されたシステムが複数搭載されている場合は、本規則の要件に従って <u>運転者に警告情報を表示するシステムが認可されているものとする。</u> <u>車両に複数のシステムが搭載されている場合は、優先順位を設けるなど、矛盾した情報が運転者に表示されないものとする。</u> If more than one system as defined in paragraphs 2.8., 2.14. or 2.15. has been installed, <u>the system(s) which communicate(s) warning messages to the driver</u> shall be approved according to the requirements of this Regulation. <u>If more than one system is installed on the vehicle it has to be ensured that no contradictory information is displayed to the driver, e.g. by prioritization.</u>	(略)	<u>5.1.1.2.</u> セントラルタイヤ空気圧調整システム (CTIS) は、本規則の附則 4 のテスト基準を満たすとき、 <u>タイヤ空気圧監視システム (TPMS) と同等とみなすものとする。</u> この場合には、 <u>TPMS を搭載する必要はない。</u> A Central Tyre Inflation System (CTIS) shall be deemed to be equivalent to a Tyre Pressure Monitoring System (TPMS) when the test criteria of Annex 4 to this Regulation are met. In this case <u>TPMS is not required to be installed.</u>	Yes No
<u>5.1.1.2.</u>	2.8. 項、2.14. 項又は2.15. 項に定義されたシステムが複数搭載されている場合は、本規則の要件に従って <u>すべてのシステムが認可されるものとする。</u> If more than one system as defined in paragraphs 2.8., 2.14. or 2.15. has been installed, <u>all systems</u> shall be approved according to the requirements of this Regulation.	(略)	<u>5.1.1.3.</u> 2.8 項、2.14 項又は2.15 項に定義されたシステムが複数搭載されている場合は、本規則の要件に従って <u>すべてのシステムが認可されるものとする。</u>	(略)
5.1.2.	車両に搭載された <u>TPMS、TPRS 又は CTIS</u> の効力は、磁界又は電界による悪影響を受けないものとする。 (略) The effectiveness of the <u>TPMS, TPRS or CTIS</u> fitted on a vehicle shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields. (略)	(略)	5.1.2. 車両に搭載された <u>タイヤ空気圧監視システム、タイヤ空気圧補充システム又はセントラルタイヤ空気圧調整システム</u> の効力は、磁界又は電界による悪影響を受けないものとする。 (略) The effectiveness of the <u>tyre pressure monitoring system, the tyre pressure refill system or the central tyre inflation system</u> fitted on a vehicle shall not be adversely affected by magnetic or electrical fields.	(略)

新			旧		
5.1.3. ~ 5.1.4.	(略)	(略)	5.1.3. ~ 5.1.4.	(略)	(略)
5.1.5.	<p>認可のために提出された車両に<u>ダブルタイヤの車両が含まれる場合、その仕様</u>を本規則の附則3に定める試験に使用するものとし、<u>ダブルタイヤ</u>の1本(「試験タイヤ」)を、本規則の附則3、2.5.項のパンクテストのために減圧しなければならない。</p> <p>If a variant of any vehicle submitted for approval is fitted with twin wheels, that variant shall be used for the tests defined in Annex 3 to this Regulation and one of the tyres on a twin wheel (the 'test tyre') must be deflated for the puncture test in 2.5. of Annex 3 to this Regulation.</p>	(略)	5.1.5.	<p>認可のために提出された車両の<u>バリエーションにツインホイールが装着されている場合には、そのバリエーション</u>を本規則の附則3に定めるテストに使用するものとし、<u>ツインホイール</u>上のタイヤの1本(「試験タイヤ」)は、本規則の附則3、2.5.項のパンクテストのために減圧しなければならない。</p> <p>If a variant of any vehicle submitted for approval is fitted with twin wheels, that variant shall be used for the tests defined in Annex 3 to this Regulation and one of the tyres on a twin wheel (the 'test tyre') must be deflated for the puncture test in 2.5. of Annex 3 to this Regulation.</p>	(略)
5.1.6.	<p>最大質量 3,500kg までのカテゴリーM1 の車両及びカテゴリーN1 の車両の場合</p> <p><u>所定の警告が発生し、TPMS がリセット機能を備えたものであり、そのリセット機能の実行後、5.2.項及び5.3.項に定められた最低圧力を感知しないものである場合には、車両の乗員もしくは荷物による偶発的なリセットのリスクを低減するようにリセットコントロールは設計され、かつ/又は車両内に配置されるものとする。リセット機能の実行後、圧力が5.2.項及び5.3.項に定められた最低圧力より高いかどうかをTPMS が確認しない車両の場合、そのTPMS は、最低限、圧力警告の発出後に車両が静止しなかった場合にリセットを回避する手段とともに、次のいずれかを備えるものとする。</u></p> <p>(略)</p> <p>For vehicles of categories M1 up to a maximum mass of 3,500 kg and N1</p> <p>In case of a given warning and if the <u>TPMS</u> is equipped with a reset function but does not detect a minimum pressure as defined in paragraphs 5.2. and 5.3. after executing the reset function, the reset control shall be designed and/or located inside the vehicle in such a way that the risk of an inadvertent reset by vehicle occupants or cargo</p>	(略)	5.1.6.	<p>最大質量 3,500kg までのカテゴリーM1 の車両及びカテゴリーN1 の車両の場合</p> <p><u>警告が与えられるとき、タイヤ空気圧監視システムがリセット機能を備えているが、そのリセット機能の実行後、5.2.項及び5.3.項に定められた最低圧力を検出しない場合には、車両の乗員もしくは荷物による偶発的なリセットのリスクを低減するようにリセットコントロールが設計され、かつ/又は車両内に配置されるものとする。リセット機能の実行後、圧力が5.2.項及び5.3.項に定められた最低圧力より高いかタイヤ空気圧監視システムが確認しない車両の場合、そのタイヤ空気圧監視システムは、最低限、圧力警告の発出後に車両が静止しなかったときにリセットを回避する手段とともに、次のいずれかを備えるものとする。</u></p> <p>(略)</p> <p>For vehicles of categories M1 up to a maximum mass of 3,500 kg and N1</p> <p>In case of a given warning and if the <u>tyre pressure monitoring system</u> is equipped with a reset function but does not detect a minimum pressure as defined in paragraphs 5.2. and 5.3. after executing the reset function, the reset control shall be designed and/or located inside the vehicle in such a way that the risk of an inadvertent reset by vehicle</p>	(略)

新		旧	
	is reduced. For vehicles where the <u>TPMS</u> does not detect if the pressure is above a minimum pressure as defined in paragraphs 5.2. and 5.3. after executing the reset function, the <u>TPMS</u> shall include at least measures avoiding a reset if the vehicle did not become stationary after a pressure warning was issued, and either (略)		occupants or cargo is reduced. For vehicles where the <u>tyre pressure monitoring system</u> does not detect if the pressure is above a minimum pressure as defined in paragraphs 5.2. and 5.3. after executing the reset function, <u>the tyre pressure monitoring system</u> shall include at least measures avoiding a reset if the vehicle did not become stationary after a pressure warning was issued, and either (略)
5.2. ~ 5.4.	(略)	(略)	(略)
5.4.1.	<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> は、車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> の制御信号又は応答信号の生成又は送信に影響を及ぼす異常の発生後 10 分以内に、5.5. 項に記載されている警告信号を点灯するものとする。 The <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> shall illuminate the warning signal described in paragraph 5.5. not more than 10 minutes after the occurrence of a malfunction that affects the generation or transmission of control or response signals in the vehicle's <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> .	(略)	5.4.1. <u>TPMS</u> は、車両の <u>TPMS</u> の制御信号又は応答信号の生成又は送信に影響を及ぼす異常の発生後 10 分以内に、5.5. 項に記載されている警告信号を点灯するものとする。  The <u>TPMS</u> shall illuminate the warning signal described in paragraph 5.5. not more than 10 minutes after the occurrence of a malfunction that affects the generation or transmission of control or response signals in the vehicle's <u>tyre pressure monitoring system</u> .
5.4.2.	牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> が 5.6. 項に規定される通信インターフェースを介して故障表示を提供するときは、5.5. 項に規定される故障表示警告信号が点灯するものとする。 The malfunction indication warning signal described in paragraph 5.5. shall be illuminated whenever the towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> provides a malfunction indication via the communication interface described in paragraph 5.6..	(略)	5.4.2. 牽引車両の <u>TPMS</u> が 5.6. 項に規定される通信インターフェースを介して故障表示を提供するときは、5.5. 項に規定される故障表示警告信号が点灯するものとする。  The malfunction indication warning signal described in paragraph 5.5. shall be illuminated whenever the towed vehicle <u>TPMS</u> provides a malfunction indication via the communication interface described in paragraph 5.6..
5.4.3.	5.6. 項に記載の通信インターフェースを介し、 <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> が必須装備の連結された被牽引車両から有効な <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 情報を取得できないときには必ず 5.5. 項に記載の異常表示警告信号が点灯されるものとする。 The malfunction indication warning signal described in paragraph 5.5. shall be illuminated whenever no valid <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> information is available from a connected towed vehicle, that is required to have		5.4.3. 5.6. 項に記載の通信インターフェースを介し、 <u>TPMS</u> が必須装備の連結された被牽引車両から有効な <u>TPMS</u> 情報を取得できないときには必ず 5.5. 項に記載の異常表示警告信号が点灯されるものとする。  The malfunction indication warning signal described in paragraph 5.5. shall be illuminated whenever no valid <u>TPMS</u> information is available from a connected towed vehicle, that is required to have



新			旧		
	<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> , via any communication interface described in paragraph 5.6..			<u>TPMS</u> , via any communication interface described in paragraph 5.6..	
5.5. ~ 5.5.5.	(略)	(略)	5.5. ~ 5.5.5.	(略)	(略)
5.5.6.	<p>異常の表示は、<u>低タイヤ空気圧</u>の警告信号と同一の信号でよいものとする。5.5.1.項に基づく警告信号を、<u>低タイヤ空気圧</u>と <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常の表示の両方に使用する場合には、以下を適用するものとする。</p> <p>イグニッション(始動)スイッチが「ON」(RUN)の状態である時に、警告信号は、異常を示すために点滅すること。故障しており、イグニッション(始動)スイッチが「ON」(RUN)の状態である限り、警告信号は少し時間が経過した後から点灯を続けること。</p> <p>故障を直すまで、イグニッション(作動)スイッチが「ON」(RUN)の位置に来るたびに、点滅と点灯の<u>流れ</u>が繰返されるものとする。</p> <p>The malfunction indication may be the same warning signal as the one used to indicate <u>low tyre pressure</u>. If the warning signal described in paragraph 5.5.1. is used to indicate both <u>low tyre pressure</u> and a malfunction of the <u>TPMS/TPRS/CTIS</u>, the following shall apply: with the ignition (start) switch in the "on" (run) position the warning signal shall flash to indicate a malfunction. After a short period of time the warning signal shall remain continuously illuminated as long as the malfunction exists and the ignition (start) switch is in the "on" (run) position. The flashing and illumination sequence shall be repeated each time the ignition (start) switch is in the "on" (run) position until the malfunction has been corrected.</p>	(略)	5.5.6.	<p>異常の表示は、<u>空気圧不足</u>の警告信号と同一の信号でよいものとする。5.5.1.項に基づく警告信号を、<u>空気圧不足</u>と <u>TPMS</u> 異常の表示の両方に使用される場合には、以下を適用するものとする。イグニッション(始動)スイッチが「ON」(RUN)の状態である時に、警告信号は、異常を示すために点滅すること。故障しており、イグニッション(始動)スイッチが「ON」(RUN)の状態である限り、警告信号は少し時間が経過した後もて点灯を続けること。故障を直すまで、イグニッション(作動)スイッチが「ON」(RUN)の位置に来るたびに、点滅と点灯の<u>サイクル</u>が繰返されるものとする。</p> <p>The malfunction indication may be the same warning signal as the one used to indicate <u>under-inflation</u>. If the warning signal described in paragraph 5.5.1. is used to indicate both <u>under-inflation</u> and a malfunction of the <u>TPMS</u>, the following shall apply: with the ignition (start) switch in the "on" (run) position the warning signal shall flash to indicate a malfunction. After a short period of time the warning signal shall remain continuously illuminated as long as the malfunction exists and the ignition (start) switch is in the "on" (run) position. The flashing and illumination sequence shall be repeated each time the ignition (start) switch is in the "on" (run) position until the malfunction has been corrected.</p>	(略)
5.5.7. ~ 5.6.	(略)	(略)	5.5.7. ~ 5.6.	(略)	(略)
5.6.1.	少なくとも1台の 카테고리-03 又は 04 の車両及び 카테고리-03 及び 04 の車両を牽引する 카테고리-N2 又は N3 の車両は、牽引車両と被牽引車両の間で <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> データ情報を交換するための通信インターフェースを装備するものとする。牽引車両内と被牽引車両内の	(略)	5.6.1.	少なくとも1台の 카테고리-03 又は 04 の車両及び 카테고리-03 及び 04 の車両を牽引する 카테고리-N2 又は N3 の車両は、牽引車両と被牽引車両の間で <u>TPMS</u> データ情報を交換するための通信インターフェースを装備するものとする。牽引車両内と被牽引車両内の <u>TPMS</u> 機器に	(略)

新		旧			
	<p><u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機器に適合性があることを条件に、これを有線又は無線インターフェースとして実装することができる。</p> <p>Vehicles of category N2 or N3 towing at least one vehicle of category O3 or O4 and vehicles of category O3 and O4 shall be equipped with a communication interface to exchange <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> data information between towing and towed vehicles. This may be achieved as a wired or a wireless interface, provided that the <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> equipment in the towing vehicle and in the towed vehicle(s) are compatible.</p>		<p>適合性があることを条件に、これを有線又は無線インターフェースとして実装することができる。</p> <p>Vehicles of category N2 or N3 towing at least one vehicle of category O3 or O4 and vehicles of category O3 and O4 shall be equipped with a communication interface to exchange <u>TPMS</u> data information between towing and towed vehicles. This may be achieved as a wired or a wireless interface, provided that the <u>TPMS</u> equipment in the towing vehicle and in the towed vehicle(s) are compatible.</p>		
5.6.1.1.	<p>有線機器によるデータ通信は、ISO 11992-1:2019 及び ISO 11992-2:2014 準拠の制動電気制御ラインに基づくものとし、かつ ISO 7638-1:2018 もしくは ISO 7638-2:2018 による 7 ピンコネクタ又は適切な自動コネクタを使用したポイントツーポイント型であるものとする。牽引車両内と被牽引車両内の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機器に適合性があるとともに同一の機能要件を満たすことを条件に、他の有線仕様を使用してもよい。</p> <p>The data communication with wired equipment shall be based on the braking electric control line conforming to ISO 11992-1:2019 and ISO 11992-2:2014 and be a point-to-point type using the seven pin connector according to ISO 7638-1:2018 or ISO 7638-2:2018 or an appropriate automated connector. Other wired specifications may be used, provided that the <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> equipment in the towing vehicle and in the towed vehicle(s) are compatible and fulfil the same functional requirements.</p>	(略)	<p>5.6.1.1.</p>	<p>有線機器によるデータ通信は、ISO 11992-1:2019 及び ISO 11992-2:2014 準拠の制動電気制御ラインに基づくものとし、かつ ISO 7638-1:2018 もしくは ISO 7638-2:2018 による 7 ピンコネクタ又は適切な自動コネクタを使用したポイントツーポイント型であるものとする。牽引車両内と被牽引車両内の <u>TPMS</u> 機器に適合性があるとともに同一の機能要件を満たすことを条件に、他の有線仕様を使用してもよい。</p> <p>The data communication with wired equipment shall be based on the braking electric control line conforming to ISO 11992-1:2019 and ISO 11992-2:2014 and be a point-to-point type using the seven pin connector according to ISO 7638-1:2018 or ISO 7638-2:2018 or an appropriate automated connector. Other wired specifications may be used, provided that the <u>TPMS</u> equipment in the towing vehicle and in the towed vehicle(s) are compatible and fulfil the same functional requirements.</p>	(略)
5.6.1.1.1. ~ 5.6.1.1.2.	(略)	(略)	5.6.1.1.1. ~ 5.6.1.1.2.	(略)	(略)
5.6.1.2.	<p>牽引車両の ECU と被牽引車両の ECU がポイントツーポイント型リンクで接続される場合、<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える ECU がそのポイントツーポイント型リンクの一部を構成していなくとも、<u>牽引車両の ECU と</u>ポイントツーポイント型リンクの一部を構成する被牽引車両の ECU を介して、すなわち標準化ゲートウェイ機能によって接続、通信及び動作が可能とされるように<u>ポイントツーポ</u></p>	(略)	5.6.1.2.	<p>牽引車両の ECU と被牽引車両の ECU がポイントツーポイント型リンクで接続される場合、<u>TPMS</u> 機能を与える ECU がそのポイントツーポイント型リンクの一部を構成していなくとも、ポイントツーポイント型リンクの一部を構成する被牽引車両の ECU を介して、すなわち標準化ゲートウェイ機能によって接続、通信及び動作が可能とされるように<u>オープン標準仕様を実装するものとする。</u>こ</p>	(略)

新		旧	
	<p>イント型リンクの一部を構成する被牽引車両の ECU はオープン標準仕様に沿ったインターフェースを提供するものとする。このデータ通信インターフェースを附則 5 のパート B に規定する。</p> <p>In the case of a point-to-point link between a towing vehicle ECU and a towed vehicle ECU, <u>the towed vehicle ECU, which constitutes part of the point-to-point link, shall provide an interface according to</u> an open standard specification to allow <u>the</u> ECU(s) providing <u>TPMS/ TPRS /CTIS</u> functionality, which does <u>(do)</u> not constitute part of the point-to-point link, to connect, communicate and operate via the towed vehicle ECU which constitutes part of the point-to-point link <u>with ECU of the towing vehicle</u>, i.e. standardised gatewaying. This data communication interface is specified in Part B of Annex 5.</p>		<p>のデータ通信インターフェースを附則 5 のパート B に規定する。</p> <p>In the case of a point-to-point link between a towing vehicle ECU and a towed vehicle ECU, <u>there shall be</u> an open standard specification to allow <u>an</u> ECU providing <u>TPMS</u> functionality, which does not constitute part of the point-to-point link, to connect, communicate and operate via the towed vehicle ECU which constitutes part of the point-to-point link, i.e. standardised gatewaying. This data communication interface is specified in Part B of Annex 5.</p>
5.7.	<p>被験トレーラーの代替手段</p> <p><u>Alternative procedure for a subject trailer</u></p>		(新設)
5.7.1.	<p>自動車製作者が、カテゴリ 03 又は 04 の TPMS、TPRS 又は CTIS について型式認可の際に、本規則の附則 8「被験トレーラーの型式認可のための代替手段」を選択した場合、本規則の附則 7 の付録 3 および/又は付録 4 に従って発行されたテストレポートの情報が利用される。</p> <p><u>In the case that a manufacturer chooses to approve a vehicle type of category 03 or 04 with regard to TPMS, TPRS or CTIS according to Annex 8 “Alternative procedure for type approval of subject trailer(s)” to this Regulation, then information is utilized from test reports issued in accordance with Annex 7, Appendix 3 and / or Appendix 4 to this Regulation.</u></p>		(新設)
6. ～ 附則 3 1.5.	(略)	(略)	(略)
1.5.1.	<p>試験重量</p> <p>各車軸に関するいずれの最大許容質量も超えず、車軸間の質量分布が自動車製作者の仕様により、任意の荷重条件で車両を試験することができる。</p>	(略)	(略)

新		旧	
	<p>ただし、システムをセット又はリセットする可能性がない場合には、車両を非積載状態とする。<u>ただし、車軸自動昇降装置付きの場合、車軸が上昇しないように十分な荷重を負荷するものとする。</u>最大質量 3,500kg までのカテゴリ M1 の車両、カテゴリ M2、M3、N1、N2 及び N3 の車両については、運転者に加えて、テスト結果の記録を担当する同乗者がフロントシート(装備時)にいてもよい。</p> <p>荷重条件をテスト中に変更しないものとする。</p> <p>Test weight</p> <p>The vehicle may be tested at any condition of load, the distribution of the mass among the axles being that stated by the vehicle manufacturer without exceeding any of the maximum permissible mass for each axle.</p> <p>However, in the case where there is no possibility to set or reset the system, the vehicle shall be unladen, <u>but for systems which will automatically raise the lift axle when no load is detected the vehicle shall be laden enough to avoid lifting of those axles.</u> For vehicles of category M1 up to a maximum mass of 3,500 kg, M2, M3, N1, N2, and N3 there may be, in addition to the driver, a second person on the front seat (if fitted) who is responsible for noting the results of the tests.</p> <p>The load condition shall not be modified during the test.</p>		<p>ただし、システムをセット又はリセットする可能性がない場合には、車両を非積載状態とする。最大質量 3,500kg までのカテゴリ M1 の車両、カテゴリ M2、M3、N1、N2 及び N3 の車両については、運転者に加えて、テスト結果の記録を担当する同乗者がフロントシート(装備時)にいてもよい。</p> <p>荷重条件をテスト中に変更しないものとする。</p> <p>Test weight.</p> <p>The vehicle may be tested at any condition of load, the distribution of the mass among the axles being that stated by the vehicle manufacturer without exceeding any of the maximum permissible mass for each axle.</p> <p>However, in the case where there is no possibility to set or reset the system, the vehicle shall be unladen. For vehicles of category M1 up to a maximum mass of 3,500 kg, M2, M3, N1, N2, and N3 there may be, in addition to the driver, a second person on the front seat (if fitted) who is responsible for noting the results of the tests.</p> <p>The load condition shall not be modified during the test.</p>
1.5.2. ~ 2.1.	(略)	(略)	(略)
2.2.	<p>車両が静止し、かつイグニッションロックシステムが「Lock」又は「Off」位置にある状態で、イグニッションロックシステムを「On」又は「Run」位置に入れて作動させる。<u>テルテールを制御する ECU は</u>、本規則の 5.5.2. 項に規定されたとおり、低タイヤ空気圧テルテールのランプチェック機能を実行するものとする。この最後の要件は、共通スペースに表示されるテルテールには適用しない。</p> <p>With the vehicle stationary and the ignition locking system in the "Lock" or "Off" position,</p>	(略)	<p>車両が静止し、かつイグニッションロックシステムが「LOCK」又は「OFF」位置にある状態で、イグニッションロックシステムを「ON」又は「RUN」位置に入れて作動させる。<u>タイヤ空気圧監視システムは</u>、本規則の 5.5.2. 項に規定されたとおり、低タイヤ空気圧テルテールのランプチェック機能を実行するものとする。この最後の要件は、共通スペースに表示されるテルテールには適用しない。</p> <p>With the vehicle stationary and the ignition locking system in the "LOCK" or "OFF" position,</p>

新		旧	
	activate the ignition locking system to the "On" or "Run" position. <u>The ECU controlling the tell-tale</u> shall perform a check of lamp function for the low tyre pressure tell-tale as specified in paragraph 5.5.2. of this Regulation. This last requirement does not apply to tell-tales shown in a common space.		activate the ignition locking system to the "ON" or "RUN" position. <u>The tyre pressure monitoring system</u> shall perform a check of lamp function for the low tyre pressure tell-tale as specified in paragraph 5.5.2. of this Regulation. This last requirement does not apply to tell-tales shown in a common space.
2.3～3.8.	(略)	(略)	(略)
附則 4 Annex 4	タイヤ空気圧補充システム (TPRS) 及び <u>中央タイヤ空気圧調整システム (CTIS) の試験要件</u> Test requirements for Tyre Pressure <u>Refill</u> Systems (TPRS) and for Central Tyre Inflation System (CTIS)	附則 4 Annex 4	タイヤ空気圧補充システム (TPRS) 及び <u>セントラルタイヤインフレーションシステム (CTIS) の試験要件</u> Test requirements for Tyre Pressure <u>Refilling</u> Systems (TPRS) and for Central Tyre Inflation System (CTIS)
1.～1.1.	(略)	(略)	(略)
1.2.	試験路面 <u>試験路は、粘着性が良好な表面を有するものとする。</u> 試験は平坦路で実施するものとする。 Road test surface <u>The road shall have a surface affording good adhesion.</u> Testing shall be performed on even ground.	(略)	試験路面 試験は平坦路で実施するものとする。 Road test surface Testing shall be performed on even ground.
1.3.	(略)	(略)	(略)
1.3.1.	試験重量 <u>各車軸に関するいずれの最大許容質量も超えず、車軸間の質量分布が自動車製作者の仕様により、任意の荷重条件で車両を試験することができる。</u> <u>ただし、システムをセット又はリセットする可能性がない場合には、車両を非積載状態とする。最大質量 3,500kg までのカテゴリ M1 の車両、カテゴリ M2、M3、N1、N2 及び N3 の車両については、運転者に加えて、テスト結果の記録を担当する同乗者がフロントシート (装備時) にいてもよい。</u> <u>荷重条件をテスト中に変更しないものとする。</u> Testweight <u>The vehicle may be tested at any condition of load, the distribution of the mass among the axles being that stated by the vehicle manufacturer without exceeding any of the maximum permissible mass for each axle.</u>	(略)	試験重量 <u>車両が法的に認可される任意の重量条件</u> Testweight <u>Any weight condition the vehicle is legally approved for.</u>

新			旧		
	<p>However, in the case where there is no possibility to set or reset the system, the vehicle shall be unladen. For vehicles of category M1 up to a maximum mass of 3,500 kg, M2, M3, N1, N2, and N3 there may be, in addition to the driver, a second person on the front seat (if fitted) who is responsible for noting the results of the tests.</p> <p>The load condition shall not be modified during the test.</p>				
1.3.2.	(略)	(略)	1.3.2.	(略)	(略)
1.3.3.	<p><u>リム位置</u></p> <p>車両リムは、自動車製作者による取扱指示又は制限事項に従っていれば、いずれのホイール位置に配置してもよい。</p> <p><u>Rim position</u></p> <p>The vehicle rims may be positioned at any wheel position, consistent with any related instructions or limitations from the vehicle's manufacturer.</p>			(新設)	
1.3.4.	<p>静置場所</p> <p>車両を駐車するときは、車両のタイヤを直射日光から遮断するものとする。<u>その場所は、結果に影響を及ぼしうる風から遮蔽されているものとする。</u></p> <p>Stationary location</p> <p>When the vehicle is parked, the vehicle's tyres shall be shaded from direct sun. <u>The location shall be shielded from any wind that may affect the results.</u></p>	(略)	1.3.3.	<p>静置場所</p> <p>車両を駐車するときは、車両のタイヤを直射日光から遮断するものとする。</p> <p>Stationary location</p> <p>When the vehicle is parked, the vehicle's tyres shall be shaded from direct sun.</p>	(略)
1.4.	(略)	(略)	1.4.	(略)	(略)
1.5.	<p>空気圧測定装置の精度</p> <p>本附則で試験に使用する空気圧測定装置は、少なくとも <u>±3kPa</u> の精度であるものとする。</p> <p>Accuracy of pressure measurement equipment</p> <p>Pressure measurement equipment to be used for the tests contained in this Annex shall be accurate to at least <u>+/-3 kPa.</u></p>	(略)	1.5.	<p>空気圧測定装置の精度</p> <p>本附則で試験に使用する空気圧測定装置は、少なくとも <u>±10kPa</u> の精度であるものとする。</p> <p><u>すべての空気圧測定は、同じ測定装置を使用して実施するものとする。</u></p> <p>Accuracy of pressure measurement equipment</p> <p>Pressure measurement equipment to be used for the tests contained in this Annex shall be accurate to at least <u>+/-10 kPa.</u></p> <p><u>All pressure measurements shall be carried out using the same test equipment.</u></p>	(略)

新			旧		
2.	(略)	(略)	2.	(略)	(略)
2.1.	<p>認可のために提出された車両にダブルタイヤの車両が含まれる場合、この仕様を試験車両とし、ダブルタイヤの1本を試験タイヤとして、2.5.項に定めるように空気圧を減圧する。</p> <p>If a variant of any vehicle submitted for approval is fitted with twin wheels, that variant shall be used for the test and one of the tyres on a twin wheel (the “test tyre”) must be deflated for the refilling test in paragraph 2.5.</p>	Yes No		(新設)	
2.2.	<p>車両のタイヤに空気を入れる前に、エンジンを切り、直射日光から遮られ、かつ風又は他の加熱もしくは冷却作用に曝露されない状態において、周囲温度で車両を屋外に静置する。その時間は、カテゴリーM1及びN1の車両については少なくとも1時間、またカテゴリーM2、M3、N2、N3、O3及びO4の車両については少なくとも4時間とする。速度及び荷重条件ならびにタイヤ位置に関する車両メーカーの推奨に従い、車両のタイヤを車両メーカーの推奨冷間空気圧(Prec)まで加圧する。すべての圧力測定を同じ試験機器によって実施するものとする。</p> <p>Before inflating the vehicle’s tyres, leave the vehicle stationary outside at ambient temperature with the engine off shaded from direct sunlight and not exposed to wind or other heating or chilling influences for at least one hour for vehicles of category M1 and N1 and at least 4 hours for vehicles of category M2, M3, N2, N3, O3 and O4. Inflate the vehicle’s tyres to the vehicle manufacturer’s recommended cold inflation pressure (Prec), in accordance with the vehicle manufacturer’s recommendation for the speed and load conditions, and tyre positions. All pressure measurements shall be carried out using the same test equipment.</p>	Pass Fail		(新設)	
2.3.	<p>車両が静止し、かつイグニッションロックシステムが「Lock」又は「Off」位置にある状態で、イグニッションロックシステムを「On」又は「Run」位置に入れて作動させる。TPRS/CTISは、本規則の5.5.2.項に規定されたとおり、低タイヤ空気圧テルテールのランプチェック機能を実行するものとする。この最後の要件は、共通スペー</p>	Pass Fail		(新設)	

新		旧			
	<p>スに表示されるテルテールには適用しない。</p> <p><u>With the vehicle stationary and the ignition locking system in the "Lock" or "Off" position, activate the ignition locking system to the "On" or "Run" position. The TPRS / CTIS shall perform a check of lamp function for the low tyre pressure tell-tale as specified in paragraph 5.5.2. of this Regulation. This last requirement does not apply to tell-tales shown in a common space.</u></p>				
2.4.	<p>車両状態 蓄圧器(車載インフラ)を UN 規則 No. 13、シリーズ 11、補足 16、蓄圧器の圧力限界値に従って充填しなければならない。</p> <p><u>試験中の圧縮空気の供給は本附則の 2.5. 項及び 2.6. 項に従って認められる。</u></p> <p>Vehicle <u>conditioning</u> The pressure reservoir (mounted infrastructure) has to be filled according to UN Regulation No. 13, Series 11, Supplement 16, reservoir pressure limits. <u>The compressed air supply must be granted during the tests according to paragraph 2.5. and to paragraph 2.6. to this Annex.</u></p>	(略)	2.1.	<p>車両状態 蓄圧器(車載インフラ)を UN 規則 No. 13、シリーズ 11、補足 16、蓄圧器の圧力限界値に従って充填しなければならない。<u>テスト前に、車両の各ホイールが 10 回以上回転したことを確認しなければならない。</u></p> <p><u>エンジンを切り、直射日光から遮られ、かつ風又は他の加熱もしくは冷却作用に曝露されない状態において、少なくとも 1 時間、周囲温度で車両を屋外に静置するものとする。</u></p> <p>Vehicle <u>condition</u> The pressure reservoir (mounted infrastructure) has to be filled according to UN Regulation No. 13, Series 11, Supplement 16, reservoir pressure limits. <u>Prior to the testing, it has to be ensured that each vehicle wheel has rotated at least 10 times.</u> <u>Leave the vehicle stationary outside at ambient temperature with the engine off shaded from direct sunlight and not exposed to wind or other heating or chilling influences for at least 1 hour.</u></p>	(略)
2.5.	<p><u>補充機能システムの確認</u> <u>突発事象によるタイヤ空気圧の減少、並びに燃料消費及び安全性を含む最適性能を得るために推奨空気圧を大きく下回るタイヤ空気圧レベルを検出する補充機能システムを確認する。</u></p> <p>車両のタイヤを <u>自動車製作者</u>の推奨冷間空気圧 (Prec) まで加圧する。 <u>自動車製作者</u>推奨の冷間空気圧 (Prec) から 50kPa の低下を下限として、1 本のタイヤのタイヤ空気圧を 20%減圧する。<u>減圧中、タイヤは空気圧回路から切り離す。</u></p>	(略)	2.2.	<p><u>システム補充機能の確認</u> 車両のタイヤを <u>車両メーカー</u>の推奨冷間空気圧 (Prec) まで加圧する。 <u>メーカー</u>推奨の冷間空気圧 (Prec) から 50kPa の低下を下限として、1 本のタイヤのタイヤ空気圧を 20%減圧する。</p>	(略)



新		旧			
	<p>Check the systems refill functionality</p> <p><u>Check the systems refill functionality for incident-related pressure loss and for detection of a tyre pressure level significantly below the recommended pressure for optimum performance including fuel consumption and safety.</u></p> <p>Inflate the vehicle's tyres to the vehicle manufacturer's recommended cold inflation pressure (Prec).</p> <p>Deflate the tyre pressure of one tyre by 20% but not more than 50 kPa below the manufacturers recommended cold inflation pressure (Prec). <u>During the deflation the tyre shall not be connected to the pneumatic circuit.</u></p>		<p>Check the systems refill functionality</p> <p>Inflate the vehicle's tyres to the vehicle manufacturer's recommended cold inflation pressure (Prec).</p> <p>Deflate the tyre pressure of one tyre by 20% but not more than 50 kPa below the manufacturers recommended cold inflation pressure (Prec).</p>		
2.5.1.	<p>図1による補充の確認</p> <p><u>2分以内に、システムが起動し、TPRS/CTISが補充を開始する時刻を確認する。遅くとも2分後には本規則の5.5.項に定義された低タイヤ空気圧テルテールが点灯することを確認する。</u></p> <p>補充プロセスの開始後8分以内に補充プロセスが完了するものとし、かつ補充プロセスの完了と同時に<u>本規則の5.5.項に定義された低タイヤ空気圧テルテールが消灯するものとする。</u></p> <p>補充プロセスの完了後、タイヤ空気圧が自動車製作者推奨の冷間空気圧 <math>Prec \pm 5\%</math> の範囲内であることを確認する。</p> <p>Check refilling according to Figure 1</p> <p>Check that within 2 minutes, <u>when the system is operational, the TPRS/ CTIS starts refilling and at least after 2 minutes the low tyre pressure tell-tale, as described in paragraph 5.5. of the Regulation, is "On".</u></p> <p>Refill process shall be completed within 8 min after the refill process has started and <u>the low tyre pressure tell-tale, as described in paragraph 5.5. of the Regulation, is "Off"</u> as soon as the refilling process is completed.</p> <p>After the refilling process has been completed, check that the tyre pressure is in a range of <math>\pm 5\%</math> of manufacturers recommended cold inflation</p>	(略)	2.2.1.	<p>図1による補充の確認</p> <p>2分以内にTPRS/CTISが補充を開始し、<u>メーカーの説明どおりに補充の光学信号がONになることを確認する。</u></p> <p>補充プロセスの開始後8分以内に補充プロセスが完了するものとし、かつ補充プロセスの完了と同時に<u>自動車製作者の説明どおりに補充の光学信号がOFFになるものとする。</u></p> <p>補充プロセスの完了後、タイヤ空気圧が自動車製作者推奨の冷間空気圧 <math>Prec \pm 5\%</math> の範囲内であることを確認する。</p> <p>Check refilling according to Figure 1</p> <p>Check that within 2 minutes <u>the TPRS / CTIS starts refilling and the optical signal for refilling as described by the manufacturer is "ON".</u></p> <p>Refill process shall be completed within 8 min after the refill process has started <u>and the optical signal for refilling as described by the manufacturer shall be "OFF"</u> as soon as the refilling process is completed.</p> <p>After the refilling process has been completed, check that the tyre pressure is in a range of <math>\pm 5\%</math> of manufacturers recommended cold inflation pressure Prec.</p>	(略)

新		旧	
図1 Figure 1	pressure Prec. 補充の確認 Refilling check 		
2.5.2.	<p>図2による補充の確認</p> <p>2分以内に、システムが起動し、TPRS/CTISが補充を開始する時刻を確認する。遅くとも2分後には本規則の5.5.項に定義された低タイヤ空気圧テルテールが点灯することを確認する。</p> <p>補充プロセスの開始後8分経過しても補充プロセスが完了しないものとし、補充開始の後遅くとも2分間のその後は、本規則の5.5.項に定義された低タイヤ空気圧テルテールが点灯を続けることを確認する。</p> <p>試験中の減圧率が補充率より高くなるようにする。</p> <p>Check refilling according to Figure 2</p> <p>Check that within 2 minutes when the system is operational the TPRS/ CTIS starts refilling and at least after 2 minutes the low tyre pressure tell-tale, as described in paragraph 5.5. of the regulation, is "On".</p> <p>Refill process shall not be completed within 8 min after the refill process has started and the low tyre pressure tell-tale, as described in paragraph 5.5. of the regulation, is "ON" after at least 2 minutes of refilling time.</p> <p>The deflation rate during the test must be higher than the refilling rate.</p>	(略)	
図1 Figure 1	補充の確認 Refilling check 		
2.3.	<p>図2によるシステム異常警告機能の検査</p> <p>車両のタイヤを車両メーカーの推奨冷間空気圧(Prec)まで減圧する。</p> <p>メーカー推奨の冷間空気圧(Prec)から50kPaの低下を下限として、連続的にシステム又は1本のタイヤの圧力を20%減圧する。2分以内にシステムが補充を開始し、メーカーの説明どおりに補充の光学信号がONになるものとする。</p> <p>補充の開始後8分以内に異常の光学信号がメーカーの説明どおりにONになるものとする。</p> <p>Check system malfunction warning functionality according to Figure 2</p> <p>Inflate the vehicle's tyres to the vehicle manufacturer's recommended cold inflation pressure (Prec).</p> <p>Constantly deflate the system or the pressure of one tyre by 20% but not more than 50 kPa below the manufacturers recommended cold inflation pressure (Prec). Within 2 minutes the system shall start refilling and the optical signal as described by the manufacturer for refilling is be "ON".</p> <p>Within 8 minutes after the start of the refilling the optical signal for malfunction as described by the manufacturer shall be "ON".</p>	(略)	
図2	システム異常警告機能の確認	図2	システム異常警告機能の確認

新		旧	
Figure 2	<p>Checking system malfunction warning functionality</p>	Figure 2	<p>Checking system malfunction warning functionality</p>
2. 6.	<p>TPRS/CTIS の異常検出 TPRS/ CTIS malfunction detection</p>	(新設)	
2. 6. 1.	<p>いずれかの TPRS/CTIS 構成部品の電気および/または空気圧のエネルギー源を切断する、構成部品間のいずれかの電気結線を切断するなどの方法により、TPRS/CTIS に異常を再現する。TPRS/CTIS の異常再現中、テルテールランプの電気結線は切り離さないものとする。 Simulate a TPRS/ CTIS malfunction, for example, by disconnecting the energy source (electrical power and / or pneumatic pressure) to any TPRS/ CTIS component, disconnecting any electrical connection between TPRS/ CTIS components. When simulating a TPRS/ CTIS malfunction, the electrical connections for the tell-tale lamps shall not be disconnected.</p>	(新設)	
2. 6. 2.	<p>TPRS/CTIS を通常作動に復元する。警告灯が消灯しない場合、試験を打ち切る。 Restore the TPRS/ CTIS to normal operation. If the warning lamp has not extinguished, discontinue the test.</p>	(新設)	
附則 5	(略)	附則 5	(略)
A.	牽引車両と被牽引車との <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> データ通信 TPMS/TPRS/CTIS data communication between towing vehicle and towed vehicle(s)	A.	牽引車両と被牽引車との <u>TPMS</u> データ通信 TPMS data communication between towing vehicle and towed vehicle(s)
1. ~ 2. 1.	(略)	1. ~ 2. 1.	(略)

新		旧																																																							
2.1.1.	<p>牽引車両から被牽引車に送信されるメッセージ（サポートされている場合）</p> <p>Messages transmitted from the towing vehicle to the towed vehicle, if supported:</p> <table border="1"> <tr> <td>機能/パラメータ Function / Parameter</td> <td>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</td> </tr> <tr> <td>後退ギアの状態 Reverse gear status</td> <td>EBS12, Byte 2 Bit 5-6</td> </tr> <tr> <td>車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed</td> <td>EBS12, Byte 7-8</td> </tr> <tr> <td>秒 Time/Date - Seconds</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 1</a></td> </tr> <tr> <td>分 Time/Date - Minutes</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 2</a></td> </tr> <tr> <td>時 Time/Date - Hours</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 3</a></td> </tr> <tr> <td>月 Time/Date - Months</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 4</a></td> </tr> <tr> <td>日 Time/Date - Day</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 5</a></td> </tr> <tr> <td>年 Time/Date - Year</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 6</a></td> </tr> <tr> <td>現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 7</a></td> </tr> <tr> <td>現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset</td> <td><a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 8</a></td> </tr> <tr> <td>識別情報インデックス Identification data index</td> <td>RGE12 Byte 5</td> </tr> <tr> <td>識別情報内容 Identification data content</td> <td>RGE12 Byte 6</td> </tr> </table> <p>注：<a href="#">時刻/日付メッセージ</a>のパラメータの定義に関して、SAE J1939 と ISO 11992-2:2014 の間に既知の不整合がある。<a href="#">本規則への適合を目的としては、SAE J1939DA:202110(2021年10月21日発行)で示される時刻/日付メッセージ定義(PGN 65254)を用いる。</a></p> <p>Note:Regarding the definition of the parameters of</p>	機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	秒 Time/Date - Seconds	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 1</a>	分 Time/Date - Minutes	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 2</a>	時 Time/Date - Hours	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 3</a>	月 Time/Date - Months	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 4</a>	日 Time/Date - Day	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 5</a>	年 Time/Date - Year	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 6</a>	現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 7</a>	現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 8</a>	識別情報インデックス Identification data index	RGE12 Byte 5	識別情報内容 Identification data content	RGE12 Byte 6	(略)	2.1.1.	<p>牽引車両から被牽引車に送信されるメッセージ（サポートされている場合）</p> <p>Messages transmitted from the towing vehicle to the towed vehicle, if supported:</p> <table border="1"> <tr> <td>機能/パラメータ Function / Parameter</td> <td>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</td> </tr> <tr> <td>後退ギアの状態 Reverse gear status</td> <td>EBS12, Byte 2 Bit 5-6</td> </tr> <tr> <td>車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed</td> <td>EBS12, Byte 7-8</td> </tr> <tr> <td>秒 Time/Date - Seconds</td> <td><a href="#">TD11 Byte 1</a></td> </tr> <tr> <td>分 Time/Date - Minutes</td> <td><a href="#">TD11 Byte 2</a></td> </tr> <tr> <td>時 Time/Date - Hours</td> <td><a href="#">TD11 Byte 3</a></td> </tr> <tr> <td>月 Time/Date - Months</td> <td><a href="#">TD11 Byte 4</a></td> </tr> <tr> <td>日 Time/Date - Day</td> <td><a href="#">TD11 Byte 5</a></td> </tr> <tr> <td>年 Time/Date - Year</td> <td><a href="#">TD11 Byte 6</a></td> </tr> <tr> <td>現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset</td> <td><a href="#">TD11 Byte 7</a></td> </tr> <tr> <td>現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset</td> <td><a href="#">TD11 Byte 8</a></td> </tr> <tr> <td>識別情報インデックス Identification data index</td> <td>RGE12 Byte 5</td> </tr> <tr> <td>識別情報内容 Identification data content</td> <td>RGE12 Byte 6</td> </tr> </table> <p>注：<a href="#">TD11 メッセージ</a>のパラメータの定義に関して、SAE J1939 と ISO11992 の間に既知の不整合がある。<a href="#">本規則に準拠するために、ISO 11992-2:2014 で示される TD11 メッセージ定義を用いる。</a></p> <p>Note:Regarding the definition of the parameters of <a href="#">the TD11 message</a>, there is a known inconsistency</p>	機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	秒 Time/Date - Seconds	<a href="#">TD11 Byte 1</a>	分 Time/Date - Minutes	<a href="#">TD11 Byte 2</a>	時 Time/Date - Hours	<a href="#">TD11 Byte 3</a>	月 Time/Date - Months	<a href="#">TD11 Byte 4</a>	日 Time/Date - Day	<a href="#">TD11 Byte 5</a>	年 Time/Date - Year	<a href="#">TD11 Byte 6</a>	現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset	<a href="#">TD11 Byte 7</a>	現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset	<a href="#">TD11 Byte 8</a>	識別情報インデックス Identification data index	RGE12 Byte 5	識別情報内容 Identification data content	RGE12 Byte 6	(略)
機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference																																																								
後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6																																																								
車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8																																																								
秒 Time/Date - Seconds	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 1</a>																																																								
分 Time/Date - Minutes	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 2</a>																																																								
時 Time/Date - Hours	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 3</a>																																																								
月 Time/Date - Months	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 4</a>																																																								
日 Time/Date - Day	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 5</a>																																																								
年 Time/Date - Year	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 6</a>																																																								
現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 7</a>																																																								
現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset	<a href="#">SAE J1939 PGN 65254</a> <a href="#">TD Byte 8</a>																																																								
識別情報インデックス Identification data index	RGE12 Byte 5																																																								
識別情報内容 Identification data content	RGE12 Byte 6																																																								
機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference																																																								
後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6																																																								
車輪に基づく車両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8																																																								
秒 Time/Date - Seconds	<a href="#">TD11 Byte 1</a>																																																								
分 Time/Date - Minutes	<a href="#">TD11 Byte 2</a>																																																								
時 Time/Date - Hours	<a href="#">TD11 Byte 3</a>																																																								
月 Time/Date - Months	<a href="#">TD11 Byte 4</a>																																																								
日 Time/Date - Day	<a href="#">TD11 Byte 5</a>																																																								
年 Time/Date - Year	<a href="#">TD11 Byte 6</a>																																																								
現地「分」オフセット Time/Date - Local minute offset	<a href="#">TD11 Byte 7</a>																																																								
現地「時」オフセット Time/Date - Local hour offset	<a href="#">TD11 Byte 8</a>																																																								
識別情報インデックス Identification data index	RGE12 Byte 5																																																								
識別情報内容 Identification data content	RGE12 Byte 6																																																								

新			旧										
	<p><u>the Time/Date message</u>, there is a known inconsistency between the SAE J1939 and ISO 11992-2:2014 standards. For the purposes of compliance to this Regulation, <u>the Time/Date message definition (PGN 65254) provided in SAE J1939DA 202110 (publication date 21 October 2021)</u> shall be used.</p>			<p>between the SAE J1939 and ISO 11992 standards. For the purposes of compliance to this Regulation, <u>the TD11 message definition provided in the ISO 11992-2:2014</u> shall be used.</p>									
2.1.2.	(略)	(略)	2.1.2.	(略)	(略)								
2.1.3.	(略)	(略)	2.1.3.	(略)	(略)								
	<table border="1"> <tr> <td>識別情報インデックス<sup>(1)</sup> Identification data index<sup>(1)</sup></td> <td>RGE23 Byte 7</td> </tr> <tr> <td>識別情報内容<sup>(1)</sup> Identification data content<sup>(1)</sup></td> <td>RGE23 Byte 8</td> </tr> </table> <p><sup>(1)</sup>ゲートウェイ ECU の内容が優先されること <sup>(1)</sup>Content of the Gateway ECU shall be prioritized</p>	識別情報インデックス <sup>(1)</sup> Identification data index <sup>(1)</sup>	RGE23 Byte 7	識別情報内容 <sup>(1)</sup> Identification data content <sup>(1)</sup>	RGE23 Byte 8			<table border="1"> <tr> <td>識別情報インデックス Identification data index</td> <td>RGE23 Byte 7</td> </tr> <tr> <td>識別情報内容 Identification data content</td> <td>RGE23 Byte 8</td> </tr> </table>	識別情報インデックス Identification data index	RGE23 Byte 7	識別情報内容 Identification data content	RGE23 Byte 8	
識別情報インデックス <sup>(1)</sup> Identification data index <sup>(1)</sup>	RGE23 Byte 7												
識別情報内容 <sup>(1)</sup> Identification data content <sup>(1)</sup>	RGE23 Byte 8												
識別情報インデックス Identification data index	RGE23 Byte 7												
識別情報内容 Identification data content	RGE23 Byte 8												
2.1.4.	<p>EBS23 及び RGE23 メッセージを送信する被牽引車両の ECU は、<u>本規則に定義されていない</u>他のソースからの TPMS/TPRS/CTIS 機能及びデータを提供する ECU から受け取った TPMS/TPRS/CTIS に関する情報から EBS23 及び RGE23 メッセージを組み立てる必要がある。 <u>メッセージ EBS23 及び RGE23 内の、タイヤ空気圧状態 (EBS23 バイト 1 ビット 1-2) 以外の信号は、当該データが利用できない場合、「データなし」の指示とともに送信されるものとする。</u> The towed vehicle ECU transmitting the EBS23 and RGE23 messages shall assemble the EBS23 and RGE23 messages from <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> content received from the ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality and data from other sources <u>not defined in this Regulation</u>. Signals, other than Tyre Pressure Status (EBS23 Byte 1 Bit 1-2), within messages EBS23 and RGE23 shall be transmitted with the indication “not available” <u>in case such data is not available</u>.</p>	Pass Fail	2.1.4.	<p>EBS23 及び RGE23 メッセージを送信する被牽引車両の ECU は、他のソースからの TPMS 機能及びデータを提供する ECU から受信した TPMS コンテンツから EBS23 及び RGE23 メッセージを組み立てる必要がある。 <u>TPMS 機能を提供する ECU が当該データが提供されない場合、タイヤ空気圧状態 (EBS23 バイト 1 ビット 1-2) 以外の信号は、メッセージ EBS23 及び RGE23 内の信号は、「データなし」の指示とともに送信されるものとする。</u> The towed vehicle ECU transmitting the EBS23 and RGE23 messages shall assemble the EBS23 and RGE23 messages from <u>TPMS</u> content received from the ECU providing <u>TPMS</u> functionality and data from other sources. Signals, other than Tyre Pressure Status (EBS23 Byte 1 Bit 1-2), within messages EBS23 and RGE23 shall be transmitted with the indication “not available” <u>in case the ECU providing TPMS functionality does not provide such data</u>.</p>									
2.2.	<p>被牽引車が以下のメッセージを送信するとき、牽引車両は運転者に<u>低タイヤ空気圧</u>の警告を提供するものとする。 When the towed vehicle transmits the following messages, the towing vehicle shall provide a low</p>	(略)	2.2.	<p>被牽引車が以下のメッセージを送信するとき、牽引車両は運転者に<u>タイヤ空気圧低下</u>の警告を提供するものとする。 When the towed vehicle transmits the following messages, the towing vehicle shall provide a low</p>	(略)								

新			旧		
tyre pressure warning to the driver:			tyre pressure warning to the driver:		
機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required	機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required
タイヤ空気圧状態 (タイヤ空気圧低下警告表示用) Tyre Pressure Status (For Low Tyre Pressure Warning Indication)	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (00 <sub>2</sub> -タイヤ空気圧不十分) <sup>(u)</sup> (00 <sub>2</sub> -tyre pressure insufficient) <sup>(u)</sup>	本規則 5.2.3. 項、 5.2.4. 項、5.3.4. 項、5.3.5. 項及び 5.5.2. 項を参照 References to paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation	タイヤ空気圧状態 (タイヤ空気圧低下警告表示用) Tyre Pressure Status (For Low Tyre Pressure Warning Indication)	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (00 <sub>2</sub> -タイヤ空気圧不十分) (00 <sub>2</sub> -tyre pressure insufficient)	本規則 5.2.3. 項、 5.2.4. 項、5.3.4. 項、5.3.5. 項及び 5.5.2. 項を参照 References to paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation
タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> - 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> - タイヤ/ホイール ID が未定義又は ホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> - タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15 <sub>10</sub> かつ車軸 =15 <sub>10</sub> ) XXXXXXX <sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> )	本規則 5.2.3. 項、 5.2.4. 項、5.3.4. 項、5.3.5. 項及び 5.5.2. 項を参照 References to paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation	タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> - 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> - タイヤ/ホイール ID が未定義又は ホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> - タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15 <sub>10</sub> かつ車軸 =15 <sub>10</sub> ) XXXXXXX <sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> )	本規則 5.2.3. 項、 5.2.4. 項、5.3.4. 項、5.3.5. 項及び 5.5.2. 項を参照 References to paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation

新				旧																	
	OR (11111111 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )				OR (11111111 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )																
	<p><u>(1)EBS23「タイヤ空気圧状態」の定義において、ISO11992-2 では「車両の燃料消費とタイヤの寿命に関して最適な動作を保証するために、空気圧がタイヤ又は自動車製作者の推奨範囲外である場合にタイヤ空気圧が不十分であることを示すものとする」と記述されていることに注意すること。従って、「00<sub>2</sub>」という値は、本規則の対象外である「過圧」などの他のタイヤ空気圧状態を意味する可能性があることに注意すべきである。</u></p> <p><u>(1)To be noted that within the definition of EBS 23 “Tyre Pressure Status” ISO 11992-2 qualifies that “an insufficient tyre pressure shall be indicated, if the pressure is outside of a pressure range recommended by the tyre or vehicle manufacturer, to ensure an optimized operation with regard to the fuel consumption of the vehicle and life time of the tyre.”. Therefore, it should be noted that a value of “00<sub>2</sub>” could signify other tyre pressure conditions such as “over-pressure” which are not covered by this regulation.</u></p>																				
2.3.	<p>被牽引車が以下のメッセージを送信する場合、牽引車両は運転者へ <u>TPMS/TPRS/CTIS 異常警告</u>を提供するものとする。</p> <p>When the towed vehicle transmits the following messages, the towing vehicle shall provide a <u>TPMS/TPRS/CTIS malfunction</u> indication to the driver:</p> <table border="1"> <tr> <td>機能/パラメータ Function/ Parameter</td> <td>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</td> <td>必要とする運転 者への警告 Driver warning required</td> </tr> <tr> <td>タイヤ空気圧状態 (TPMS/TPRS/CTIS 異常警告表示用) Tyre Pressure</td> <td>EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (10<sub>2</sub> -エラー表 示) (10<sub>2</sub> - error</td> <td><u>本規則 5.4.1. 項、 5.4.2. 項 及び 5.5.2. 項を参照 Reference to paragraph</u></td> </tr> </table>			機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required	タイヤ空気圧状態 (TPMS/TPRS/CTIS 異常警告表示用) Tyre Pressure	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (10 <sub>2</sub> -エラー表 示) (10 <sub>2</sub> - error	<u>本規則 5.4.1. 項、 5.4.2. 項 及び 5.5.2. 項を参照 Reference to paragraph</u>	(略)	2.3.	<p>被牽引車が以下のメッセージを送信する場合、牽引車両は運転者へ <u>TPMS 異常警告</u>を提供するものとする。</p> <p>When the towed vehicle transmits the following messages, the towing vehicle shall provide a <u>TPMS malfunction</u> indication to the driver:</p> <table border="1"> <tr> <td>機能/パラメータ Function/ Parameter</td> <td>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</td> <td>必要とする運転 者への警告 Driver warning required</td> </tr> <tr> <td>タイヤ空気圧状態 (タイヤ空気圧低 下警告表示用) Tyre Pressure</td> <td>EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (00<sub>2</sub> -タイヤ空気 圧不十分) (00<sub>2</sub> - tyre</td> <td><u>本規則 5.2.3 項、 5.2.4 項、5.3.4 項、5.3.5 項及び 5.5.2 項を参照 References to</u></td> </tr> </table>			機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required	タイヤ空気圧状態 (タイヤ空気圧低 下警告表示用) Tyre Pressure	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (00 <sub>2</sub> -タイヤ空気 圧不十分) (00 <sub>2</sub> - tyre	<u>本規則 5.2.3 項、 5.2.4 項、5.3.4 項、5.3.5 項及び 5.5.2 項を参照 References to</u>	(略)
機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required																			
タイヤ空気圧状態 (TPMS/TPRS/CTIS 異常警告表示用) Tyre Pressure	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (10 <sub>2</sub> -エラー表 示) (10 <sub>2</sub> - error	<u>本規則 5.4.1. 項、 5.4.2. 項 及び 5.5.2. 項を参照 Reference to paragraph</u>																			
機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required																			
タイヤ空気圧状態 (タイヤ空気圧低 下警告表示用) Tyre Pressure	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (00 <sub>2</sub> -タイヤ空気 圧不十分) (00 <sub>2</sub> - tyre	<u>本規則 5.2.3 項、 5.2.4 項、5.3.4 項、5.3.5 項及び 5.5.2 項を参照 References to</u>																			

新				旧			
	Status (For TPMS/TPRS/ CTIS Malfunction Indication)	<u>indicator</u> )	<u>5.4.1., 5.4.2. and 5.5.2. in this UN Regulation</u>		Status (For Low Tyre Pressure Warning Indication)	<u>pressure insufficient</u> )	<u>paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation</u>
	タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又は ホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15 <sub>10</sub> かつ車軸 =15 <sub>10</sub> ) XXXXXXX <sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR (11111111 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )	<u>本規則 5.4.1. 項、 5.4.2. 項及び 5.5.2. 項を参照 Reference to paragraph 5.4.1., 5.4.2. and 5.5.2. in this UN Regulation</u>		タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又は ホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15 <sub>10</sub> かつ車軸 =15 <sub>10</sub> ) XXXXXXX <sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR (11111111 <sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )	<u>本規則 5.2.3. 項、 5.2.4. 項、5.3.4. 項、5.3.5. 項及び 5.5.2. 項を参照 References to paragraph 5.2.3., 5.2.4., 5.3.4., 5.3.5. and 5.5.2. in this UN Regulation</u>
2.3.1.	被牽引車両は、有効なタイヤ空気圧ステータス(タイヤ空気圧が十分又はか不十分か)を送信できないというシナリオに対し、累積走行(本規則の 5.4.1. 項による)の 10 分以内に「エラー表示」のタイヤ空気圧状態値を送信す		(略)	2.3.1.	被牽引車両は、有効なタイヤ空気圧ステータス(タイヤ空気圧が十分又はか不十分か)を送信できないというシナリオに対し、累積走行(本規則の 5.4.1. 項による)の 10 分以内に「エラー表示」のタイヤ空気圧状態値を送信す		(略)



新		旧	
	<p>るものとする。</p> <p>ただし、被牽引車両が本規則に従うことが要求されるのは、被牽引車両がタイヤ空気圧監視を実行する機能を有していない場合を含め、一部の車両が何らかの当該シナリオに対して「データなし」のタイヤ空気圧状態を送信した後のことである。その後に本規則に従うことが要求される被牽引車両は、当該シナリオに対して、代わりに「エラー表示」を送信するものとする。</p> <p>ただし、代替通信インターフェース上で有効な被牽引車両の TPMS 情報が得られる場合、牽引車両は被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常を表示することを要求されないものとする。</p> <p>The towed vehicle shall transmit a Tyre Pressure Status value of "error indicator" within 10 minutes of cumulative driving (in accordance with paragraph 5.4.1. of this Regulation) for any scenario where a valid Tyre Pressure Status (i.e. tyre pressure sufficient or insufficient) cannot be transmitted. Note that before towed vehicles needed to comply with this Regulation, some of them transmitted Tyre Pressure Status "not available" for some of these scenarios, including when the towed vehicle had no function to perform tyre pressure monitoring. Towed vehicles that are required to comply with this Regulation going forward shall instead transmit "error indicator" for these scenarios.</p> <p>Note that the towing vehicle would not be required to display a towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication in the case that valid towed vehicle TPMS information is available on an alternative communication interface.</p>		<p>るものとする。</p> <p>ただし、被牽引車両が本規則に従うことが要求されるのは、被牽引車両がタイヤ空気圧監視を実行する機能を有していない場合を含め、一部の車両が何らかの当該シナリオに対して「データなし」のタイヤ空気圧状態を送信した後のことである。その後に本規則に従うことが要求される被牽引車両は、当該シナリオに対して、代わりに「エラー表示」を送信するものとする。</p> <p>ただし、代替通信インターフェース上で有効な被牽引車両の TPMS 情報が得られる場合、牽引車両は被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常を表示することを要求されないものとする。</p> <p>The towed vehicle shall transmit a Tyre Pressure Status value of "error indicator" within 10 minutes of cumulative driving (in accordance with paragraph 5.4.1. of this Regulation) for any scenario where a valid Tyre Pressure Status (i.e. tyre pressure sufficient or insufficient) cannot be transmitted. Note that before towed vehicles needed to comply with this Regulation, some of them transmitted Tyre Pressure Status "not available" for some of these scenarios, including when the towed vehicle had no function to perform tyre pressure monitoring. Towed vehicles that are required to comply with this Regulation going forward shall instead transmit "error indicator" for these scenarios.</p> <p>Note that the towing vehicle would not be required to display a towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication in the case that valid towed vehicle TPMS information is available on an alternative communication interface.</p>
2.4.	<p>恒久的な障害が通信ラインで検出された場合、牽引車両は、被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常表示信号を表示するものとする。</p> <p>ただし、代替通信インターフェース上で有効な被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 情報が得られる場合、牽引車両は被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常を表示することを要求されないものとする。</p> <p>When a permanent failure is detected in the communication line, the towing vehicle shall</p>	2.4.	<p>恒久的な障害が通信ラインで検出された場合、牽引車両は、被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常表示信号を表示するものとする。</p> <p>ただし、代替通信インターフェース上で有効な被牽引車両の <u>TPMS</u> 情報が得られる場合、牽引車両は被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常を表示することを要求されないものとする。</p> <p>When a permanent failure is detected in the communication line, the towing vehicle shall</p>

新			旧																				
	illuminate the towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication signal. Note that the towing vehicle would not be required to display a towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication in the case that valid towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> information is available on an alternative communication interface.			illuminate the towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication signal. Note that the towing vehicle would not be required to display a towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication in the case that valid towed vehicle <u>TPMS</u> information is available on an alternative communication interface.																			
2.5.	<p>タイヤ空気圧状態が一時的に利用できない場合(つまり、累積運転時間の10分未満の間利用できない場合)、牽引車両は次のメッセージを送信する必要がある。</p> <p>When a valid Tyre Pressure Status is temporarily not available (i.e. unavailable for less than 10 minutes of cumulative drive time), the towed vehicle shall transmit the following messages:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>機能/パラメータ Function/ Parameter</th> <th>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</th> <th>必要とする運転 者への警告 Driver warning required</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>タイヤ空気圧状態 (<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> データが一時的に利用できない) Tyre Pressure Status (<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> data temporarily unavailable)</td> <td>EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (<u>11<sub>2</sub> -利用不可</u>) (<u>11<sub>2</sub> — not available</u>)</td> <td>該当無し Not applicable</td> </tr> <tr> <td>タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)</td> <td>EBS23 Byte 2 XXXXXXX<sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000<sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル &gt;15<sub>10</sub>) 又は (11111111<sub>2</sub> —</td> <td>該当無し Not applicable</td> </tr> </tbody> </table>	機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required	タイヤ空気圧状態 ( <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> データが一時的に利用できない) Tyre Pressure Status ( <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> data temporarily unavailable)	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 ( <u>11<sub>2</sub> -利用不可</u> ) ( <u>11<sub>2</sub> — not available</u> )	該当無し Not applicable	タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> —	該当無し Not applicable	(略)	2.5.	<p>タイヤ空気圧状態が一時的に利用できない場合(つまり、累積運転時間の10分未満の間利用できない場合)、牽引車両は次のメッセージを送信する必要がある。</p> <p>When a valid Tyre Pressure Status is temporarily not available (i.e. unavailable for less than 10 minutes of cumulative drive time), the towed vehicle shall transmit the following messages:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>機能/パラメータ Function/ Parameter</th> <th>ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference</th> <th>必要とする運転 者への警告 Driver warning required</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>タイヤ空気圧状態 (<u>タイヤ空気圧低下警告表示用</u>) Tyre Pressure Status (<u>For Low Tyre Pressure Warning Indication</u>)</td> <td>EBS23 Byte 1 Bit 1-2 (<u>11<sub>2</sub> -タイヤ空気圧不十分</u>) (<u>11<sub>2</sub> — not available</u>)</td> <td>該当無し Not applicable</td> </tr> <tr> <td>タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)</td> <td>EBS23 Byte 2 XXXXXXX<sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000<sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル &gt;15<sub>10</sub>) 又は (11111111<sub>2</sub> —</td> <td>該当無し Not applicable</td> </tr> </tbody> </table>	機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required	タイヤ空気圧状態 ( <u>タイヤ空気圧低下警告表示用</u> ) Tyre Pressure Status ( <u>For Low Tyre Pressure Warning Indication</u> )	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 ( <u>11<sub>2</sub> -タイヤ空気圧不十分</u> ) ( <u>11<sub>2</sub> — not available</u> )	該当無し Not applicable	タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> —	該当無し Not applicable	(略)
機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required																					
タイヤ空気圧状態 ( <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> データが一時的に利用できない) Tyre Pressure Status ( <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> data temporarily unavailable)	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 ( <u>11<sub>2</sub> -利用不可</u> ) ( <u>11<sub>2</sub> — not available</u> )	該当無し Not applicable																					
タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> —	該当無し Not applicable																					
機能/パラメータ Function/ Parameter	ISO 11992-2:2014 の参照対象 ISO 11992-2: 2014 reference	必要とする運転 者への警告 Driver warning required																					
タイヤ空気圧状態 ( <u>タイヤ空気圧低下警告表示用</u> ) Tyre Pressure Status ( <u>For Low Tyre Pressure Warning Indication</u> )	EBS23 Byte 1 Bit 1-2 ( <u>11<sub>2</sub> -タイヤ空気圧不十分</u> ) ( <u>11<sub>2</sub> — not available</u> )	該当無し Not applicable																					
タイヤ/ホイールの識別 (タイヤ空気圧状態に対応) Tyre/wheel identification (Corresponding to Tyre Pressure Status)	EBS23 Byte 2 XXXXXXX <sub>2</sub> — 実際のタイヤ/ホイール ID 又は (00000000 <sub>2</sub> — タイヤ/ホイール ID が未定義又はホイールが未定義かつアクスル >15 <sub>10</sub> ) 又は (11111111 <sub>2</sub> —	該当無し Not applicable																					

新			旧		
	<p>タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15<sub>10</sub> かつ車軸 =15<sub>10</sub>) XXXXXXXX<sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000<sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle &gt; 15<sub>10</sub>) OR (11111111<sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15<sub>10</sub> and axle = 15<sub>10</sub>)</p>			<p>タイヤ/ホイール ID がない 又はホイール =15<sub>10</sub> かつ車軸 =15<sub>10</sub>) XXXXXXXX<sub>2</sub> - actual Tyre/ Wheel ID OR (00000000<sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle &gt; 15<sub>10</sub>) OR (11111111<sub>2</sub> - Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15<sub>10</sub> and axle = 15<sub>10</sub>)</p>	
	<p>より長時間にわたり有効なタイヤ空気圧状態が得られない場合に要求される送信値を本附則のパート A の 2.3.1. 項に規定する。 Paragraph 2.3.1. of part A of this Annex specifies required transmitted values when valid Tyre Pressure Status is unavailable for any longer duration.</p>			<p>より長時間にわたり有効なタイヤ空気圧状態が得られない場合に要求される送信値を本附則のパート A の 2.3.1. 項に規定する。 Paragraph 2.3.1. of part A of this Annex specifies required transmitted values when valid Tyre Pressure Status is unavailable for any longer duration.</p>	
2.6.	(略)	(略)	2.6.	(略)	(略)
B.	<p>(i) 牽引車両とのポイントツーポイント型リンクの一部を構成する被牽引車両の ECU(被牽引車両のゲートウェイ ECU)と(ii) <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU との間のデータ通信 Data communication between (i) a towed vehicle ECU constituting part of a point-to-point link with the towing vehicle (towed vehicle gateway ECU) and (ii) a towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality.</p>		B.	<p>(i) 牽引車両とのポイントツーポイント型リンクの一部を構成する被牽引車両の ECU(被牽引車両のゲートウェイ ECU)と(ii) <u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU との間のデータ通信 Data communication between (i) a towed vehicle ECU constituting part of a point-to-point link with the towing vehicle (towed vehicle gateway ECU) and (ii) a towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality.</p>	
1. ~1.1.	(略)	(略)	1. ~1.1.	(略)	(略)
1.2.	本附則には、ISO 規格 11898-1:2015 インターフェースの提供及び ISO 11992-2:2014 の中で定義されたメッセージのサポートに関して被牽引車両のゲートウェイ ECU 及		1.2.	本附則には、ISO 規格 11898:2015 インターフェースの提供及び ISO 11992-2:2014 の中で定義されたメッセージのサポートに関して被牽引車両のゲートウェイ ECU 及び	

新		旧	
	<p>び <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える ECU に適用される要件を定める。</p> <p>This annex defines requirements applicable to the towed vehicle gateway ECU and the ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality with respect to the provision of a standard ISO 11898-1:2015 interface and the support of messages defined within ISO 11992-2:2014.</p>		<p><u>TPMS</u> 機能を与える ECU に適用される要件を定める。</p> <p>This annex defines requirements applicable to the towed vehicle gateway ECU and the ECU providing <u>TPMS</u> functionality with respect to the provision of a standard ISO 11898:2015 interface and the support of messages defined within ISO 11992-2:2014.</p>
2.	<p>ポイントツーポイント型リンクの一部である被牽引車両のゲートウェイ ECU は、ISO 11898-1:2015 及び ISO 11898-2:2016 によるデータリンク層及び物理層に適合するものとして、<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える ECU とのインターフェースを提供するものとする。</p> <p>The towed vehicle gateway ECU that is part of the point-to-point link shall provide an interface with the ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality complying with data link layer and physical layer in accordance with ISO 11898-1:2015 and ISO 11898-2:2016.</p>	2.	<p>ポイントツーポイント型リンクの一部である被牽引車両のゲートウェイ ECU は、ISO 11898-1:2015 及び ISO 11898-2:2016 によるデータリンク層及び物理層に適合するものとして、<u>TPMS</u> 機能を与える ECU とのインターフェースを提供するものとする。</p> <p>The towed vehicle gateway ECU that is part of the point-to-point link shall provide an interface with the ECU providing <u>TPMS</u> functionality complying with data link layer and physical layer in accordance with ISO 11898-1:2015 and ISO 11898-2:2016.</p>
2.1.	(略)	2.1.	(略)
2.2.	<p>ISO 11898-2:2016 のバス終端は、所与のシステムに関する自動車製作者のガイドラインに従って車両上で構成されるものとする。</p> <p>The ISO 11898-2:2016 bus termination shall be configured on the vehicle in accordance with the guidelines of the vehicle manufacturer for the given installation.</p>	2.2.	<p>ISO 11898-2:2015 のバス終端は、所与のシステムに関する自動車製作者のガイドラインに従って車両上で構成されるものとする。</p> <p>The ISO 11898-2:2015 bus termination shall be configured on the vehicle in accordance with the guidelines of the vehicle manufacturer for the given installation.</p>
2.3.	<p><u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に対し、車両メーカーに従って電源接続が可能とされるものとする。</p> <p>A power connection shall be made available to the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality in accordance with the vehicle manufacturer.</p>	2.3.	<p><u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に対し、車両メーカーに従って電源接続が可能とされるものとする。</p> <p>A power connection shall be made available to the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality in accordance with the vehicle manufacturer.</p>
2.4.	<p>被牽引車両のゲートウェイ ECU は、<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に向けて、高信頼の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を実現するために必要とされるすべてのメッセージ及び信号を送信するものとする。</p> <p>The towed vehicle gateway ECU shall transmit,</p>	2.4.	<p>被牽引車両のゲートウェイ ECU は、<u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に向けて、高信頼の <u>TPMS</u> 機能を実現するために必要とされるすべてのメッセージ及び信号を送信するものとする。</p> <p>The towed vehicle gateway ECU shall transmit,</p>

新			旧																															
	towards the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality, all messages and signals required to realise a reliable <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> function.			towards the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality, all messages and signals required to realise a reliable <u>TPMS</u> function.																														
3.	(略)	(略)	3.	(略)	(略)																													
3.1.	以下の機能及び関連メッセージは、被牽引車両のゲートウェイ ECU 又は <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU が適宜サポートすることが必須とされるものである： The following functions and associated messages are those that shall be supported by the towed vehicle gateway ECU or towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality as appropriate:		3.1.	以下の機能及び関連メッセージは、被牽引車両のゲートウェイ ECU 又は <u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU が適宜サポートすることが必須とされるものである： The following functions and associated messages are those that shall be supported by the towed vehicle gateway ECU or towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality as appropriate:																														
3.1.1.	被牽引車両のゲートウェイ ECU から <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に送信されるメッセージ (サポートされている場合)： Messages transmitted, if supported, from the towed vehicle gateway ECU to the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality:		3.1.1.	被牽引車両のゲートウェイ ECU から <u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU に送信されるメッセージ (サポートされている場合)： Messages transmitted, if supported, from the towed vehicle gateway ECU to the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality:																														
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>機能/パラメータ Function / Parameter</th> <th>ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference</th> <th>本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>後退ギアの状態 Reverse gear status</td> <td>EBS12, Byte 2 Bit 5-6</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed</td> <td>EBS12, Byte 7-8</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)</td> <td>RGE12 Byte 5</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content</td> <td>RGE12 Byte 6</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> </tbody> </table>	機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference	本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation	後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.		<table border="1"> <thead> <tr> <th>機能/パラメータ Function / Parameter</th> <th>ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference</th> <th>本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>後退ギアの状態 Reverse gear status</td> <td>EBS12, Byte 2 Bit 5-6</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed</td> <td>EBS12, Byte 7-8</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)</td> <td>RGE12 Byte 5</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> <tr> <td>識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content</td> <td>RGE12 Byte 6</td> <td>5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.</td> </tr> </tbody> </table>	機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference	本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation	後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.	
機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference	本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation																																
後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
機能/パラメータ Function / Parameter	ISO 11992-2:2014 の記載 ISO 11992-2: 2014 reference	本規則の参照先 Reference to paragraphs in this UN Regulation																																
後退ギアの状態 Reverse gear status	EBS12, Byte 2 Bit 5-6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
車輪に基づく車 両速度 Braking system wheel-based vehicle speed	EBS12, Byte 7-8	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
識別情報インデ ックス(牽引車) Identification data index (towing vehicle)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																
識別情報インデ ックス(被牽引 車) Identification data content	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.																																

新			旧		
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
秒(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	秒(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 1</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Seconds	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 1</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Seconds		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
分(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	分(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 2</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Minutes	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 2</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Minutes		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
時間(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	時間(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 3</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Hours	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 3</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Hours		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
月(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	月(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 4</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Months	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 4</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Months		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
日(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	日(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 5</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Day	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 5</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Day		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
年(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	年(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 6</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Year	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 6</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Year		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
現地「分」オフセット(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	現地「分」オフセット(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 7</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Local minute offset	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 7</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Local minute offset		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
現地「時」オフセット(牽引車)	<a href="#">SAE J1939</a>	5.6.1.2 項	現地「時」オフセット(牽引車)	<a href="#">TD11 Byte 8</a>	5.6.1.2 項
Time/Date - Local hour offset	<a href="#">PGN 65254 TD Byte 8</a>	Paragraph 5.6.1.2.	Time/Date - Local hour offset		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
識別情報インデックス(牽引車)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項	識別情報インデックス(牽引車)	RGE12 Byte 5	5.6.1.2 項
Identification data index		Paragraph 5.6.1.2.	Identification data index		Paragraph 5.6.1.2.
(towing vehicle)			(towing vehicle)		
識別情報内容(牽引車)	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項	識別情報内容(牽引車)	RGE12 Byte 6	5.6.1.2 項
Identification data content		Paragraph 5.6.1.2.	Identification data content		Paragraph 5.6.1.2.

新				旧			
	(towing vehicle) リフトアクスル 1 の位置(被牽引車 両) Lift axle 1 position (towed vehicle)	RGE21 Byte 2 Bit 1-2	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.		(towing vehicle) リフトアクスル 1 の位置(被牽引車 両) Lift axle 1 position (towed vehicle)	RGE21 Byte 2 Bit 1-2	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.
	リフトアクスル 2 の位置(被牽引車 両) Lift axle 2 position (towed vehicle)	RGE21 Byte 2 Bit 3-4	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.		リフトアクスル 2 の位置(被牽引車 両) Lift axle 2 position (towed vehicle)	RGE21 Byte 2 Bit 3-4	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.
	車輪に基づく車 両速度(被牽引 車) Braking system wheel-based vehicle speed (towed vehicle)	EBS21 Byte 3-4	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.		車輪に基づく車 両速度(被牽引 車) Braking system wheel-based vehicle speed (towed vehicle)	EBS21 Byte 3-4	5.6.1.2 項 Paragraph 5.6.1.2.
	<p>注: <u>時刻/日付メッセージ</u>のパラメータの定義に関し、SAE J1939 と <u>ISO 11992-2:2014</u> の間に既知の不整合がある。本規則への適合を目的としては、<u>SAE J1939DA:202110(2021年10月21日発行)</u>で示される<u>時刻/日付メッセージ定義(PGN 65254)</u>を用いる。</p> <p>Note: Regarding the definition of the parameters of the <u>Time/Date message</u>, there is a known inconsistency between the SAE J1939 and <u>ISO 11992-2:2014</u> standards. For the purposes of compliance to this Regulation, the <u>Time/Date message definition (PGN 65254) provided in SAE J1939DA:202110 (publication date 21 October 2021)</u> shall be used.</p>			<p><u>TD11 メッセージ</u>のパラメータの定義に関し、SAE J1939 と <u>ISO 11992</u> の各規格の間に既知の不整合が存在する。本規則への適合を目的として、<u>ISO 11992-2:2014 に示された TD11 メッセージの定義</u>を用いるものとする。</p> <p>Regarding the definition of the parameters of the <u>TD11 message</u>, there is a known inconsistency between the SAE J1939 and <u>ISO 11992</u> standards. For the purposes of compliance to this Regulation, the <u>TD11 message definition provided in the ISO 11992-2:2014</u> shall be used.</p>			
3.1.2.	<p><u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU から被牽引車両のゲートウェイ ECU に送信される必須メッセージ:</p> <p>Mandatory messages transmitted from the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality to the towed vehicle gateway ECU: (略)</p>			3.1.2.	<p><u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU から被牽引車両のゲートウェイ ECU に送信される必須メッセージ:</p> <p>Mandatory messages transmitted from the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality to the towed vehicle gateway ECU: (略)</p>		
3.1.3.	<p><u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU から牽</p>				<p><u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU から牽引車両のゲ</p>		

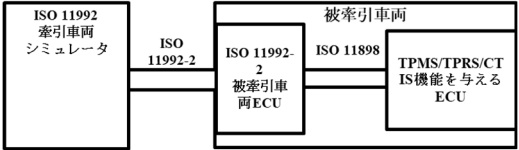
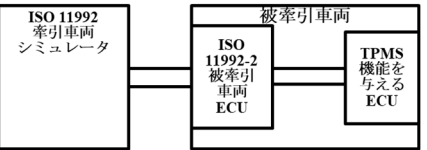
新		旧	
	引車両のゲートウェイ ECU に送信されるメッセージ(サポートされている場合) : Messages transmitted from the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/ TPRS/ CTIS</u> functionality to the towed vehicle gateway ECU, if supported: (略)		ートウェイ ECU に送信されるメッセージ(サポートされている場合) : Messages transmitted from the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality to the towed vehicle gateway ECU, if supported: (略)
3.1.4.	本附則のパート B の 3.1. 項に定義されたメッセージについて、ECU から当該データが提供されない場合は、「データなし」の指示とともに信号が送信されるものとする。 For messages defined in section 3.1. of Part B of this Annex, signals shall be transmitted with the indication "not available" in case the ECU(s) does not provide such data.	3.1.4.	本附則のパート B の 3.1. 項に定義されたメッセージについて、ECU から当該データが提供されない場合は、「データなし」の指示とともに信号が送信されるものとする。 For messages defined in section 3.1. of Part B of this Annex, signals shall be transmitted with the indication "not available" in case the ECU does not provide such data.
3.2.	他の規則によって要求される場合を除き、被牽引車両のゲートウェイ ECU 及び <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU について、ISO 11992-2:2014 の中で定義された他のすべてのメッセージのサポートは任意選択である。 The support of all other messages defined within ISO 11992-2:2014 is optional for the towed vehicle gateway ECU and the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/ TPRS/ CTIS</u> functionality, unless required by other Regulations.	3.2.	他の規則によって要求される場合を除き、被牽引車両のゲートウェイ ECU 及び <u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU について、ISO 11992-2:2014 の中で定義された他のすべてのメッセージのサポートは任意選択である。 The support of all other messages defined within ISO 11992-2:2014 is optional for the towed vehicle gateway ECU and the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality, unless required by other Regulations.
3.3.	被牽引車両のゲートウェイ ECU 及び <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU は、ISO 11992-4:2014 準拠の診断をサポートするものとする。 The towed vehicle gateway ECU and the towed vehicle ECU(s) providing <u>TPMS/ TPRS/ CTIS</u> functionality shall support diagnostics as per ISO 11992-4:2014.	3.3.	被牽引車両のゲートウェイ ECU 及び <u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU は、ISO 11992-4:2014 準拠の診断をサポートするものとする。 The towed vehicle gateway ECU and the towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality shall support diagnostics as per ISO 11992-4:2014.
4.	<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU は、ISO11992-2 で定義されているように、ロードトレイン内の自車位置に関する <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 情報を送信するために、SAE J1939-71 規格に準拠した「他のトレーラー装置」のソースアドレス 207 を使用するものとする。 The towed vehicle ECU providing <u>TPMS/ TPRS/ CTIS</u> functionality shall use the source address <u>207</u> of "Other Trailer Devices" as per SAE J1939-71:	4.	<u>TPMS</u> 機能を与える被牽引車両の ECU は、ロードトレイン内の自位置に関して SAE J1939-71 規格に準拠した「他のトレーラー装置」のソースアドレスを使用するものとする。 <u>すなわち、1 番目の被牽引車両の TPMS は、「他のトレーラー#1 装置」を表すソースアドレス 207 を使用するものとする。</u> The towed vehicle ECU providing <u>TPMS</u> functionality shall use the source address of "Other Trailer Devices" <u>with respect to its position in the road</u> :

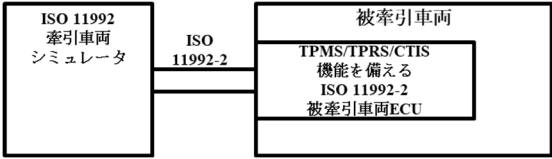
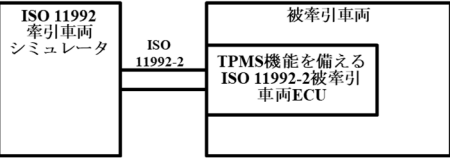


新				旧			
	standard <u>for forwarding TPMS/TPRS/CTIS information with respect to trailer position in a road train like defined in ISO11992-2.</u>				train as per SAE J1939-71 standard <u>i.e. TPMS of the first towed vehicle shall use source address 207 for "Other Trailer #1 Devices".</u>		
附則 6 1. ~2.2.1.	(略)			附則 6 1. ~2.2.1.	(略)		
2.2.1.1.	低タイヤ空気圧警告表示： Low Tyre Pressure <u>Warning indication</u> ：			2.2.1.1.	低タイヤ空気圧警告： Low Tyre Pressure <u>Warning</u> ：		
2.2.1.1.1.	(略)			2.2.1.1.1.	(略)		
	制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2		制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2
	タイヤ/ホイールの識別番号 1,7(アクスル 1、左内輪)に関する低タイヤ空気圧警告表示 Low Tyre Pressure <u>Warning indication</u> for tyre/wheel identification number 1,7 (Axle 1, left inner)	00 <sub>2</sub> (タイヤ空気圧が不十分) (tyre pressure insufficient)	00010111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール「1,7」) (Tyre/Wheel "1,7")		タイヤ/ホイールの識別番号 1,7(アクスル 1、左内輪)に関する低タイヤ空気圧警告 Low Tyre Pressure <u>Warning</u> for tyre/wheel identification number 1,7 (Axle 1, left inner)	00 <sub>2</sub> (タイヤ空気圧が不十分) (tyre pressure insufficient)	00010111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール「1,7」) (Tyre/Wheel "1,7")
2.2.1.1.2.	(略)			2.2.1.1.2.	(略)		
	制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2		制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2
	低タイヤ空気圧警告表示 (既知のタイヤ/ホイール ID なし) <u>Low Tyre Pressure Warning indication (without known tyre/wheel ID)</u>	00 <sub>2</sub> (タイヤ空気圧が不十分) (tyre pressure insufficient)	00000000 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID が未定義 又はホイールが未定義かつアクスル>15 <sub>10</sub> ) 又は 11111111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID がない <u>又はホイール =15<sub>10</sub> かつ車軸 =15<sub>10</sub></u> )		低タイヤ空気圧警告 (既知のタイヤ/ホイール ID なし) <u>Low Tyre Pressure Warning for tyre/wheel identification number 1,7 (Axle 1, left inner)</u> <u>Low Tyre Pressure Warning for tyre/wheel</u>	00 <sub>2</sub> (タイヤ空気圧が不十分) (tyre pressure insufficient)	00000000 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID が未定義 又はホイールが未定義かつアクスル>15 <sub>10</sub> ) 又は 11111111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール <u>ID がない</u> = 15 <sub>10</sub> 及び車軸 = 15 <sub>10</sub> ) 00000000 <sub>2</sub>

新				旧				
			00000000 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR 11111111 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )				(Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR 11111111 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )	
2.2.1.2.	TPMS/TPRS/CTIS の異常警告 : TPMS/TPRS/CTIS Malfunction Warning:			2.2.1.2.	TPMS の異常警告 : TPMS Malfunction Warning:			
2.2.1.2.1.	被牽引車両の TPMS/TPRS/CTIS によって信号出力される被牽引車両 TPMS/TPRS/CTIS の異常をシミュレートし、本規則の 5.5.6. 項に規定された被牽引車両 TPMS/TPRS/CTIS 異常表示警告信号が表示されることを確認する。 ISO 11992-2:2014 の EBS23 バイト 1 および 2 に定義されたパラメータが次のように送信されるものとする : Simulate a towed vehicle TPMS/TPRS/CTIS malfunction, signalled by the towed vehicle TPMS/TPRS/CTIS, and check that the towed vehicle TPMS/TPRS/CTIS malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed. The parameters defined in EBS 23 bytes 1 and 2 of ISO 11992-2:2014 shall be transmitted as follows:			(略)	2.2.1.2.1.	被牽引車両の TPMS によって信号出力される被牽引車両 TPMS の異常をシミュレートし、本規則の 5.5.6. 項に規定された被牽引車両 TPMS 異常表示警告信号が表示されることを確認する。 ISO 11992-2:2014 の EBS23 バイト 1 および 2 に定義されたパラメータが次のように送信されるものとする : Simulate a towed vehicle TPMS malfunction, signalled by the towed vehicle TPMS, and check that the towed vehicle TPMS malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed. The parameters defined in EBS 23 bytes 1 and 2 of ISO 11992-2:2014 shall be transmitted as follows:		
	制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2		制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2	
	タイヤ/ホイールの識別番号 1,7(アクスル 1、左内輪)に関する TPMS/TPRS/CTIS 異常 TPMS/TPRS/CTIS Malfunction for tyre/wheel	10 <sub>2</sub> (エラー表示) (Error indicator)	00010111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール「1,7」) (Tyre/Wheel "1,7")		タイヤ/ホイールの識別番号 1,7(アクスル 1、左内輪)に関する TPMS 異常 Low Tyre Pressure Warning for tyre/wheel identification	10 <sub>2</sub> (エラー表示) (Error indicator)	00010111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール「1,7」) (Tyre/Wheel "1,7")	

新				旧			
	identification number 1,7 (Axle 1, left inner)				number 1,7 (Axle 1, left inner)		
2.2.1.2.2.	<p>被牽引車両 <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> の異常(既知のタイヤ/ホイール ID なし) をシミュレートし、本規則の 5.5.6. 項に規定された被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常表示警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>ISO 11992-2:2014 の EBS23 バイト 1 および 2 に定義されたパラメータが次のように送信されるものとする： Simulate a towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction (without known tyre/wheel ID) and check that the towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed.</p> <p>The parameters defined in EBS 23 bytes 1 and 2 of ISO 11992-2:2014 shall be transmitted as follows:</p>			2.2.1.2.2.	<p>被牽引車両 <u>TPMS</u> の異常(既知のタイヤ/ホイール ID なし) をシミュレートし、本規則の 5.5.6. 項に規定された被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常表示警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>ISO 11992-2:2014 の EBS23 バイト 1 および 2 に定義されたパラメータが次のように送信されるものとする： Simulate a towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction (without known tyre/wheel ID) and check that the towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed.</p> <p>The parameters defined in EBS 23 bytes 1 and 2 of ISO 11992-2:2014 shall be transmitted as follows:</p>		
	制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2		制御ラインの信号伝送 Control line signalling	EBS 23 Byte 1 Bits 1 - 2	EBS 23 Byte 2
	<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常 (既知のタイヤ/ホイール ID なし) <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> Malfunction (without known tyre/wheel ID)	10 <sub>2</sub> ( <u>エラー表示</u> ) ( <u>Error indicator</u> )	00000000 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID が未定義 又はホイールが未定義かつアクスル>15 <sub>10</sub> ) 又は 11111111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID がない <u>又はホイール</u> =15 <sub>10</sub> かつ 車軸 =15 <sub>10</sub> ) 00000000 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR 11111111 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not available or		<u>TPMS</u> 異常 (既知のタイヤ/ホイール ID なし) <u>Low Tyre Pressure Warning for tyre/wheel identification number 1,7 (Axle 1, left inner)</u> <u>Low Tyre Pressure Warning for tyre/wheel identification number 1,7 (Axle 1, left inner)</u>	10 <sub>2</sub> ( <u>タイヤ空気圧が不十分</u> ) ( <u>tyre pressure insufficient</u> )	00000000 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール ID が未定義 又はホイールが未定義かつアクスル>15 <sub>10</sub> ) 又は 11111111 <sub>2</sub> (タイヤ/ホイール <u>又はホイール ID がない</u> =15 <sub>10</sub> 及び車軸=15 <sub>10</sub> ) 00000000 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not defined or wheel not defined and axle > 15 <sub>10</sub> ) OR 11111111 <sub>2</sub> (Tyre/Wheel ID not available or wheel = 15 <sub>10</sub> and

新		旧	
	wheel = 15 <sub>10</sub> and axle = 15 <sub>10</sub> )		axle = 15 <sub>10</sub> )
2.2.1.2.3.	<p>通信ラインの恒久的故障をシミュレートし、本規則の5.5.6.項に規定された被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常表示警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>Simulate a permanent failure in the communication line and check that the towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed.</p>	2.2.1.2.3.	<p>通信ラインの恒久的故障をシミュレートし、本規則の5.5.6.項に規定された被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常表示警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>Simulate a permanent failure in the communication line and check that the towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication warning signal specified in paragraph 5.5.6. of this Regulation is displayed.</p>
2.2.1.2.4.	<p>ただし、代替インターフェース上で有効な <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 情報が得られる場合には、被牽引車両の <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 異常表示は表示されない。</p> <p>Note that the towed vehicle <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> malfunction indication would not be displayed in the case that valid <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> information is available on an alternative interface.</p>	2.2.1.2.4.	<p>ただし、代替インターフェース上で有効な <u>TPMS</u> 情報が得られる場合には、被牽引車両の <u>TPMS</u> 異常表示は表示されない。</p> <p>Note that the towed vehicle <u>TPMS</u> malfunction indication would not be displayed in the case that valid <u>TPMS</u> information is available on an alternative interface.</p>
3.	(略)	3.	(略)
3.1.	<p>ISO 11992 の牽引車両シミュレータ ISO 11992 towing vehicle simulator 図 1 ISO 11898-1:2015 および 11898-2:2016 インターフェースを介して接続された ECU によって <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能が与えられる場合のテスト対象装置及び車両シミュレータの構成</p> <p>Arrangement of device under test and vehicle simulator where <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality is provided by ECU connected via ISO 11898-1:2015 and 11898-2:2016 interface</p>  <p>図 2 牽引車両に接続された ECU によって <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> 機能が与えられる場合のテスト対象装置及び車両シミュレータの構成</p> <p>Arrangement of device under test and vehicle</p>	3.1.	<p>ISO 11992 の牽引車両シミュレータ ISO 11992 towing vehicle simulator 図 1 ISO 11898-1:2015 および 11898-2:2016 インターフェースを介して接続された ECU によって <u>TPMS</u> 機能が与えられる場合のテスト対象装置及び車両シミュレータの構成</p> <p>Arrangement of device under test and vehicle simulator where <u>TPMS</u> functionality is provided by ECU connected via ISO 11898-1:2015 and 11898-2:2016 interface</p>  <p>図 2 牽引車両に接続された ECU によって <u>TPMS</u> 機能が与えられる場合のテスト対象装置及び車両シミュレータの構成</p> <p>Arrangement of device under test and vehicle</p>

新			旧																
	<p>simulator where <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> functionality is provided by ECU connected to towing vehicle</p>  <p>シミュレータは以下の機能を有するものとする： The simulator shall:</p>			<p>simulator where <u>TPMS</u> functionality is provided by ECU connected to towing vehicle</p>  <p>シミュレータは以下の機能を有するものとする： The simulator shall:</p>															
3.1.1.～ 3.2.2.1.	(略)	(略)	3.1.1.～ 3.2.2.1.	(略)	(略)														
3.2.2.2.	<p><u>TPMS</u> については本規則の附則 3、<u>TPRS/CTIS</u> については本規則の附則 4 に定めるテスト手順に従い、<u>TPMS/TPRS/CTIS</u> の警告および異常信号が本規則の附則 5、パート A の 2.2. 項および 2.3. 項に定めるとおり送信されることを確認する。</p> <p>Follow the test procedure defined in Annex 3 of this Regulation for <u>TPMS</u> or Annex 4 of this Regulation for <u>TPRS/CTIS</u> and check that the <u>TPMS/TPRS/CTIS</u> warning and malfunction signals are transmitted as defined in paragraphs 2.2. and 2.3. of Part A of Annex 5 to this Regulation.</p>		3.2.2.2.	<p>本規則の附則 3 に定めるテスト手順に従い、<u>TPMS</u> の警告および異常信号が本規則の附則 5、パート A の 2.2. 項および 2.3. 項に定めるとおり送信されることを確認する。</p> <p>Follow the test procedure defined in Annex 3 of this Regulation and check that the <u>TPMS</u> warning and malfunction signals are transmitted as defined in paragraphs 2.2. and 2.3. of Part A of Annex 5 to this Regulation.</p>															
附則 7～ 附則 8	(略)	(略)	附則 7～ 附則 8	(略)	(略)														
<p>TRIAS 11-R079-04 かじ取装置試験 (協定規則第 79 号) 1.～3. (略) 付表 1 かじ取装置の試験記録及び成績 (協定規則第 79 号) STEERING EQUIPMENT Test Data Record Form</p> <table border="1" data-bbox="168 1295 1102 1364"> <tr> <td><u>改訂番号 / 補足改訂番号</u> Series number / Supplement number</td> <td style="text-align: center;">/</td> </tr> </table>			<u>改訂番号 / 補足改訂番号</u> Series number / Supplement number	/	<p>TRIAS 11-R079-04 かじ取装置試験 (協定規則第 79 号) 1.～3. (略) 付表 1 かじ取装置の試験記録及び成績 (協定規則第 79 号) STEERING EQUIPMENT Test Data Record Form</p> <table border="1" data-bbox="1131 1295 2065 1431"> <tr> <td><u>試験期日</u> Test date</td> <td></td> <td><u>試験場所</u> Test site</td> <td></td> <td><u>試験担当者</u> Teted by</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>改訂番号</u> Series No.</td> <td></td> <td><u>補足改訂番号</u> Suppl. No.</td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>			<u>試験期日</u> Test date		<u>試験場所</u> Test site		<u>試験担当者</u> Teted by		<u>改訂番号</u> Series No.		<u>補足改訂番号</u> Suppl. No.			
<u>改訂番号 / 補足改訂番号</u> Series number / Supplement number	/																		
<u>試験期日</u> Test date		<u>試験場所</u> Test site		<u>試験担当者</u> Teted by															
<u>改訂番号</u> Series No.		<u>補足改訂番号</u> Suppl. No.																	

新						旧					
<u>試験期日</u> Test date						(略)					
<u>試験場所</u> Test site											
<u>試験担当者</u> Tested by											
1. 試験自動車 Test vehicle						1. 試験自動車及び試験条件 Test vehicle					
車名・型式 (類別) Make・Type (Variant)						車名・型式 (類別) Make・Type (Variant)					
車台番号 Chassis No.						車台番号 Chassis No.					
<u>車両カテゴリー</u> Vehicle category						<u>試験車両のカテゴリー</u> Category of test vehicle					
最高速度 Maximum speed [km/h]						最高速度 Maximum speed [km/h]					
<u>ホイールベース</u> Wheel-base [m]						<u>(新設)</u>					
	合計 Total	第1軸 Axle 1	第2軸 Axle 2	第3軸 Axle 3	第4軸 Axle 4	<u>メーカー指定質量</u> Mass declared by the manufacturer [kg]	合計 Total	第1軸 Axle 1	第2軸 Axle 2	第3軸 Axle 3	第4軸 Axle 4
車両(総)重量等 Gross vehicle mass etc. [kg]	<u>See appendix (Weight condition informtion).</u>										
車両の最大質量 Maximum mass of vehicle [kg]						車両の最大質量 Maximum mass of vehicle					
車両の最小質量 Minimum mass of vehicle [kg]						車両の最小質量 Minimum mass of vehicle					
<u>試験時質量 (積載)</u> Test mass (laden) [kg]						<u>試験時質量</u> Test laden mass	<u>積載質量</u> Vehicle mass (Laden)				

新					旧				
試験時質量 (非積載) Test mass (unladen) [kg]					非積載質量 Vehicle mass (Unladen)				
タイヤサイズ Tyre size	/				タイヤサイズ Tyre size	/			
タイヤ空気圧 Tyre pressure [kPa]	/				タイヤ空気圧 Tyre pressure [kPa]	/			
(削除)					ホイールベース Wheel-base [m]				
2. かじ取装置の仕様 Specifications of steering equipment					かじ取装置の仕様 Specification of steering equipment				
かじ取車輪 Steered wheels					作動系等及びかじ取車輪 Controlled wheels and Steered wheels				
操作方式 Steering control					操作方式 Steering controll				
伝達方式 Steering transmission					伝達方式 Steering taransimission				
(略)					(略)				
高度運転者支援操舵機能 Advanced Driver Assistance Steering System					高度運転者支援操舵機能 Advanced Driver Assistance Steering System				
(略)					(略)				
3. 試験条件 Test conditions					試験条件 Test conditions				
(略)					(略)				
(削除)					*1 図面、写真等により別紙を用いても良い。 <u>Figures, pictures, etc. may be provided as attachment(s).</u> *2 かじ取装置を制御する機能を有するものに限る。 <u>Limited to those having steering controll functions.</u> *3 5.1.6.3.1.項による。 <u>According to paragraph 5.1.6.3.1.</u>				

新			旧																				
<p>4. 試験機器 *4 Test equipments *4</p> <div style="border: 1px solid black; text-align: center; padding: 5px;">(略)</div> <p><u>(削除)</u></p> <p>5. 備考 Remarks</p> <div style="border: 1px solid black; height: 40px;"></div> <p>*1 <u>図面、写真等により別紙を用いても良い。</u> Figures, pictures, etc. may be provided as attachment(s).</p> <p>*2 <u>かじ取装置を制御する機能を有するものに限る。</u> Limited to those having steering control functions.</p> <p>*3 <u>5.1.6.3.1.項による。</u> According to paragraph 5.1.6.3.1.</p> <p>*4 <u>別紙を用いても良い。</u> May be provided as attachment(s).</p> <p>付録. (略)</p> <p>6. 試験成績 Test result</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 10%;">5.</th> <th style="width: 70%;">構造規定 Construction provisions</th> <th style="width: 20%;">判定 Judgment</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>5.1.～ 5.6.2.3.3.</td> <td>(略)</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>5.6.4.</td> <td>           カテゴリーCのACSFに係る特別規定            カテゴリーCのACSFを装備した<u>動力駆動車両及び車線変更機能に対応するトレーラー</u>は、以下の<u>該当する</u>要件を満足するものとする。            Special Provisions for ACSF of Category C  <u>Power-driven vehicles</u> equipped with an ACSF of Category C <u>and trailers supporting lane change function(s)</u> shall fulfil the relevant following         </td> <td>(略)</td> </tr> </tbody> </table>			5.	構造規定 Construction provisions	判定 Judgment	5.1.～ 5.6.2.3.3.	(略)	(略)	5.6.4.	カテゴリーCのACSFに係る特別規定 カテゴリーCのACSFを装備した <u>動力駆動車両及び車線変更機能に対応するトレーラー</u> は、以下の <u>該当する</u> 要件を満足するものとする。 Special Provisions for ACSF of Category C <u>Power-driven vehicles</u> equipped with an ACSF of Category C <u>and trailers supporting lane change function(s)</u> shall fulfil the relevant following	(略)	<p>2. 試験機器 *4 Test equipment *4</p> <div style="border: 1px solid black; text-align: center; padding: 5px;">(略)</div> <p>*4 <u>別紙を用いても良い。</u> <u>May be provided as attachment(s).</u></p> <p>3. 備考 Remarks</p> <div style="border: 1px solid black; height: 40px;"></div> <div style="border: 1px solid black; height: 40px;"></div> <p><u>(新設)</u></p> <p>付録 1. (略)</p> <p>4. 試験成績 Test result</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 10%;">5.</th> <th style="width: 70%;">構造規定 Construction provisions</th> <th style="width: 20%;">判定 Judgment</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>5.1.～ 5.6.2.3.3.</td> <td>(略)</td> <td>(略)</td> </tr> <tr> <td>5.6.4.</td> <td>           カテゴリーCのACSFに係る特別規定            カテゴリーCのACSF <u>システム</u>を装備した車両は、以下の要件を満足するものとする。            Special Provisions for ACSF of Category C  <u>Vehicles</u> equipped with an ACSF <u>system</u> of Category C shall fulfil the following requirements.         </td> <td>(略)</td> </tr> </tbody> </table>			5.	構造規定 Construction provisions	判定 Judgment	5.1.～ 5.6.2.3.3.	(略)	(略)	5.6.4.	カテゴリーCのACSFに係る特別規定 カテゴリーCのACSF <u>システム</u> を装備した車両は、以下の要件を満足するものとする。 Special Provisions for ACSF of Category C <u>Vehicles</u> equipped with an ACSF <u>system</u> of Category C shall fulfil the following requirements.	(略)
5.	構造規定 Construction provisions	判定 Judgment																					
5.1.～ 5.6.2.3.3.	(略)	(略)																					
5.6.4.	カテゴリーCのACSFに係る特別規定 カテゴリーCのACSFを装備した <u>動力駆動車両及び車線変更機能に対応するトレーラー</u> は、以下の <u>該当する</u> 要件を満足するものとする。 Special Provisions for ACSF of Category C <u>Power-driven vehicles</u> equipped with an ACSF of Category C <u>and trailers supporting lane change function(s)</u> shall fulfil the relevant following	(略)																					
5.	構造規定 Construction provisions	判定 Judgment																					
5.1.～ 5.6.2.3.3.	(略)	(略)																					
5.6.4.	カテゴリーCのACSFに係る特別規定 カテゴリーCのACSF <u>システム</u> を装備した車両は、以下の要件を満足するものとする。 Special Provisions for ACSF of Category C <u>Vehicles</u> equipped with an ACSF <u>system</u> of Category C shall fulfil the following requirements.	(略)																					



新			旧		
	requirements.				
5.6.4.1.	(略)	(略)	5.6.4.1.	(略)	(略)
5.6.4.1.1.	<p>カテゴリ-CのACSFを装備した<u>動力駆動車両</u>は、本UN規則の要件に適合するカテゴリ-B1のACSFについても装備するものとする。</p> <p><u>A power-driven vehicle</u> equipped with an ACSF of Category C shall also be equipped with an ACSF of Category B1 complying with the requirements of this UN Regulation.</p>	(略)	5.6.4.1.1.	<p>カテゴリ-CのACSFを装備した<u>車両</u>は、本UN規則の要件に適合するカテゴリ-B1のACSFについても装備するものとする。</p> <p><u>A vehicle</u> equipped with an ACSF of Category C shall also be equipped with an ACSF of Category B1 complying with the requirements of this UN Regulation.</p>	(略)
5.6.4.1.2.～ 5.6.4.5.5.	(略)		5.6.4.1.2.～ 5.6.4.5.5.	(略)	
<u>5.6.4.5.5.1.</u>	<p><u>車両が車線変更機能を有する区分 O<sub>3</sub> 又は O<sub>4</sub> のトレーラを連結している場合、トレーラが電気式制御ラインを介して送信するシステム故障信号に応じて、前述の警告信号を発生するものとする。</u></p> <p><u>In case the vehicle is coupled to a trailer of Category O<sub>3</sub> or O<sub>4</sub> supporting lane change function(s), the system failure signal transmitted from the trailer via the electric control line shall trigger the aforementioned warning signal accordingly.</u></p>	Pass Fail	<u>(新設)</u>		
5.6.4.5.6.～ 5.6.4.6.8.2.	(略)	(略)	5.6.4.5.6.～ 5.6.4.6.8.2.	(略)	(略)
5.6.4.7.	<p>臨界状況 車線変更操作開始時に、目的とする車線の接近車両が、車線変更操作開始から0.4秒後に、2台の車両間の距離が車線変更車両が1秒で走行する距離を決して下回らないようにするために、3m/s<sup>2</sup>より高いレベルで減速しなければならない場合に、状況は臨界であるとみなされる。</p> <p>車線変更操作開始時のその結果である臨界距離を以下の式を用いて計算するものとする：  <math display="block">S_{critical} = (v_{rear} - v_{ACSF}) \times t_B + (v_{rear} - v_{ACSF})^2 / (2 \times a) + v_{ACSF} \times t_G</math> ここで：  <math>v_{rear}</math> は、接近車両の実速度又は130km/hのいずれか低い方の値  <math>v_{ACSF}</math> は、ACSF 車両の実速度</p>	(略)	5.6.4.7.	<p>臨界状況 車線変更操作開始時に、目的とする車線の接近車両が、車線変更操作開始から0.4秒後に、2台の車両間の距離が車線変更車両が1秒で走行する距離を決して下回らないようにするために、3m/s<sup>2</sup>より高いレベルで減速しなければならない場合に、状況は臨界であるとみなされる。</p> <p>車線変更操作開始時のその結果である臨界距離を以下の式を用いて計算するものとする：  <math display="block">S_{critical} = (v_{rear} - v_{ACSF}) \times t_B + (v_{rear} - v_{ACSF})^2 / (2 \times a) + v_{ACSF} \times t_G</math> ここで：  <math>v_{rear}</math> は、接近車両の実速度又は130km/hのいずれか低い方の値  <math>v_{ACSF}</math> は、ACSF 車両の実速度</p>	(略)

新			旧		
	<p><math>a=3\text{m/s}^2</math>(接近車両の減速度)  <math>t_B=0.4\text{s}</math>(車線変更操作開始後に接近車両の減速が開始する時間)  <math>t_G=1\text{s}</math>(接近車両の減速後の車両間の残りの間隔)”  Critical situation  A situation is deemed to be critical when, at the time a lane change manoeuvre starts, an approaching vehicle in the target lane would have to decelerate at a higher level than <math>3\text{m/s}^2</math>, 0.4 seconds after the lane change manoeuvre has started, to ensure the distance between the two vehicles is never less than that which the lane change vehicle travels in 1 second.  The resulting critical distance at the start of the lane change manoeuvre shall be calculated using the following formula:  <math>S_{\text{critical}}=(v_{\text{rear}}-v_{\text{ACSF}})*t_B+(v_{\text{rear}}-v_{\text{ACSF}})^2/(2*a)+v_{\text{ACSF}}*t_G</math>  Where:  <math>v_{\text{rear}}</math> is The actual speed of the approaching vehicle or 130 km/h whatever value is lower  <math>v_{\text{ACSF}}</math> is The actual speed of the ACSF vehicle  <math>a = 3 \text{ m/s}^2</math> (Deceleration of the approaching vehicle)  <math>t_B = 0.4 \text{ s}</math> (Time after the start of the lane change manoeuvre at which the deceleration of the approaching vehicle starts)  <math>t_G = 1 \text{ s}</math> (Remaining gap of the vehicles after the deceleration of the approaching vehicle).</p>			<p><math>a=3\text{m/s}^2</math>(接近車両の減速度)  <math>t_B=0.4\text{s}</math>(車線変更操作開始後に接近車両の減速が開始する時間)  <math>t_G=1\text{s}</math>(接近車両の減速後の車両間の残りの間隔)”  Critical situation  A situation is deemed to be critical when, at the time a lane change manoeuvre starts, an approaching vehicle in the target lane would have to decelerate at a higher level than <math>3\text{m/s}^2</math>, 0.4 seconds after the lane change manoeuvre has started, to ensure the distance between the two vehicles is never less than that which the lane change vehicle travels in 1 second.  The resulting critical distance at the start of the lane change manoeuvre shall be calculated using the following formula:  <math>S_{\text{critical}}=(v_{\text{rear}}-v_{\text{ACSF}})*t_B+(v_{\text{rear}}-v_{\text{ACSF}})^2/(2*a)+v_{\text{ACSF}}*t_G</math>  Where:  <math>v_{\text{rear}}</math> is The actual speed of the approaching vehicle or 130 km/h whatever value is lower  <math>v_{\text{ACSF}}</math> is The actual speed of the ACSF vehicle  <math>a = 3 \text{ m/s}^2</math> (Deceleration of the approaching vehicle)  <math>t_B = 0.4 \text{ s}</math> (Time after the start of the lane change manoeuvre at which the deceleration of the approaching vehicle starts)  <math>t_G = 1 \text{ s}</math> (Remaining gap of the vehicles after the deceleration of the approaching vehicle).</p>	
5.6.4.8.	(略)	(略)	5.6.4.8.	(略)	(略)
5.6.4.8.1.	<u>後方検知及び最小作動速度</u> <u>Rear detection and minimum operation speed</u>		5.6.4.8.1.	<u>カテゴリCのACSFは、隣接する車線で後方から下記に規定する距離<math>S_{\text{rear}}</math>まで接近してくる車両を検出することができるものとする。</u> <u>最小距離<math>S_{\text{rear}}</math>は車両メーカーが申告するものとする。申告値は55m以上とする。</u> <u>申告距離は、カテゴリL<sub>3</sub>の二輪自動車を接近車両として用いて、附則8の該当するテストに従ってテストするものとする。</u> <u>最低作動速度<math>V_{\text{min}}</math>(カテゴリCのACSFが車線変更操</u>	Pass Fail

新		旧
		<p>作を実施することが容認されている最低速度)を、最小距離 <math>S_{rear}</math> と以下の式を用いて計算するものとする：</p> $V_{smin} = a * (t_B - t_G) + V_{app} - \sqrt{a^2 * (t_B - t_G)^2 - 2 * a * (V_{app} * t_G - S_{rear})}$ <p>ここで：</p> <p><math>S_{rear}</math> は、車両メーカーが申告した最小距離 [m]、</p> <p><math>V_{app} = 36.1\text{m/s}</math> (接近車両の速度は 130km/h、すなわち 36.1m/s)、</p> <p><math>a = 3\text{m/s}^2</math> (接近車両の減速度)、</p> <p><math>t_B = 0.4\text{s}</math> (車線変更操作開始後に接近車両の減速が開始する時間)、</p> <p><math>t_G = 1\text{s}</math> (接近車両の減速後の車両間の残りの間隔)、</p> <p><math>V_{smin}</math> [m/s] は、その結果の 카테고리 C の ACSF の最低始動速度。</p> <p>車両が、一般最高速度制限が 130km/h 未満である国で運転される場合、この速度制限を上記式で <math>V</math> の代替として使用して、最低作動速度 <math>V_{smin}</math> を計算してもよい。この場合、車両には、運転する国を検出する手段を装備するものとし、かつ当該国の一般最高速度制限に関する情報を入手可能な状態にするものとする。</p> <p>本項の上記要件にかかわらず、計算した <math>V_{smin}</math> を下回る速度において 카테고리 C の ACSF が車線変更操作を実施することが容認される。ただし、以下の条件が満たされることを条件とする：</p> <p>(a) 車線変更予定先の隣接する車線で、システムが <math>S_{rear}</math> 未満の距離に別の車両を検出した、かつ</p> <p>(b) 5.6.4.7. 項に従って状況が臨界とはみなされない (例えば、速度差が小さく、かつ <math>V_{app} &lt; 130\text{km/h}</math>)、</p> <p>(c) 申告値 <math>S_{rear}</math> が、上記 5.6.4.7. 項での計算値 <math>S_{critical}</math> より大きい。</p> <p>The ACSF of Category C shall be able to detect vehicles approaching from the rear in an adjacent lane up to a distance <math>S_{rear}</math> as specified below:</p> <p>The minimum distance <math>S_{rear}</math> shall be declared by the vehicle manufacturer. The declared value shall not be less than 55 m.</p> <p>The declared distance shall be tested according to the relevant test in Annex 8 using a two-</p>

新		旧
		<p>wheeled motor vehicle of Category L<sub>3</sub> as the approaching vehicle.</p> <p>The minimum operation speed <math>V_{\text{min}}</math>, down to which the ACSF of Category C is permitted to perform a lane change manoeuvre, shall be calculated with minimum distance <math>S_{\text{rear}}</math> using the following formula:</p> $V_{\text{min}} = a * (t_{\text{B}} - t_{\text{G}}) + v_{\text{app}} - \sqrt{a^2 * (t_{\text{B}} - t_{\text{G}})^2 - 2 * a * (v_{\text{app}} * t_{\text{G}} - S_{\text{rear}})}$ <p>Where:</p> <p><math>S_{\text{rear}}</math> is The minimum distance declared by the manufacturer in [m];</p> <p><math>v_{\text{app}} = 36.1</math> m/s (The speed of the approaching vehicle is 130 km/h i.e. 36.1 m/s);</p> <p><math>a = 3</math> m/s<sup>2</sup> (Deceleration of the approaching vehicle);</p> <p><math>t_{\text{B}} = 0.4</math> s (Time after the start of the manoeuvre at which the deceleration of the approaching vehicle starts);</p> <p><math>t_{\text{G}} = 1</math> s (Remaining gap of the vehicles after the deceleration of the approaching vehicle);</p> <p><math>V_{\text{min}}</math> in [m/s] is The resulting minimum activation speed of the ACSF of Category C.</p> <p>If the vehicle is operated in a country with a general maximum speed limit below 130 km/h, this speed limit may be used as an alternative for <math>v_{\text{app}}</math> in the above formula to calculate the minimum operation speed <math>V_{\text{min}}</math>. In this case the vehicle shall be equipped with a means to detect the country of the operation and shall have information available on the general maximum speed limit of this country.</p> <p>Notwithstanding the requirements above in this paragraph, the ACSF of Category C is permitted to perform a lane change manoeuvre at speeds lower than the calculated <math>V_{\text{min}}</math> provided that the following conditions are met.</p> <p>(a) The system has detected another vehicle in the adjacent lane into which the lane change is</p>

新			旧		
				<p><u>planned at a distance lower than <math>S_{rear}</math> ; and</u>  <u>(b) The situation is not deemed to be critical according to paragraph 5.6.4.7. (e.g. at low speed differences and <math>V_{app} &lt; 130</math> km/h);</u>  <u>(c) The declared value <math>S_{rear}</math> is greater than the calculated value <math>S_{critical}</math> from paragraph 5.6.4.7. above.</u></p>	
<u>5.6.4.8.1.1.</u>	<p><u>単独の状態 で車線変更支援を可能とする動力駆動車 両及び車線変更機能を支援する <math>O_3</math> 又は <math>O_4</math> のトレーラ ーに適用する性能要件</u>  <u>カテゴリーC の ACSF は隣接する車線において以下に 示す後方距離 <math>S_{rear}</math> から接近する車両を検知するものと する。</u>  <u>最小距離 <math>S_{rear}</math> は自動車製作者により申告されるものと し、申告値は 55m を下回ってはならない。</u>  <u>接近車両としてカテゴリー <math>L_3</math> の二輪自動車を使用した 附則 8 の関連する試験に従って申告距離を試験するも のとする。</u>  <u>また、車線変更機能を有するトレーラーについては、 5.6.4.8.2. 項に記載の検知距離は連結装置を含むト レーラーの側面まで拡張するものとする。</u>  <u>Specific requirements applicable to power driven vehicles able to assist lane change in solo condition and to trailers of Category <math>O_3</math> or <math>O_4</math> supporting lane change function(s).</u>  <u>The ACSF of Category C shall be able to detect vehicles approaching from the rear in an adjacent lane up to a distance <math>S_{rear}</math> as specified below:</u>  <u>The minimum distance <math>S_{rear}</math> shall be declared by the vehicle manufacturer. The declared value shall not be less than 55 m.</u>  <u>The declared distance shall be tested according to the relevant test in Annex 8 using a two- wheeled motor vehicle of Category <math>L_3</math> as the approaching vehicle.</u>  <u>Additionally, for trailers supporting lane change function, the detection area specified in paragraph 5.6.4.8.2. shall be extended to the</u></p>	<u>Pass Fail</u>	<u>(新設)</u>		


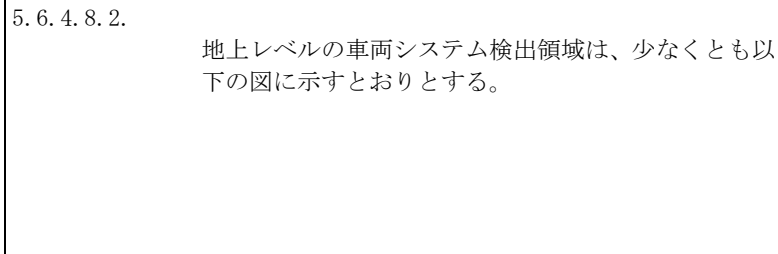
新		旧	
	<u>sides of the trailer including the coupling device.</u>		
<u>5.6.4.8.1.2.</u>	<p>車線変更機能に対応する O<sub>3</sub> 又は O<sub>4</sub> のトレーラーの連結時に車線変更支援を可能とするカテゴリ-N<sub>2</sub>及びN<sub>3</sub>の動力駆動車両に適用する性能要件</p> <p>(a) 5.6.4.8.2. 項に規定された検出領域は動力駆動車両の側方を対象とするものとし、車両の最後方点の後方における検出は任意とみなすものとする。</p> <p>(b) 当該車両は、5.6.4.9. 項の要件を満たすものとする。</p> <p>(c) カテゴリ-C の ACSF は、カテゴリ-O<sub>3</sub> 又は O<sub>4</sub> の被牽引トレーラーが 5.6.4.9. 項の要件を満たしていない場合には不作動状態（オフモード）になるものとする（5.6.4.8.1.3. 項に規定されたとおりに車線変更機能に非対応のトレーラーに連結された状態で動力駆動車両が車線変更の支援が行える場合は、この限りではない）。</p> <p><u>Specific requirements applicable to power-driven vehicles of Category N<sub>2</sub> and N<sub>3</sub> able to assist lane change when coupled to a trailer of Category O<sub>3</sub> or O<sub>4</sub> supporting lane change functions:</u></p> <p>(a) <u>The detection area specified in paragraph 5.6.4.8.2. shall apply to the sides of the power-driven vehicle, while the detection behind the rearmost point of the vehicle shall be deemed optional.</u></p> <p>(b) <u>The vehicle shall fulfil the requirements of paragraph 5.6.4.9.</u></p> <p>(c) <u>The ACSF of Category C shall be deactivated (off mode) if the coupled trailer of Category O<sub>3</sub> or O<sub>4</sub> is not fulfilling the requirements of paragraph 5.6.4.9. (Unless the power-driven vehicle is able to assist lane change when coupled to a trailer not supporting lane change functions, as specified in paragraph 5.6.4.8.1.3.).</u></p>	<u>Pass Fail</u>	
<u>5.6.4.8.1.3.</u>	<p>車線変更機能に非対応のカテゴリ-O<sub>3</sub>又はO<sub>4</sub>のトレーラーに連結された状態で車線変更の支援が行えるカテゴリ-N<sub>2</sub>及びN<sub>3</sub>の動力駆動車両に適用される個別要件</p>	<u>Pass Fail</u>	

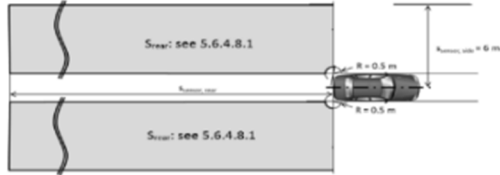
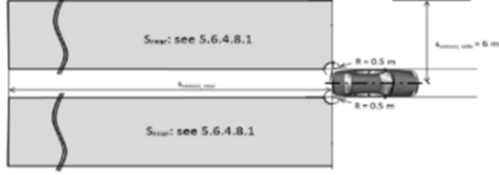
新	旧
<p>(a) <u>最小距離 <math>S_{\text{rear}}</math> は車両メーカーが申告するものとする。申告値は、トレーラーの最後方点から定めるものとし、55m 以上とする。</u>  <u>申告距離 <math>S_{\text{rear}}</math> は、カテゴリ <math>L_3</math> の二輪自動車を接近車両として用いて、附則 8 の該当するテストに従って、車線変更機能に非対応のトレーラーでテストするものとする。</u></p> <p>(b) <u>車両メーカーは、動力駆動車両が車線変更操作を行える長さの上限となる最大トレーラー長さ <math>L_T</math> も申告するものとする。<math>L_T</math> は、トレーラーの連結点（例えば、セミトレーラーのキングピン、フルトレーラーのドローバーアイ）からその最後方点までの距離として定めるものとする。</u>  <u>動力駆動車両は、トレーラーから（例えば電気制御ラインを介して）伝送された関連情報を用いて、あるいはそれに代わるものとして牽引車両に属する検出手段を用いて、被連結トレーラーの実際の長さを評価するものとする。被連結トレーラーの長さが最大トレーラー長さ <math>L_T</math> を超える場合、または、実際のトレーラー長さに関する情報が得られない場合、ACSF-C は不作動状態（オフモード）になるものとする。</u>  <u>車両メーカーは、トレーラー長さが規定値 <math>L_T</math> を上回ったときまたは動力駆動車両においてトレーラー長さが未知であるときに ACSF-C が不作動状態になることを、技術機関が納得するように（例えば、トレーラーからの該当メッセージを再現することによって）証明するものとする。</u></p> <p>(c) <u>さらに、5.6.4.8.2. 項に規定された検出領域は、連結車両の側方まで拡大されるものとする。</u>  <u>Specific requirements applicable to power-driven vehicles of Category <math>N_2</math> and <math>N_3</math> able to assist lane change when coupled to a trailer of Category <math>O_3</math> or <math>O_4</math> not supporting lane change functions:</u></p> <p>(a) <u>The minimum distance <math>S_{\text{rear}}</math> shall be declared by the vehicle manufacturer. The declared value shall be specified from to the rearmost point of the trailer and shall not be less than 55 m.</u>  <u>The declared distance <math>S_{\text{rear}}</math> shall be tested with a</u></p>	

新		旧	
<p>(b) <u>trailer not supporting lane change function(s) according to the relevant test in Annex 8 using a two-wheeled motor vehicle of Category L<sub>3</sub> as the approaching vehicle.</u></p> <p><u>The vehicle manufacturer shall also declare the maximum trailer length L<sub>T</sub> up to which the power-driven vehicle is able to perform a lane change manoeuvre. L<sub>T</sub> shall be specified as the distance between the coupling point of the trailer (e.g. the kingpin of a semi-trailer, the drawbar eye of a full-trailer) and its rearmost point. The power-driven vehicle shall use the relevant information(s) transmitted from the trailer (e.g. via the electric control line) to assess the actual length of the coupled trailer or alternatively from detection means belonging to the towing vehicle. In case the coupled trailer is longer than the maximum trailer length LT or if the information of the actual trailer length is not available, the ACSF-C shall be deactivated (off mode).</u></p> <p><u>The vehicle manufacturer shall demonstrate, to the satisfaction of the technical services (e.g. by simulating the relevant messages from the trailer), that the ACSF-C is deactivated once the trailer length is higher than the specified value L<sub>T</sub> or the trailer length is not known by the power-driven vehicle.</u></p> <p>(c) <u>Additionally, the detection area specified in paragraph 5.6.4.8.2. shall be extended to the sides of the combination.</u></p>			
<p>5.6.4.8.1.4.</p>	<p><u>最低作動速度 V<sub>smi</sub>n (カテゴリーC の ACSF が車線変更操作を実施することが容認されている最低速度) は、最小距離 S<sub>rear</sub> を用いて以下の式により計算するものとする。</u></p> $V_{smi}n = a \times (t_B - t_G) + v_{app} - \sqrt{a^2 \times (t_B - t_G)^2 - 2 \times a \times (v_{app} \times t_G - S_{rear})}$ <p><u>ここで、</u>  <u>S<sub>rear</sub> は、車両メーカーが申告した最小距離 [m] である。</u></p>	<p>Pass Fail</p>	



新	旧
<p><math>V_{app} = 36.1 \text{ m/s}</math> (接近車両の速度は 130 km/h、すなわち 36.1 m/s)。</p> <p><math>a = 3 \text{ m/s}^2</math> (接近車両の減速度)。</p> <p><math>t_B = 0.4 \text{ s}</math> (車線変更操作開始後に接近車両の減速が開始する時間)。</p> <p><math>t_C = 1 \text{ s}</math> (接近車両の減速後における車両間の残りの間隔)。</p> <p><math>V_{smin} [\text{m/s}]</math> は、その結果として生じるカテゴリ C の ACSF の最低始動速度。</p> <p>車両が、一般最高速度制限が 130km/h 未満である国で運転される場合、この速度制限を上記式で <math>V_{app}</math> の代替として使用して、最低作動速度 <math>V_{smin}</math> を計算してもよい。この場合、車両には、運転する国を検出する手段を装備するものとし、かつ当該国の一般最高速度制限に関する情報を利用可能な状態にするものとする。</p> <p>5.6.4.8.1. 項の上記要件にかかわらず、計算した <math>V_{smin}</math> を下回る速度においてカテゴリ C の ACSF が車線変更操作を実施することが容認される。ただし、以下の条件が満たされることを条件とする。</p> <p>車線変更予定先の隣接する車線で、システムが <math>S_{rear}</math> 未満の距離に別の車両を検出した。及び</p> <p>5.6.4.7. 項に従って状況が臨界とはみなされない (例えば、速度差が小さく、かつ <math>V_{app} &lt; 130 \text{ km/h}</math>)。</p> <p>申告値 <math>S_{rear}</math> が、上記 5.6.4.7. 項での計算値 <math>S_{critical}</math> より大きい。</p> <p>The minimum operation speed <math>V_{smin}</math>, down to which the ACSF of Category C is permitted to perform a lane change manoeuvre, shall be calculated with minimum distance <math>S_{rear}</math> using the following formula:</p> $V_{smin} = a \times (t_B - t_C) + v_{app} - \sqrt{a^2 \times (t_B - t_C)^2 - 2 \times a \times (v_{app} \times t_C - S_{rear})}$ <p>Where:</p> <p><math>S_{rear}</math> is The minimum distance declared by the manufacturer in [m];</p> <p><math>V_{app} = 36.1 \text{ m/s}</math> (The speed of the approaching vehicle is 130 km/h i.e. 36.1 m/s);</p> <p><math>a = 3 \text{ m/s}^2</math> (Deceleration of the approaching vehicle);</p>	

新		旧	
	<p><math>t_B = 0.4</math> s (Time after the start of the manoeuvre at which the deceleration of the approaching vehicle starts);</p> <p><math>t_G = 1</math> s (Remaining gap of the vehicles after the deceleration of the approaching vehicle);</p> <p><math>V_{min}</math> in [m/s] is The resulting minimum activation speed of the ACSF of Category C.</p> <p>If the vehicle is operated in a country with a general maximum speed limit below 130 km/h, this speed limit may be used as an alternative for <math>V_{app}</math> in the above formula to calculate the minimum operation speed <math>V_{min}</math>. In this case the vehicle shall be equipped with a means to detect the country of the operation and shall have information available on the general maximum speed limit of this country.</p> <p>Notwithstanding the requirements above in paragraph 5.6.4.8.1., the ACSF of Category C is permitted to perform a lane change manoeuvre at speeds lower than the calculated <math>V_{min}</math> provided that the following conditions are met:</p> <p>The system has detected another vehicle in the adjacent lane into which the lane change is planned at a distance lower than <math>S_{rear}</math>; and</p> <p>The situation is not deemed to be critical according to paragraph 5.6.4.7. (e.g. at low speed differences and <math>V_{app} &lt; 130</math> km/h);</p> <p>The declared value <math>S_{rear}</math> is greater than the calculated value <math>S_{critical}</math> from paragraph 5.6.4.7. above.</p>		
5.6.4.8.2.	<p><u>地上レベルの検出領域</u></p> <p>地上レベルの車両システム検出領域は、少なくとも以下の図に示すとおりとする。</p> <p><u>Detection area on ground level</u></p> 		5.6.4.8.2. <p>地上レベルの車両システム検出領域は、少なくとも以下の図に示すとおりとする。</p> 

新		旧			
	<p>The vehicle system detection area on ground level shall be at minimum as shown in the figure below.</p> 		<p>The vehicle system detection area on ground level shall be at minimum as shown in the figure below.</p> 		
5.6.4.8.3.	<p>車両の新しい各エンジン始動／作動サイクル後(例えば停止／始動システムの作動など、自動的に実施された場合を除く)、<u>動力駆動車両又はトレーラー(該当する場合)</u>のシステムが、少なくとも1回、システムが上記5.6.4.8.1.項でメーカーが申告した最低距離<math>S_{rear}</math>を超える距離に動く物体を検出するまで、<u>動力駆動車両は</u>、カテゴリCのACSF機能が車線変更操作を実施するのを防ぐものとする。</p> <p>After each vehicle new engine start/run cycle (other than when performed automatically, e.g. the operation of a stop/start systems), the ACSF of Category C function shall be prevented <u>by the power-driven vehicle</u> from performing a lane change manoeuvre until the system of <u>the power driven vehicle or the trailer (as relevant)</u> has detected, at least once, a moving object at a distance greater than the minimum distance <math>S_{rear}</math> declared by the manufacturer in paragraph 5.6.4.8.1. above.</p>	(略)	5.6.4.8.3.	<p>車両の新しい各エンジン始動／作動サイクル後(例えば停止／始動システムの作動など、自動的に実施された場合を除く)、少なくとも1回、システムが上記5.6.4.8.1.項でメーカーが申告した最低距離<math>S_{rear}</math>を超える距離に動く物体を検出するまで、カテゴリCのACSF機能が車線変更操作を実施するのを防ぐものとする。</p> <p>After each vehicle new engine start/run cycle (other than when performed automatically, e.g. the operation of a stop/start systems), the ACSF of Category C function shall be prevented from performing a lane change manoeuvre until the system has detected, at least once, a moving object at a distance greater than the minimum distance <math>S_{rear}</math> declared by the manufacturer in paragraph 5.6.4.8.1. above.</p>	(略)
5.6.4.8.4.	<p>カテゴリCのACSFは、センサの感知不能(例えば汚れ、氷又は雪の堆積による)を検出することができるものとする。<u>動力駆動車両上又はトレーラー上(該当する場合)</u>で感知不能が検出された場合、カテゴリCのACSFが車線変更操作を実施するのを防ぐものとする。当該システムの状態は、車線変更手順の開始以前に運転者に知らされるものとする。5.6.4.5.5.項に規定する警告(システム故障警告)と同一の警告を使用してもよい。</p> <p>The ACSF of Category C shall be able to detect</p>			<p>カテゴリCのACSFは、センサの感知不能(例えば汚れ、氷又は雪の堆積による)を検出することができるものとする。感知不能が検出された場合、カテゴリCのACSFが車線変更操作を実施するのを防ぐものとする。当該システムの状態は、車線変更手順の開始以前に運転者に知らされるものとする。5.6.4.5.5.項に規定する警告(システム故障警告)と同一の警告を使用してもよい。</p> <p>The ACSF of Category C shall be able to detect</p>	

新			旧		
	blindness of the sensor (e.g. due to accumulation of dirt, ice or snow). The ACSF of Category C shall be prevented, upon detection of blindness <u>on the power-driven vehicle or on the trailer, as relevant</u> , from performing the lane change manoeuvre. The status of the system shall be signalled to the driver no later than on the initiation of the lane change procedure. The same warning as the one specified in paragraph 5.6.4.5.5. (system failure warning) may be used.			blindness of the sensor (e.g. due to accumulation of dirt, ice or snow). The ACSF of Category C shall be prevented, upon detection of blindness , from performing the lane change manoeuvre. The status of the system shall be signalled to the driver no later than on the initiation of the lane change procedure. The same warning as the one specified in paragraph 5.6.4.5.5. (system failure warning) may be used.	
<u>5.6.4.9.</u>	<u>動力駆動車両とトレーラー間の ACSF 用接続部</u> <u>以下の項は、車線変更機能に対応しているトレーラー</u> <u>に基づく車線変更機能を実施する車両に適用する。</u> <u>Connections, for ACSF between power-driven</u> <u>vehicle and trailer</u> <u>The following paragraphs apply to vehicles</u> <u>implementing lane change function(s) based on</u> <u>trailers supporting lane change function(s).</u>			<u>(新設)</u>	
<u>5.6.4.9.1.</u>	<u>データ通信ラインは、ISO 11992-1:2019 及び ISO</u> <u>11992-3:2021 に適合するものとし、下記を用いるポイ</u> <u>ントツーポイント方式とする。</u> <u>(a) ISO 12098 による 15 ピンのコネクタ、又は、</u> <u>(b) 電気制御ラインの接続が自動化されているシステム</u> <u>の場合は、自動コネクタが、少なくとも、上記の ISO</u> <u>12098 コネクタと同数のピンを提供するものとす</u> <u>る。</u> <u>The data communication line shall conform to ISO</u> <u>11992-1:2019 and ISO 11992-3:2021 and be a point-</u> <u>to-point type using:</u> <u>(a) The fifteen-pin connector according to ISO 12098;</u> <u>or,</u> <u>(b) In the case of systems where the connection of</u> <u>the electric control line is automated, the</u> <u>automated connector shall, as a minimum, provide</u> <u>the same number of pins as the abovementioned ISO</u> <u>12098 connector.</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>5.6.4.9.1.1.</u>	<u>ISO 11992-3:2021 に定義されているメッセージへの</u> <u>対応については、本規則の附則 9 で動力駆動車両及び</u>				

新		旧	
	<p><u>トレーラー（該当する方）に関して規定する。</u>  <u>The support of messages defined within ISO 11992-3:2021 is specified within Annex 9 to this Regulation for the power-driven vehicle and trailer as appropriate.</u></p>		
<u>5.6.4.9.1.2.</u>	<p><u>上記の電気制御ラインを装備した動力駆動車両と被牽引車両の機能的適合性は、型式認可時に、ISO 11992-1:2019 及び ISO 11992-3:2021 の該当する規定が満たされていることを確認することによって評価するものとする。この評価を実施するために使用してもよいテストの例を本規則の附則 10 に記載する。</u>  <u>The functional compatibility of power-driven and towed vehicles equipped with electric control lines as defined above shall be assessed at the time of type approval by checking that the relevant provisions of ISO 11992-1:2019 and ISO 11992-3:2021 are fulfilled. Annex 10 of this Regulation provides an example of tests that may be used to perform this assessment.</u></p>		
<u>5.6.4.9.1.3.</u>	<p><u>電気制御ラインを装備した動力駆動車両が、電気制御ラインを装備したトレーラーに接続される場合は、かかる車両が電気制御ラインを介して接続されているとき、電気制御ライン内の連続的故障 (&gt;40 ms) が動力駆動車両で検出されるものとし、5.6.4.5.5. 項に規定された警告信号により運転者に知らされるものとする。</u>  <u>When a power-driven vehicle is equipped with an electric control line connected to a trailer equipped with an electric control line, a continuous failure (&gt; 40 ms) within the electric control line shall be detected in the power-driven vehicle and shall be signalled to the driver by the warning signal specified in paragraph 5.6.4.5.5., when such vehicles are connected via the electric control line.</u></p>	Pass Fail	
<u>5.6.4.9.1.4.</u>	<p><u>動力駆動車両は、トレーラーが連結されている場合、トレーラーから伝送されるデータを用いて機能を実行することができるものとし、カテゴリーCのACSFの</u></p>	Pass Fail	

新		旧	
	<p>実行においては、自動車の ACSF 機能を有効化する前に GPM 11 メッセージをトレーラーへ送信し、GPM 21 メッセージを受信するものとする。</p> <p>The Power-driven vehicles shall be able to use the data transmitted from a trailer to perform the functionality and the performance of an ACSF of Category C shall send the GPM 11 message to the trailer and receive the GPM 21 message prior to the enabling the ACSF-functionality of the motor vehicle if a trailer is coupled.</p>		
5.6.4.9.2.	<p>車線変更機能に対応しているトレーラーに関する特別規定</p> <p>Special provisions for trailers supporting lane change function(s).</p>		
5.6.4.9.2.1.	<p>当該機能は、ISO 11992-3:2021 に規定されたとおりに GPM 11 メッセージの受信および GPM 21 メッセージの送信が行われた場合にのみ有効化されるものとする。</p> <p>The functionality shall be enabled only if GPM 11 message is received and GPM 21 messages are sent as defined in ISO 11992-3:2021.</p>	Pass Fail	
5.6.4.9.2.2.	<p>トレーラーは、電気制御ラインを介したデータ通信を行うことができ、かつ ACSF センサが装備されている場合は、ISO 11992-3:2021 に適合し、本規則の附則 9 に従うものとする。本規則によりトレーラーに要求される故障警告信号は、上記コネクタを介して発するものとする。故障警告信号の伝送に関してトレーラーに適用される要件は、5.6.4.5.5. 項で自動車に関して規定された要件（該当するもの）とする。</p> <p>If a trailer provides data communication via the electric control line and is equipped with ACSF-sensors it shall be in conformance to ISO 11992-3:2021 and according to the Annex 9 of this Regulation. Failure warning signals required from the trailer by this Regulation shall be activated via the above connector. The requirement to be applied to trailers with respect to the transmission of failure warning signals shall be those, as appropriate, which are prescribed for</p>	Pass Fail	

新			旧		
	<u>motor vehicles in paragraph 5.6.4.5.5.</u>				
<u>5.6.4.9.2.3.</u>	<u>トレーラーにおけるシステム故障は自動車に伝送されるものとする。</u> <u>A system failure in the trailer shall be transmitted to the motor vehicle.</u>	<u>Pass Fail</u>			
5.6.4.10.	(略)	(略)	5.6.4.9.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.1.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.1.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.2.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.2.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.3.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.3.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.4.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.4.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.5.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.5.	(略)	(略)
5.6.4.10.1.6.	(略)	(略)	5.6.4.9.1.6.	(略)	(略)
5.6.4.11.	(略)	(略)	5.6.4.10.	(略)	(略)
5.7.～ 5.7.1.21	(略)	(略)	5.7.～ 5.7.1.21.	(略)	(略)
6.	試験規程 Test provisions	判定 Judgment	6.	試験規程 Test provisions	判定 Judgment
6.1.	(略)	(略)	6.1.	(略)	(略)
<u>6.1.1.</u>	<u>テストは良好な粘着性を持つ、水平面上で実施すること。</u> <u>The test shall be conducted on a level surface affording good adhesion.</u>	/	<u>(新設)</u>		
<u>6.1.2.</u>	<u>テスト中車両は、ステアドアクスルに技術的に許容できる質量および技術的に許容できる荷重を負荷すること。</u> <u>アクスルに ASE が備えられている場合、車両に技術的に許容できる最大質量まで負荷して、最大許容質量まで負荷した ASE を備えたアクスルで、本テストを繰り返すこと。</u> <u>During the test(s), the vehicle shall be loaded to its technically permissible maximum mass and its technically permissible maximum load on the steered axle(s).</u> <u>In the case of axles fitted with ASE, this test</u>				

新			旧		
	<u>shall be repeated with the vehicle loaded to its technically permissible maximum mass and the axle equipped with ASE loaded to its maximum permissible mass.</u>				
<u>6.1.3.</u>	<u>テスト開始前、車両静止時において、6.1.2.項に規定した質量に対してメーカーが指定するタイヤ圧になっていること。</u> <u>Before the test begins, the tyre pressures shall be as prescribed by the manufacturer for the mass specified in paragraph 6.1.2. when the vehicle is stationary.</u>				
6.1.4.	エネルギーサプライの一部または全てに電気的エネルギーを使用しているシステムはいかなる場合も、同一のエネルギーサプライを共有する全ての基本システムまたはシステム構成部品を、実働または模擬電気荷重の状態にして、全ての性能テストを実施するものとする。基本システムとは、少なくとも、照明システム、ウインドスクリーンワイパー、エンジンマネジメントおよび制動システムから成ること。 In the case of any systems that use electrical energy for part or all of the energy supply, all performance tests shall be carried out under conditions of actual or simulated electrical load of all essential systems or systems components which share the same energy supply. Essential systems shall comprise at least lighting systems, windscreen wipers, engine management and braking systems. <u>(削除)</u>		6.1.4.	エネルギーサプライの一部又は全てに電気エネルギーを使用しているシステムの試験時状態 The testing conditions of systems that use electrical energy for part or all of the energy supply  <u>(略)</u> <u>*1 図面、写真等により別紙を用いても良い。</u> <u>Figures, pictures, etc. may be provided as attachment(s).</u>	
6.2.	(略)	(略)	6.2.	(略)	(略)
6.2.1.	下記の速度で、ステアリング装置に異常な振動がなく、半径50mの円旋回が可能でなくてはならない。 カテゴリ M1 の車両 : 50km/h カテゴリ M2、M3、N1、N2 及び N3 の車両 : 40km/h 又は、最高設計速度が上記の速度を下回る場合は、その		6.2.1.	下記の速度で、ステアリング装置に異常な振動がなく、半径50mの円旋回が可能でなくてはならない。 カテゴリ M1 の車両 : 50km/h カテゴリ M2、M3、N1、N2 及び N3 の車両 : 40km/h 又は、最高設計速度が上記の速度を下回る場合は、その	<u>Pass Fail</u>



新		旧	
	<p>最高設計速度。 It must be possible to leave a curve with a radius of 50 m at a tangent without unusual vibration in the steering equipment at the following speed: Category M1 vehicles : 50 km/h Category M2, M3, N1, N2 and N3 vehicles : 40 km/h or the maximum design speed if this is below the speeds given above.</p> <p><u>(削除)</u></p>		<p>最高設計速度。 It must be possible to leave a curve with a radius of 50 m at a tangent without unusual vibration in the steering equipment at the following speed: Category M1 vehicles : 50 km/h Category M2, M3, N1, N2 and N3 vehicles : 40 km/h or the maximum design speed if this is below the speeds given above.</p> <p><u>(略)</u></p>
6.2.2.	<p>車両がステアードホイールをおよそハーフロックにし、10km/h以上の定速度で円旋回している場合、ステアリングコントロールを離した場合、その旋回円に変化がないか、又は大きくならなくてはならない。 When the vehicle is driven in a circle with its steered wheels at approximately half lock and a constant speed of at least 10 km/h, the turning circle must remain the same or become larger if the steering control is released.</p> <p><u>(削除)</u></p>		<p>6.2.2. 車両がステアードホイールをおよそハーフロックにし、10km/h以上の定速度で円旋回している場合、ステアリングコントロールを離した場合、その旋回円に変化がないか、又は大きくならなくてはならない。 When the vehicle is driven in a circle with its steered wheels at approximately half lock and a constant speed of at least 10 km/h, the turning circle must remain the same or become larger if the steering control is released.</p> <p><u>(略)</u></p> <p><u>Pass Fail</u></p>
<u>6.2.3.</u>	<p><u>コントロール力を測定する際、0.2秒未満の間の力は考慮しないこと。</u> <u>During the measurement of control effort, forces with a duration of less than 0.2 seconds shall not be taken into account.</u></p>		<p><u>(新設)</u></p>
6.2.4.	<p>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.</p>		<p>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.</p> <p><u>Pass Fail</u></p>
6.2.5.	<p>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.</p> <p><u>(削除)</u></p> <p><u>(削除)</u></p>		<p>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.</p> <p><u>6.2.4.項及び6.2.5.項の要件は下表による。</u> <u>The requirements for 6.2.4. and 6.2.5. is the below table.</u></p> <p><u>(略)</u></p>

新		旧		
	ステアリングコントロール力要件 <u>Steering control effort requirements</u> (略)		ステアリングコントロール力要件 <u>STEERING CONTROL EFFORT REQUIREMENTS</u> (略)	
6.3.	(略)	6.3.	(略)	
6.3.1.	<p>牽引車両が、速度 80km/h 又はトレーラメーカーが指定する技術的に許容できる最高速度が 80km/h 未満の場合にはその速度で、平坦かつ水平な路面を直線走行している時に、トレーラはそのステアリング装置に過度な逸脱や、異常な振動が生じてはならない。</p> <p>The trailer must travel without excessive deviation or unusual vibration in its steering equipment when the towing vehicle is travelling in a straight line on a flat and horizontal road at a speed of 80 km/h or the technically permissible maximum speed indicated by the trailer manufacturer if this is less than 80 km/h.</p> <p><u>(削除)</u></p>	6.3.1.	<p>牽引車両が、速度 80km/h 又はトレーラメーカーが指定する技術的に許容できる最高速度が 80km/h 未満の場合にはその速度で、平坦かつ水平な路面を直線走行している時に、トレーラはそのステアリング装置に過度な逸脱や、異常な振動が生じてはならない。</p> <p>The trailer must travel without excessive deviation or unusual vibration in its steering equipment when the towing vehicle is travelling in a straight line on a flat and horizontal road at a speed of 80 km/h or the technically permissible maximum speed indicated by the trailer manufacturer if this is less than 80 km/h.</p> <p><u>(略)</u></p>	<u>Pass Fail</u>
6.3.2.	<p>トレーラの後方最外端が描く円の測定 トレーラ付き牽引車両を、定速度 5km/h で旋回半径 25m(2.4.6. 項参照)に沿って一定の状態 で旋回させながら、トレーラの後方最外端が描く円を測定するものとする。</p> <p><u>(削除)</u></p> <p><u>(削除)</u></p> <p><u>(削除)</u></p>	6.3.2.	<p>トレーラの後方最外端が描く円の測定 トレーラ付き牽引車両を、定速度 5km/h で旋回半径 25m(2.4.6. 項参照)に沿って一定の状態 で旋回させながら、トレーラの後方最外端が描く円を測定するものとする。</p> <p><u>Mesuring the circle discribed by the rearmost outer edge of the trailer</u> <u>With the towing vehicle and trailer having adopted a steady state turn corresponding to a turning circle radius of 25 m (see paragraph 2.4.6.) at a constant speed of 5 km/h, the circle discribed by the rearmost outer edge of the trailer shall be measured.</u></p> <p>測定結果 <u>Mesuring Result etc.</u> <u>(略)</u></p> <p><u>*1 図面、写真等により別紙を用いても良い。</u> <u>Figures, pictures, etc. may be provided as</u></p>	<u>Pass Fail</u>

新		旧			
	<p>本操作を同一条件で繰り返すものとするが、速度を 25 ±1km/h とする。 これらの走行の間、速度 25 ±1km/h で走行するトレーラの後方最外端が、定速度 5km/h で描く円より外側へ 0.7m を超えてはみ出さないものとする。</p> <p><u>Mesuring the circle discribed by the rearmost outer edge of the trailer</u> <u>With the towing vehicle and trailer having adopted a steady state turn corresponding to a turning circle radius of 25 m (see paragraph 2.4.6.) at a constant speed of 5 km/h, the circle discribed by the rearmost outer edge of the trailer shall be measured.</u></p> <p>This manoeuvre shall be repeated under the same conditions but at a speed of 25 km/h +/- 1 km/h. During these manoeuvres, the rearmost outer edge of the trailer travelling at a speed of 25 km/h +/- 1 km/h shall not move outside the circle described at a constant speed of 5 km/h by more than 0.7 m.</p> <p><u>(削除)</u></p>		<p><u>attachment(s).</u></p> <p>本操作を同一条件で繰り返すものとするが、速度を 25 ±1km/h とする。 これらの走行の間、速度 25 ±1km/h で走行するトレーラの後方最外端が、定速度 5km/h で描く円より外側へ 0.7m を超えてはみ出さないものとする。</p> <p>This manoeuvre shall be repeated under the same conditions but at a speed of 25 km/h +/- 1 km/h. During these manoeuvres, the rearmost outer edge of the trailer travelling at a speed of 25 km/h +/- 1 km/h shall not move outside the circle described at a constant speed of 5 km/h by more than 0.7 m.</p> <p><u>(略)</u></p>		
6.3.3.	(略)		6.3.3.	(略)	<u>Pass Fail</u>
6.3.4.			6.3.4.	(略)	<u>Pass Fail</u>
6.3.4.1.	<p>ステアリングシステムの故障により、測定された環状面の幅(車両占有幅)が 8.3m を上回る場合、正常なステアリングシステムで測定された値と比較して、その増加は 15%以下でなくてはならない。 描かれた環状面の幅(車両占有幅)の外側半径は、いかなる場合も増加しないものとする。</p> <p>If, with a fault in the steering system, the measured swept annular width is &gt; 8.3 m, then this must not be an increase of more than 15 per cent compared with the corresponding value measured with the intact steering system. There shall not be any increase in the outer radius of the swept annular width.</p>	(略)	6.3.4.1.	<p>ステアリングシステムの故障により、測定された環状面の幅(車両占有幅)が 8.3m を上回る場合、正常なステアリングシステムで測定された値と比較して、その増加は 15%以下でなくてはならない。 描かれた環状面の幅(車両占有幅)の外側半径は、いかなる場合も増加しないものとする。</p> <p>If, with a fault in the steering system, the measured swept annular width is &gt; 8.3 m, then this must not be an increase of more than 15 per cent compared with the corresponding value measured with the intact steering system. There shall not be any increase in the outer radius of the swept annular width.</p>	(略)

新				旧																																			
	<u>(削除)</u>				<u>(略)</u>																																		
附則 3 Annex 3	ステアリング装置及びブレーキ装置のエネルギー供給源が共通である車両のブレーキ性能 Braking Performance for vehicles using the same energy source to supply steering equipment and braking device		判定 <u>J</u> udgment	附則 3 Annex 3	ステアリング装置及びブレーキ装置のエネルギー供給源が共通である車両のブレーキ性能 Braking Performance for vehicles using the same energy source to supply steering equipment and braking device		判定 <u>j</u> udgment																																
1.～2.	(略)		(略)	1.～2.	(略)		(略)																																
3.	<p>ステアリング装置又はエネルギーサプライにおいていかなる故障が生じた後も、サービスブレーキコントロールを 8 回フルストローク作動させた後、9 回目にブレーキをかけた際に、少なくとも二次(緊急)制動システムに対し規定された性能を達成できるものとする(下記の表を参照)。</p> <p>貯蔵エネルギーの使用が必要な二次制動性能が別のコントロールによって達成される場合、サービスブレーキコントロールを 8 回フルストローク作動させた後、9 回目にブレーキをかけた際に、依然として残存制動性能を発揮できるものとする(下記の表を参照)。</p> <p>After any failure in the steering equipment, or the energy supply, it shall be possible after eight full stroke actuations of the service brake control, to achieve at the ninth application, at least the performance prescribed for the secondary (emergency) braking system (see table below).</p> <p>In the case where secondary performance requiring the use of stored energy is achieved by a separate control, it shall still be possible after eight full stroke actuations of the service brake control to achieve at the ninth application, the residual performance (see table below).</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Category</th> <th>V [km/h]</th> <th>Secondary braking [m/s<sup>2</sup>]</th> <th>Residual braking [m/s<sup>2</sup>]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>M<sub>1</sub></td> <td>100</td> <td>2.44</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>M<sub>2</sub> and M<sub>3</sub></td> <td>60</td> <td>2.5</td> <td>1.5</td> </tr> <tr> <td>N<sub>1</sub> a b (i)</td> <td>70</td> <td>2.2</td> <td>1.3</td> </tr> </tbody> </table>		Category	V [km/h]	Secondary braking [m/s <sup>2</sup> ]	Residual braking [m/s <sup>2</sup> ]	M <sub>1</sub>	100	2.44	-	M <sub>2</sub> and M <sub>3</sub>	60	2.5	1.5	N <sub>1</sub> a b (i)	70	2.2	1.3		3.	<p>ステアリング装置又はエネルギーサプライにおいていかなる故障が生じた後も、サービスブレーキコントロールを 8 回フルストローク作動させた後、9 回目にブレーキをかけた際に、少なくとも二次(緊急)制動システムに対し規定された性能を達成できるものとする(下記の表を参照)。</p> <p>貯蔵エネルギーの使用が必要な二次制動性能が別のコントロールによって達成される場合、サービスブレーキコントロールを 8 回フルストローク作動させた後、9 回目にブレーキをかけた際に、依然として残存制動性能を発揮できるものとする(下記の表を参照)。</p> <p>After any failure in the steering equipment, or the energy supply, it shall be possible after eight full stroke actuations of the service brake control, to achieve at the ninth application, at least the performance prescribed for the secondary (emergency) braking system (see table below).</p> <p>In the case where secondary performance requiring the use of stored energy is achieved by a separate control, it shall still be possible after eight full stroke actuations of the service brake control to achieve at the ninth application, the residual performance (see table below).</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>Category</th> <th>V [km/h]</th> <th>Secondary braking [m/s<sup>2</sup>]</th> <th>Residual braking [m/s<sup>2</sup>]</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>M<sub>1</sub></td> <td>100</td> <td>2.44</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>M<sub>2</sub> and M<sub>3</sub></td> <td>60</td> <td>2.5</td> <td>1.5</td> </tr> <tr> <td>N<sub>1</sub> a b (i)</td> <td>70</td> <td>2.2</td> <td>1.3</td> </tr> </tbody> </table>		Category	V [km/h]	Secondary braking [m/s <sup>2</sup> ]	Residual braking [m/s <sup>2</sup> ]	M <sub>1</sub>	100	2.44	-	M <sub>2</sub> and M <sub>3</sub>	60	2.5	1.5	N <sub>1</sub> a b (i)	70	2.2	1.3	<u>Pass Fail</u>
Category	V [km/h]	Secondary braking [m/s <sup>2</sup> ]	Residual braking [m/s <sup>2</sup> ]																																				
M <sub>1</sub>	100	2.44	-																																				
M <sub>2</sub> and M <sub>3</sub>	60	2.5	1.5																																				
N <sub>1</sub> a b (i)	70	2.2	1.3																																				
Category	V [km/h]	Secondary braking [m/s <sup>2</sup> ]	Residual braking [m/s <sup>2</sup> ]																																				
M <sub>1</sub>	100	2.44	-																																				
M <sub>2</sub> and M <sub>3</sub>	60	2.5	1.5																																				
N <sub>1</sub> a b (i)	70	2.2	1.3																																				



新			旧		
	following failure of ASE shall be clearly brought to the attention of the driver. <u>(削除)</u>			following failure of ASE shall be clearly brought to the attention of the driver. <u>(略)</u>	
2.3. ～2.3.1.3.	(略)	(略)	2.3. ～2.3.1.3.	(略)	(略)
附則5 Annex 5	純油圧式ステアリングトランスミッションを備えたトレーラに関する規定 Provisions for trailers having purely hydraulic steering transmissions	判定 Judgment	附則5 Annex 5	純油圧式ステアリングトランスミッションを備えたトレーラに関する規定 Provisions for trailers having purely hydraulic steering transmissions	判定 Judgment
1. ～2.3.1.	(略)	(略)	1. ～2.3.1.	(略)	(略)
附則6 Annex 6	電子制御システムの安全要素に適用する特別要件 Special requirements to be applied to the safety aspects of electronic control systems	判定 Judgment	附則6 Annex 6	電子制御システムの安全要素に適用する特別要件 Special requirements to be applied to the safety aspects of electronic control systems	判定 Judgment
4. ～4.1.2.1.	(略)	(略)	4. ～4.1.2.1.	(略)	(略)
<u>検証及び試験</u> <u>Verification and test</u>			<u>(新設)</u>		
<u>電子制御システムの仕様</u> <sup>*1</sup> <u>Specification of electronic control system</u> <sup>*1</sup>					
<u>通常の動作レベルの確認</u> <u>Verification of normal operation levels</u>	<u>対象システム</u> <u>System</u>		<u>作動</u> <u>Operation</u>		
			<u>Pass Fail</u>		

新				旧											
故障による影響の確認 Verification of the influence of a failure	<u>故障部位</u> Failed part	<u>故障状態</u> Failure state	<u>警報の作動</u> Operation of warning	<u>作動</u> Operation											
*1 <u>図面、写真等により別紙を用いても良い。</u> Figures, pictures, etc. may be provided as attachment(s).															
<u>備考</u> Remarks															
付録 (略)				付録 (略)											
<u>(削除)</u>				<table border="1"> <tr> <td><u>附則 6</u> Annex 6</td> <td><u>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</u> Special requirements to be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control system</td> <td><u>判定</u> judgment</td> </tr> <tr> <td colspan="2"><u>4.~4.1.2.1.</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td colspan="2"><u>検証及び試験</u> VERIFICATION AND TEST</td> <td></td> </tr> </table>			<u>附則 6</u> Annex 6	<u>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</u> Special requirements to be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control system	<u>判定</u> judgment	<u>4.~4.1.2.1.</u>			<u>検証及び試験</u> VERIFICATION AND TEST		
<u>附則 6</u> Annex 6	<u>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</u> Special requirements to be applied to the safety aspects of complex electronic vehicle control system	<u>判定</u> judgment													
<u>4.~4.1.2.1.</u>															
<u>検証及び試験</u> VERIFICATION AND TEST															
附則 7 Annex 7	牽引車両からのトレーラーステアリングシステムの動力供給に関する特別規定 Special provisions for the powering of trailer steering systems from the towing vehicle	判定 Judgment	附則 7 Annex 7	牽引車両からのトレーラーステアリングシステムの動力供給に関する特別規定 Special provisions for the powering of trailer steering systems from the towing vehicle	判定 judgment										
1.~3.8.1.	(略)	(略)	1.~3.8.1.	(略)	(略)										
*	(略)		*	(略)											

新			旧		
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 Test requirements for corrective and automatically commanded steering functions	判定 Judgment	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 Test requirements for corrective and automatically commanded steering functions	判定 Judgment
1.～3.4.	(略)	(略)	1.～3.4.	(略)	(略)
3.5.	<p>カテゴリーCのACSFの試験 別段の定めのない限り、車両の試験速度はすべて <math>V_{app} = 130\text{km/h}</math> に基づくものとする。 別段の定めのない限り、接近車両は型式認可を受けた量産車両とする。 <u>通常は単独車両／ユニットとして運転される「試験対象車両」又は「試験車両」を、連結車両の一部としてもよい。</u> <u>動力駆動車両が 5.6.4.8.1.1. 項に従って車線変更に対応する場合(単独状態のシステム)、動力駆動車両のテストは、本附則の 3.5.1. 項から 3.5.7. 項に従って行うものとする。</u> <u>動力駆動車両が、車線変更機能に対応しているトレーラーに連結された状態で車線変更に対応する場合(附則 1 の 7.3.2. 項の「はい」、動力駆動車両のテストは、本附則の 3.5.1. 項から 3.5.8.1. 項に従って、車線変更機能に対応しているトレーラー(附則 1 の 8.4. 項の「はい」) がテスト中に連結されている状態で行うものとする。</u> <u>動力駆動車両が、トレーラーによる対応なしで、トレーラーに連結された状態で車線変更に対応する場合(附則 1 の 7.3.3. 項の「はい」、動力駆動車両のテストは、本附則の 3.5.1. 項から 3.5.8.2. 項に従って、車線変更機能に非対応のトレーラー(附則 1 の 8.4. 項の「いいえ」) がテスト中に連結されている状態で行うものとする。</u> <u>車線変更機能に対応しているトレーラー(附則 1 の 8.4. 項の「はい」) は、3.5.6. 項及び 3.5.9. 項のテストを満たすものとする。3.5.1. 項から 3.5.5. 項及び 3.5.7. 項によるテストの対象は動力駆動車両のみである。</u> 車両メーカーは、速度の全範囲で要件が満たされていることを技術機関が納得するように証明するものと</p>		3.5.	<p>カテゴリーC <u>システム</u>の ACSF の試験 別段の定めのない限り、車両の試験速度はすべて <math>V_{app} = 130\text{km/h}</math> に基づくものとする。 別段の定めのない限り、接近車両は型式認可を受けた量産車両とする。</p>	
				<p>車両メーカーは、速度の全範囲で要件が満たされていることを技術機関が納得するように証明するものと</p>	



新	旧
<p>する。これは、テストレポートに添付された該当する文書に基づいて達成してもよい。</p> <p>Tests for ACSF of Category C</p> <p>If not specified otherwise all vehicle test speeds shall be based on <math>V_{app} = 130</math> km/h.</p> <p>If not specified otherwise, the approaching vehicle shall be a type-approved high volume series production vehicle.</p> <p><u>A “vehicle under test” or “a test vehicle” normally driven as single vehicle/unit may be a part of a combination.</u></p> <p><u>In case the power-driven vehicle supports lane changes according to paragraph 5.6.4.8.1.1. (system in solo condition), the power-driven vehicle shall be tested according to paragraphs 3.5.1. to 3.5.7. of this annex.</u></p> <p><u>In case the power-driven vehicle supports lane changes when coupled to a trailer supporting lane change function (“yes” in paragraph 7.3.2. in Annex 1), the power-driven vehicle shall be tested with a trailer supporting lane change function (“yes” in paragraph 8.4 in Annex 1) coupled during the test according to paragraphs 3.5.1. to 3.5.8.1. of this annex.</u></p> <p><u>In case the power-driven vehicle supports lane changes when coupled to a trailer without support of the trailer (“yes” in paragraph 7.3.3. in Annex 1), the power-driven vehicle shall be tested with a trailer not supporting lane change function (“no” in paragraph 8.4 in Annex 1) coupled during the test according to paragraphs 3.5.1. to 3.5.8.2. of this annex.</u></p> <p><u>A trailer supporting lane change function (“yes” in paragraph 8.4. in Annex 1) shall fulfil the test of paragraphs 3.5.6. and 3.5.9. The tests according to paragraphs 3.5.1. to 3.5.5. and 3.5.7. are dedicated to the power-driven vehicle.</u></p> <p>The vehicle manufacturer shall demonstrate to the</p>	<p>する。これは、テストレポートに添付された該当する文書に基づいて達成してもよい。</p> <p>Tests for ACSF of Category C <u>Systems</u></p> <p>If not specified otherwise all vehicle test speeds shall be based on <math>V_{app} = 130</math> km/h.</p> <p>If not specified otherwise, the approaching vehicle shall be a type-approved high volume series production vehicle.</p> <p>The vehicle manufacturer shall demonstrate to the</p>

新			旧		
	satisfaction of the Technical Service that the requirements are fulfilled for the whole speed range. This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.			satisfaction of the Technical Service that the requirements are fulfilled for the whole speed range. This may be achieved on the basis of appropriate documentation appended to the test report.	
3.5.1.～3.5.4.	(略)	(略)	3.5.1.～3.5.4.	(略)	(略)
3.5.4.1.	<p>テスト車両を同一走行方向に少なくとも2車線あり、車線の各側に道路マークがある、直線のテスト走行路の車線で走行させるものとする。</p> <p>車速は <math>V_{\text{min}}+10\text{km/h}</math> とする。</p> <p>カテゴリ-C の ACSF を能動状態(待機モード)にするものとし、システムが既に5.6.4.8.3.項に従って有効になっていない限り、上記5.6.4.8.3.項に規定するとおりシステムを有効にするために、別の車両が後ろから接近するものとする。</p> <p>その後、接近車両はテスト車両を完全に通過するものとする。</p> <p>その後、運転者が車線変更手順を開始するものとする。</p> <p><u>車線変更操作の開始前に生じるものとする下記の条件の各々について、テストを繰り返すものとする。</u></p> <p>(a) <u>運転者がシステムをオーバーライドする。</u></p> <p>(b) <u>運転者がシステムのスイッチを切る。</u></p> <p>(c) 車速が <math>V_{\text{min}}-10\text{km/h}</math> まで下がる。</p> <p>(d) 運転者がステアリングコントロールから両手を離し、ハンズオフ警告が開始される。</p> <p>(e) <u>運転者が方向指示器を手動で停止させる。</u></p> <p>(f) 車線変更手順の開始から5.0秒 <u>(又は、2回目の意図的操作による開始の場合は7.0秒)</u> 以内に車線変更操作が開始していない(例えば、5.6.4.7.項に記載した臨界状況で隣接する車線を別の車両が走行している)。</p> <p>(g) <u>該当システムの2回目の意図的操作は、車線変更手順の開始より5.0秒を超えてから行われる。</u></p> <p>The test vehicle shall be driven in a lane of a straight test track, which has at least two lanes</p>	(略)	3.5.4.1.	<p>テスト車両を同一走行方向に少なくとも2車線あり、車線の各側に道路マークがある、直線のテスト走行路の車線で走行させるものとする。</p> <p>車速は <math>V_{\text{min}}+10\text{km/h}</math> とする。</p> <p>カテゴリ-C の ACSF を能動状態(待機モード)にするものとし、システムが既に5.6.4.8.3.項に従って有効になっていない限り、上記5.6.4.8.3.項に規定するとおりシステムを有効にするために、別の車両が後ろから接近するものとする。</p> <p>その後、接近車両はテスト車両を完全に通過するものとする。</p> <p>その後、運転者が車線変更手順を開始するものとする。</p> <p><u>下記条件の各々についてテストを繰り返すものとする。下記条件は車線変更操作開始前に生じるものとする：</u></p> <p>(a) <u>運転者によってシステムが無効化される、</u></p> <p>(b) <u>運転者によってシステムのスイッチがオフになる、</u></p> <p>(c) 車速が <math>V_{\text{min}}-10\text{km/h}</math> まで下がる。</p> <p>(d) 運転者がステアリングコントロールから両手を離し、ハンズオフ警告が開始している、</p> <p>(e) <u>運転者によって方向指示器が手動で停止する、</u></p> <p>(f) 車線変更手順の開始から5.0秒以内に車線変更操作が開始していない(例えば、5.6.4.7.項に記載した臨界状況で隣接する車線を別の車両が走行している)。</p> <p>(g) <u>車線変更手順の開始から5.0秒経過した後に、該当するシステムについて2回目の意図的操作が実施される。</u></p> <p>The test vehicle shall be driven in a lane of a straight test track, which has at least two lanes</p>	

新			旧		
	<p>in the same direction of travel, with road markings on each side of the lanes. The vehicle speed shall be: <math>V_{\text{min}} + 10\text{km/h}</math>. The ACSF of Category C shall be activated (standby mode) and, unless the system is already enabled according to paragraph 5.6.4.8.3., another vehicle shall approach from the rear in order to enable the system as specified in paragraph 5.6.4.8.3. above. The approaching vehicle shall then pass the vehicle under test entirely. A Lane Change Procedure shall then be initiated by the driver. The test shall be repeated for each of the following conditions, which shall occur before the lane change manoeuvre has started:</p> <p>(a) The system is overridden by the driver; (b) The system is switched off by the driver; (c) The vehicle speed is reduced to: <math>V_{\text{min}} - 10 \text{ km/h}</math>; (d) The driver has removed his hands from the steering control and the hands-off warning has been initiated; (e) The direction indicator lamps are manually deactivated by the driver; (f) The lane change manoeuvre has not commenced within 5.0 seconds following the initiation of the lane change procedure. (e.g. another vehicle is driving in the adjacent lane in a critical situation as described in paragraph 5.6.4.7.) <u>or 7.0 seconds if initiated by a second deliberate action.</u> (g) The second deliberate action for an appropriate system is performed later than 5.0 seconds after the initiation of the lane change procedure.</p>			<p>in the same direction of travel, with road markings on each side of the lanes. The vehicle speed shall be: <math>V_{\text{min}} + 10\text{km/h}</math>. The ACSF of Category C shall be activated (standby mode) and, unless the system is already enabled according to paragraph 5.6.4.8.3., another vehicle shall approach from the rear in order to enable the system as specified in paragraph 5.6.4.8.3. above. The approaching vehicle shall then pass the vehicle under test entirely. A Lane Change Procedure shall then be initiated by the driver. The test shall be repeated for each of the following conditions, which shall occur before the lane change manoeuvre has started:</p> <p>(a) The system is overridden by the driver; (b) The system is switched off by the driver; (c) The vehicle speed is reduced to: <math>V_{\text{min}} - 10 \text{ km/h}</math>; (d) The driver has removed his hands from the steering control and the hands-off warning has been initiated; (e) The direction indicator lamps are manually deactivated by the driver; (f) The lane change manoeuvre has not commenced within 5.0 seconds following the initiation of the lane change procedure. (e.g. another vehicle is driving in the adjacent lane in a critical situation as described in paragraph 5.6.4.7.) (g) The second deliberate action for an appropriate system is performed later than 5.0 seconds after the initiation of the lane change procedure.</p>	
3.5.4.2. ~ 3.5.7.3.2.	(略)	(略)	3.5.4.2. ~ 3.5.7.3.2.	(略)	(略)
<u>3.5.8.</u>	<u>車線変更抑制テスト</u> <u>テスト車両を、同一走行方向に少なくとも2車線あり、</u>		<u>(新設)</u>		

新		旧
	<p>車線の各側に道路マークがある、直線のテスト走行路の車線で走行させるものとする。</p> <p>車速は <math>V_{min} + 10</math> km/h とする。</p> <p>カテゴリCの ACSF を能動状態（待機モード）にするものとする。</p> <p>次に、運転者が車線変更手順を開始するものとする。</p> <p>下記の場合においてシステムが車線変更手順を抑制する場合に試験要件は満たされる。</p> <p>Lane change suppression test</p> <p>The test vehicle shall be driven in a lane of a straight test track, which has at least two lanes in the same direction of travel, with road markings on each side of the lanes.</p> <p>The vehicle speed shall be: <math>V_{min} + 10</math>km/h.</p> <p>The ACSF of Category C shall be activated (standby mode).</p> <p>A Lane Change Procedure shall then be initiated by the driver.</p> <p>The requirements of the test are fulfilled if the system inhibits any lane change procedures if:</p>	
3.5.8.1.	<p>動力駆動車両が、8.4.項による車線変更機能に対応しているトレーラーに連結された状態で、7.3.2.項に従って車線変更に対応する場合。</p> <p>(a) 5.6.4.8.1.1.項及び5.6.4.9.2.項に従ってトレーラーは車線変更機能に対応していない。又は、</p> <p>(b) 動力駆動車両は、5.6.4.8.1.1.項又は5.6.4.8.1.2.項に規定された領域の検出を行うことができない。又は、</p> <p>(c) 5.6.4.5.4.項に規定された運転者への警告が行われる。</p> <p>ISO 11992-3:2021 の規定を遵守するものとする。</p> <p>メーカーは、単独状態または少なくとも1台のトレーラーが連結された状態で車線変更手順を実行することが可能な地上レベルの領域の面積を、技術機関が納得するように証明するものとする。</p> <p>In case the power-driven vehicle supports lane changes according to paragraph 7.3.2. when coupled to a trailer supporting lane change</p>	<p>Pass Fail</p>
		(新設)

新		旧	
	<p><u>function(s) according to paragraph 8.4.</u></p> <p><u>(a) The trailer is not supporting lane change function(s) according to paragraph 5.6.4.8.1.1. and paragraph 5.6.4.9.2.; or</u></p> <p><u>(b) The power-driven vehicle is not able to perform detection of areas specified in paragraph 5.6.4.8.1.1. or specified in paragraph 5.6.4.8.1.2.; or</u></p> <p><u>(c) A warning to the driver specified in paragraph 5.6.4.5.4. is provided.</u>  <u>Provisions of ISO 1192-3:2021 shall be respected.</u>  <u>The manufacturer shall demonstrate to the satisfaction of the Technical Service dimensions of areas on ground level those permit lane change procedures executed singularly or in combination with at least one trailer.</u></p>		
<u>3.6.8.2.</u>	<p><u>動力駆動車両が、8.4.項による車線変更機能に非対応のトレーラーに連結された状態で、7.3.3.項に従って車線変更に対応する場合。</u></p> <p><u>(a) 動力駆動車両は、5.6.4.8.1.3.項に規定された領域の検出を行うことができない。</u>  <u>In case the power-driven vehicle supports lane changes according to paragraph 7.3.3. when coupled to a trailer not supporting lane change function(s) according to paragraph 8.4.</u></p> <p><u>(a) The power-driven vehicle is not able to perform detection of areas specified in paragraph 5.6.4.8.1.3.</u></p>	<u>Pass Fail</u>	<u>(新設)</u>
<u>3.5.9.</u>	<p><u>8.4.項による車線変更機能に対応しているトレーラーの物体検出試験</u>  <u>Object detection test for trailers supporting lane change function(s) according to paragraph 8.4.</u></p>		<u>(新設)</u>
<u>3.5.9.1.</u>	<p><u>10 km/hを超える低速の対象物の検出</u>  <u>テスト車両は、少なくとも2車線あり、車線の各側に道路マークがある、直線の走行路の車線内で静止しているものとする。</u></p>	<u>Pass Fail</u>	<u>(新設)</u>

新		旧	
	<p><u>型式認可を受けたカテゴリーL<sub>3</sub>の量産モーターサイクル（エンジン排気量が600cm<sup>3</sup>以下で、フロントフェアリングまたはウィンドシールドがないもの）より大きくない、低速で動く RCS 付きの物体が、下記のとおり接近するものとする：</u></p> <p><u>(a) 試験対象車両から 0.5～4m の距離で前端の左右に。</u></p> <p><u>(b) 試験対象車両から 0.5～4m の距離で後端の左右に。</u></p> <p><u>(c) 隣接車線において、5m 及び 55m の距離で後部に。</u></p> <p><u>トレーラーのシステムまたは牽引車両のシステムが 6 つすべての位置で順番に接近車両を検出した場合にテスト要件は満たされる。</u></p> <p><u>Detection of targets on low speed above 10 km/h</u>  <u>The test vehicle shall be stationary within a lane of a straight track which has at least two lanes and road markings on each side of the lane.</u>  <u>Low speed moving objects with a RCS not greater than a type approved high volume series production motorcycle of Category L<sub>3</sub> with an engine capacity not exceeding 600 cm<sup>3</sup> without front fairing or windshield shall approach as follows:</u></p> <p><u>(a) At the leading edge left and right at a distance of 0.5...4 m from vehicle under test;</u></p> <p><u>(b) At the rear edge left and right at a distance of 0.5...4 m from vehicle under test;</u></p> <p><u>(c) At the rear at a distance of 5 m and 55 m in the adjacent lane.</u></p> <p><u>The requirements of the test are fulfilled if the trailer system or the towing vehicle system detects the approaching vehicles in all 6 positions in sequence.</u></p>		
3.5.9.2.	<p><u>隣接車線での動く対象物の検出</u></p> <p><u>試験車両は、少なくとも 2 車線あり、車線の各側に道路マークがある、直線の走行路の車線内で静止しているものとする。</u></p> <p><u>最も近い隣接車線で別の車両が速度 120km/h で後ろから接近するものとする。</u></p> <p><u>接近車両は、型式認可を受けたカテゴリーL<sub>3</sub>の量産モ</u></p>	Pass Fail	(新設)

新			旧	
	<p><u>ーターサイクルで、排気量が 600cm<sup>3</sup>以下でフロントフェアリングまたはウィンドシールドがないものとし、車線の中央を走行するよう目指すものとする。</u></p> <p><u>テスト車両の後端と接近車両の前端との距離を測定する（例えば差分全地球測位システムを用いて）ものとし、システムが接近車両を検出したときの値を記録するものとする。</u></p> <p><u>反対の隣接車線の接近車両でテストを繰り返すものとする。</u></p> <p><u>システムが車両後端から 55m 以上で接近車両を検出した場合にテスト要件は満たされる。</u></p> <p><u>Detection of moving targets in adjacent lanes</u></p> <p><u>The test vehicle shall be stationary within a lane of a straight track which has at least two lanes and road markings on each side of the lane.</u></p> <p><u>Another vehicle shall approach from the rear on the nearest adjacent lane, with a speed of 120 km/h.</u></p> <p><u>The approaching vehicle shall be a type approved high volume series production motorcycle of Category L<sub>3</sub> with an engine capacity not exceeding 600 cm<sup>3</sup> without front fairing or windshield and shall aim to drive in the middle of the lane.</u></p> <p><u>The distance between the rear end of the test vehicle and the front end of the approaching vehicle shall be measured (e.g. with a Differential Global Positioning System), and the value when the system detects the approaching vehicle shall be recorded.</u></p> <p><u>The test shall be repeated with the approaching vehicle in the opposite adjacent lane.</u></p> <p><u>The requirements of the test are fulfilled if the system detects the approaching vehicle no later than 55 m from the rear edge of the vehicle.”</u></p>			
3. 6. ～3. 6. 2. 2.	(略)	(略)	3. 6. ～3. 6. 2. 2.	(略)
附則 9	環境モニタリングに関するISO 11992によるデータ送信に係る牽引車両とトレーラーの適合性	判定	(新設)	

新			旧
<u>Annex 9</u>	<u>Compatibility between towing vehicles and trailers with regard to data transmission according to ISO 11992 for environmental monitoring</u>	<u>Judgment</u>	
<u>1.</u>	<u>一般要件 General</u>	<u>---</u>	
<u>1.1.</u>	<u>本附則の要件は、本規則の2.7.項に定義された電気制御ラインを装備した牽引車両及びトレーラーのみに適用するものとする。 The requirements of this annex shall only apply to towing vehicles and trailers equipped with an electric control line as defined in paragraph 2.7 of the regulation.</u>	<u>---</u>	
<u>1.2.</u>	<u>ISO 12098:2004コネクタは、ピン4及びピン9を介してトレーラーのASCF/環境モニタリング機能に電源を提供する。本規則の2.7.項に定義された電気制御ラインを装備した車両の場合、このコネクタは、ピン13、ピン14及びピン15を介してデータ通信インターフェースも提供する。(本規則の5.6.4.9.1.項を参照) The ISO 12098:2004 connector provides a power supply for the ASCF/environmental monitoring function of the trailer via pins 4 and 9. In the case of vehicles equipped with an electric control line as defined in paragraph 2.7 of the Regulation this connector also provides a data communication interface via pins 13, 14 and 15 – see paragraph 5.6.4.9.1. of the Regulation.</u>	<u>Pass Fail</u>	
<u>1.3.</u>	<u>本附則は、ISO 11992-3:2021に定義されているASCF/環境モニタリングのメッセージへの対応に関して牽引車両及びトレーラーに適用される要件を定める。 This annex defines requirements applicable to the towing vehicle and trailer with respect to the support of ASCF/environmental monitoring messages defined within ISO 11992-3:2021.</u>	<u>---</u>	
<u>2.</u>	<u>ISO 11992-3:2021に定義されている、電気制御ラインにより送信されるパラメータについては、下記のとおり対応するものとする。</u>	<u>---</u>	



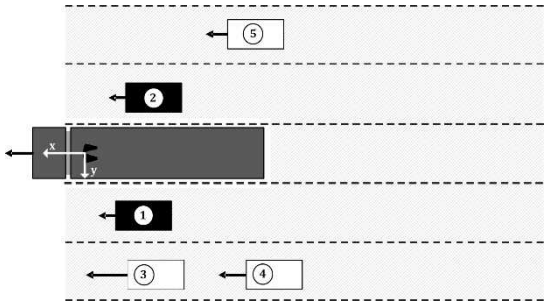
新		旧																	
	<u>The parameters defined within ISO 11992-3:2021 that are transmitted by the electric control line shall be supported as follows:</u>																		
<u>2.1.</u>	<u>下記の機能及び関連メッセージは、牽引車両又はトレーラー（該当する方）が対応するものとして本規則に規定されている機能及び関連メッセージである。</u> <u>The following functions and associated messages are those specified within this Regulation that shall be supported by the towing vehicle or trailer as appropriate:</u>	<u>---</u>																	
<u>2.1.1.</u>	<u>牽引車両からトレーラーに送信されるメッセージ</u> <u>Messages transmitted from the towing vehicle to the trailer:</u> <u>GPM11メッセージの定義</u> <u>GPM11 message definition</u>	<u>---</u>																	
	<table border="1"> <thead> <tr> <th><u>バイト位置</u> <u>Byte position</u></th> <th><u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u></th> <th><u>ISO 11992-03:2021によるパラメータ</u> <u>Parameter IS</u></th> <th><u>協定規則第79号における参照先</u> <u>Regulation N o. 79 Reference</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><u>1</u></td> <td><u>1 - 2</u> <u>1 to 2</u></td> <td><u>車両型式</u> <u>Vehicle type</u></td> <td><u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td><u>3 - 8</u> <u>3 to 8</u></td> <td><u>詳細な車両型式</u> <u>Detailed Vehicle Type</u></td> <td><u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u></td> </tr> <tr> <td><u>2</u></td> <td><u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u></td> <td><u>ODMバージョンリクエスト</u> <u>ODM version request</u></td> <td><u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.</u></td> </tr> </tbody> </table>	<u>バイト位置</u> <u>Byte position</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021によるパラメータ</u> <u>Parameter IS</u>	<u>協定規則第79号における参照先</u> <u>Regulation N o. 79 Reference</u>	<u>1</u>	<u>1 - 2</u> <u>1 to 2</u>	<u>車両型式</u> <u>Vehicle type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u>		<u>3 - 8</u> <u>3 to 8</u>	<u>詳細な車両型式</u> <u>Detailed Vehicle Type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u>	<u>2</u>	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ODMバージョンリクエスト</u> <u>ODM version request</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.</u>		
<u>バイト位置</u> <u>Byte position</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021によるパラメータ</u> <u>Parameter IS</u>	<u>協定規則第79号における参照先</u> <u>Regulation N o. 79 Reference</u>																
<u>1</u>	<u>1 - 2</u> <u>1 to 2</u>	<u>車両型式</u> <u>Vehicle type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u>																
	<u>3 - 8</u> <u>3 to 8</u>	<u>詳細な車両型式</u> <u>Detailed Vehicle Type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.1.4.</u>																
<u>2</u>	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ODMバージョンリクエスト</u> <u>ODM version request</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.1.4.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.</u>																

新		旧																						
	<p style="text-align: center;"><u>6.4.9.1.4.</u></p> <p><u>物体検出メッセージ (ODM 11)</u> このメッセージにより、自動操舵機能に関する該当情報が牽引車両から被牽引車両に送信される。</p> <p><u>Object Detection Message (ODM 11)</u> With this message, relevant information for the automated steering function is sent from the towing vehicle to the towed vehicle.</p> <p><u>ODM 11メッセージの定義</u> <u>ODM 11 message definition</u></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th><u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u></th> <th><u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u></th> <th><u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 1199</u> <u>2-03:2021</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><u>1</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>CRC</u></td> </tr> <tr> <td><u>2</u></td> <td><u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u></td> <td><u>シーケンスカウンタ</u> <u>二</u> <u>sequence counter</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td><u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u></td> <td><u>ODM入力値</u> <u>ODM input</u></td> </tr> <tr> <td><u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>縦方向速度</u> <u>longitudinal speed</u></td> </tr> <tr> <td><u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>横方向速度</u> <u>lateral speed</u></td> </tr> <tr> <td><u>7 - 8</u> <u>7 to 8</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>ヨーレート</u> <u>yaw rate</u></td> </tr> </tbody> </table>	<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 1199</u> <u>2-03:2021</u>	<u>1</u>	<u>----</u>	<u>CRC</u>	<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウンタ</u> <u>二</u> <u>sequence counter</u>		<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ODM入力値</u> <u>ODM input</u>	<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>縦方向速度</u> <u>longitudinal speed</u>	<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>横方向速度</u> <u>lateral speed</u>	<u>7 - 8</u> <u>7 to 8</u>	<u>----</u>	<u>ヨーレート</u> <u>yaw rate</u>		
<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 1199</u> <u>2-03:2021</u>																						
<u>1</u>	<u>----</u>	<u>CRC</u>																						
<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウンタ</u> <u>二</u> <u>sequence counter</u>																						
	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ODM入力値</u> <u>ODM input</u>																						
<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>縦方向速度</u> <u>longitudinal speed</u>																						
<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>横方向速度</u> <u>lateral speed</u>																						
<u>7 - 8</u> <u>7 to 8</u>	<u>----</u>	<u>ヨーレート</u> <u>yaw rate</u>																						
<u>2.1.2.</u>	<p><u>トレーラーから牽引車両に送信されるメッセージ</u> <u>Messages transmitted from the trailer to the towing vehicle:</u></p> <p><u>GPM21メッセージの定義</u> <u>GPM21 message definition</u></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th><u>バイト位</u> <u>置</u> <u>Byte po</u> <u>s.</u></th> <th><u>ビット位</u> <u>置</u> <u>Bit pos.</u></th> <th><u>ISO 11992-0</u> <u>3:2021による</u> <u>パラメータ</u> <u>Parameter IS</u></th> <th><u>協定規則第79</u> <u>号における参</u> <u>照先</u> <u>Regulation N</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>	<u>バイト位</u> <u>置</u> <u>Byte po</u> <u>s.</u>	<u>ビット位</u> <u>置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-0</u> <u>3:2021による</u> <u>パラメータ</u> <u>Parameter IS</u>	<u>協定規則第79</u> <u>号における参</u> <u>照先</u> <u>Regulation N</u>					<u>---</u>														
<u>バイト位</u> <u>置</u> <u>Byte po</u> <u>s.</u>	<u>ビット位</u> <u>置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-0</u> <u>3:2021による</u> <u>パラメータ</u> <u>Parameter IS</u>	<u>協定規則第79</u> <u>号における参</u> <u>照先</u> <u>Regulation N</u>																					

新			旧
		<u>0 1192-03:2021</u>	<u>o. 79 Reference</u>
<u>1</u>	<u>1 - 2</u> <u>1 to 2</u>	<u>車両型式</u> <u>Vehicle type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.2.1.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.2.1.</u>
	<u>3 - 8</u> <u>3 to 8</u>	<u>詳細な車両型式</u> <u>Detailed Vehicle Type</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.2.1.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.2.1.</u>
<u>2</u>	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ODMバージョン情報</u> <u>ODM Version Information</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.2.1.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.2.1.</u>
<u>7</u>	<u>1 - 8</u> <u>1 to 8</u>	<u>識別データインデックス</u> <u>Identification Data Index</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.2.1.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.2.1.</u>
<u>8</u>	<u>1 - 8</u> <u>1 to 8</u>	<u>識別データ項目</u> <u>Identification Data Content</u>	<u>協定規則第79号 5.6.4.9.2.1.項</u> <u>Regulation N o. 79, Paragraph 5.6.4.9.2.1.</u>
		<u>ODM 21、ODM 23、ODM 25、ODM 27、ODM 29、ODM 211、ODM 213、ODM 215メッセージの定義</u>	
		<u>ODM 21, ODM 23, ODM 25, ODM 27, ODM 29, ODM 211, ODM 213, ODM 215 message definition</u>	

新			旧
<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 1199</u> <u>2-03:2021</u>	
<u>1</u>	<u>----</u>	<u>巡回冗長検査 (CRC-</u> <u>8)</u> <u>Cyclic Redundancy</u> <u>Check (CRC-8)</u>	
<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウンタ</u> <u>二</u> <u>Sequence Counter</u>	
	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ステータスインジケ</u> <u>ータ</u> <u>Status Indicator</u>	
<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>自動操舵における縦</u> <u>方向距離の物体</u> <u>Automated Steering</u> <u>Longitudinal Dist</u> <u>ance Object</u>	
<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>自動操舵における横</u> <u>方向距離の物体</u> <u>Automated Steering</u> <u>Lateral Distance</u> <u>Object</u>	
<u>7</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>自動操舵における縦</u> <u>方向と横方向距離の</u> <u>標準偏差</u> <u>Automated Steering</u> <u>Standard Deviatio</u> <u>n of Longitudinal</u> <u>and Lateral Distan</u> <u>ce</u>	
	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>本文書により保留</u> <u>reserved by this d</u> <u>ocument</u>	
<u>8</u>	<u>1 - 8</u> <u>1 to 8</u>	<u>追跡ID</u> <u>Track ID</u>	
<u>ODM 22、ODM 24、ODM 26、ODM 28、ODM210、ODM 212、</u> <u>ODM 214、ODM 216メッセージの定義</u>			
<u>ODM 22、ODM 24、ODM 26、ODM 28、ODM210、ODM 212、</u> <u>ODM 214、ODM 216 message definition</u>			

新			旧
	<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO</u> <u>11992-03:2021</u>
	<u>1</u>	<u>----</u>	<u>巡回冗長検査 (CRC-</u> <u>8)</u> <u>Cyclic Redundancy</u> <u>Check (CRC-8)</u>
	<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウンタ</u> <u>二</u> <u>Sequence Counter</u>
		<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ステータスインジケ</u> <u>ータ</u> <u>Status Indicator</u>
	<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>自動操舵における縦</u> <u>方向距離の物体</u> <u>Automated Steering</u> <u>Longitudinal</u>
	<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>自動操舵における横</u> <u>方向距離の物体</u> <u>Automated Steering</u> <u>Lateral Distance</u> <u>Object</u>
	<u>7</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>自動操舵における縦</u> <u>方向と横方向速度の</u> <u>正規偏差</u> <u>Automated Steering</u> <u>Normal Deviation</u> <u>of Longitudinal</u> <u>and Lateral Speed</u>
		<u>5 - 7</u> <u>5 to 7</u>	<u>本文書により保留</u> <u>reserved by this</u> <u>document</u>
<u>2.1.2.1.</u>	<u>一般要件</u> <u>重要</u> - <u>ISO 11992-1をデータリンク及び物理層と</u> <u>して使用する場合は、牽引車両と被牽引車両間におけ</u> <u>るCANバスの帯域幅に過負荷が生じるため、対応が可</u> <u>能なのは1台のトレーラー（被牽引車両）のみである。</u> <u>牽引車両は、被牽引車両から伝達される物体の分類に</u> <u>依存しないものとする。</u>		<u>Pass Fail</u>

新		旧
	<p><u>General</u>  <u>IMPORTANT - If ISO 11992-1 is used as a data link and physical layer only one trailer (towed vehicle) can be supported due to bandwidth overload of the CAN bus between towing and towed vehicles.</u>  <u>The towing vehicle shall not rely on any sorting of the objects communicated by the towed vehicle.</u></p>	
<u>2.1.2.2.</u>	<p><u>被牽引車両の側方にある物体</u>  <u>下記の規定は、左側と右側に対し個別に適用するものとする。</u>  <u>被牽引車両の横に物体がある場合は、被牽引車両との横方向距離が最も小さいものを選択するものとする。</u>  <u>Objects to the side of the towed vehicle</u>  <u>The following rule shall be applied for left-hand and right-hand side separately:</u>  <u>If any object is next to the towed vehicle, the one with minimum lateral distance to the towed vehicle shall be selected.</u></p> 	<u>Pass Fail</u>
<u>2.1.2.3.</u>	<p><u>被牽引車両の後方にある物体</u>  <u>被牽引車両の後方領域を5つの範囲に分ける。各範囲から1つの物体を選択するものとする（存在する場合）。被牽引車両の絶対速度が&gt;10 km/hの場合は、動いている物体のみを選択するものとする。物体は、その絶対速度がゼロでない場合に動いている。5つの範囲の画定は、被牽引車両に対する横方向位置に基づいて行う。</u></p> <p><u>(a)</u>  <u><math>-0.5 \times w - 7 \text{ m} \leq y &lt; -0.5 \times w - 3.5 \text{ m}</math></u></p>	<u>Pass Fail</u>

新	旧
<p>(b) <math>-0.5 \times w - 3.5 \text{ m} \leq y &lt; -0.5 \times w</math></p> <p>(c) 被牽引車両の後方</p> <p>(d) <math>0.5 \times w &lt; y \leq 0.5 \times w + 3.5 \text{ m}</math></p> <p>(e) <math>0.5 \times w + 3.5 \text{ m} &lt; y \leq 0.5 \times w + 7 \text{ m}</math></p> <p>ここで、<math>y</math>は横方向位置 [m] であり、<math>w</math>は被牽引車両の幅 [m] である。</p> <p>物体が検出されていない場合、センサシステムの準備が完了していない場合</p> <p>物体が検出されていない場合又はセンサシステムの準備が完了していない場合は、すべての物体値をSNA (システム利用不可) に設定するものとする。</p> <p>Objects behind the towed vehicle</p> <p>The area behind the towed vehicle is split into five ranges. From each range an object shall be selected, if present. If the absolute velocity of the towed vehicle &gt; 10 km/h only moving objects shall be selected. An object is moving if its absolute velocity is not zero. The five ranges are specified by the lateral position relatively to the towed vehicle:</p> <p>(a) <math>-0.5 \times w - 7 \text{ m} \leq y &lt; -0.5 \times w - 3.5 \text{ m}</math></p> <p>(b) <math>-0.5 \times w - 3.5 \text{ m} \leq y &lt; -0.5 \times w</math></p> <p>(c) behind the towed vehicle</p> <p>(d) <math>0.5 \times w &lt; y \leq 0.5 \times w + 3.5 \text{ m}</math></p> <p>(e) <math>0.5 \times w + 3.5 \text{ m} &lt; y \leq 0.5 \times w + 7 \text{ m}</math></p> <p>Where <math>y</math> is the lateral position [m] and <math>w</math> is the width [m] of the towed vehicle.</p> <p>No objects are detected, sensor system not ready: In case no objects are detected or the sensor system is not ready all object values shall be set to SNA (system not available).</p>	

新		旧	
2.2.	<p>下記の状態のとき、被牽引車両は、上記2.1.2.項に定義されたODMメッセージに従ってステータスインジケータを送信するものとする。</p> <p>Under the following conditions the towed vehicle shall transmit the status indicator according to the ODM messages defined in paragraph 2.1.2. above:</p>	---	
2.2.1.	<p><u>通信エラー</u></p> <p>下位層により持続的な通信エラーが報告された場合（例えば、CANコントローラによるバスオフ）には、アプリケーションがリセットを実行するものとする。リセット後、起動時と同じ初期化手順を実行するものとする。持続的エラーの報告からリセット実行までの経過時間は、少なくとも100 msとする。</p> <p>Communication error:</p> <p>If a communication persistent error is reported by an underlying layer (e.g. bus-off by the CAN controller), the application shall perform a reset. After the reset, the same initialisation procedure as on power-up shall be performed. The delay between the persistent error is reported and the reset executed shall be at least 100 ms.</p>	Pass Fail	
2.2.2.	<p><u>センサエラー</u></p> <p>ODM情報を提供するセンサは、センサ故障（例えば、妨害、異常）を検出するための機構を備えているものとする。検出されたセンサエラーは、ODMステータスインジケータ「異なる状態」により報告されるものとする。</p>	Pass Fail	



新		旧																					
	<p>センサにリカバリー機構が内蔵されている場合には、これらに対応すべきものとする。</p> <p><u>Sensor error:</u> The sensors providing ODM information shall be equipped with mechanisms for sensor failure detection (e.g. blockage, malfunction). A detected sensor error shall be reported by the ODM status indicator. Different states. If the sensors are equipped with integrated recovery mechanism, these should be supported.</p>																						
2.3.	<p>利用可能な場合、ISO 11992-3:2021に定義されている下記のメッセージには、牽引車両又はトレーラーが対応するものとする。</p> <p>The following messages defined in ISO 11992-3:2021 shall be supported by the towing vehicle or trailer if available:</p>	Pass Fail																					
2.3.1.	<p>トレーラーから牽引車両に送信されるメッセージ</p> <p>Messages transmitted from the trailer to the towing vehicle:</p> <p><u>ODM 217メッセージの定義</u> <u>ODM 217 message definition</u></p> <table border="1"> <thead> <tr> <th><u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u></th> <th><u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u></th> <th><u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 119</u> <u>92-03:2021</u></th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td><u>1</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>巡回冗長検査 (CRC-</u> <u>8)</u> <u>Cyclic Redundancy</u> <u>Check (CRC-8)</u></td> </tr> <tr> <td><u>2</u></td> <td><u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u></td> <td><u>シーケンスカウン</u> <u>ター</u> <u>Sequence Counter</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td><u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u></td> <td><u>ステータスインジ</u> <u>ケータ</u> <u>Status Indicator</u></td> </tr> <tr> <td><u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>幾何学的項目 #1</u> <u>Geometric Item #1</u></td> </tr> <tr> <td><u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>幾何学的項目 #2</u> <u>Geometric Item #2</u></td> </tr> <tr> <td><u>7 - 8</u></td> <td><u>----</u></td> <td><u>幾何学的項目 #3</u></td> </tr> </tbody> </table>	<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 119</u> <u>92-03:2021</u>	<u>1</u>	<u>----</u>	<u>巡回冗長検査 (CRC-</u> <u>8)</u> <u>Cyclic Redundancy</u> <u>Check (CRC-8)</u>	<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウン</u> <u>ター</u> <u>Sequence Counter</u>		<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ステータスインジ</u> <u>ケータ</u> <u>Status Indicator</u>	<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #1</u> <u>Geometric Item #1</u>	<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #2</u> <u>Geometric Item #2</u>	<u>7 - 8</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #3</u>	---
<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 119</u> <u>92-03:2021</u>																					
<u>1</u>	<u>----</u>	<u>巡回冗長検査 (CRC-</u> <u>8)</u> <u>Cyclic Redundancy</u> <u>Check (CRC-8)</u>																					
<u>2</u>	<u>1 - 4</u> <u>1 to 4</u>	<u>シーケンスカウン</u> <u>ター</u> <u>Sequence Counter</u>																					
	<u>5 - 8</u> <u>5 to 8</u>	<u>ステータスインジ</u> <u>ケータ</u> <u>Status Indicator</u>																					
<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #1</u> <u>Geometric Item #1</u>																					
<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #2</u> <u>Geometric Item #2</u>																					
<u>7 - 8</u>	<u>----</u>	<u>幾何学的項目 #3</u>																					

新		旧																						
	<p>7 to 8 <u>Geometric Item #3</u></p> <p><u>幾何学的距離に関する多重化規定</u></p> <p><u>Multiplexing rules for geometric distances</u></p> <table border="1"> <tr> <td><u>シーケンスカウンタ</u></td> <td><u>項目</u></td> <td><u>ISO 11992-03:2021</u></td> </tr> <tr> <td><u>Sequence counter</u></td> <td><u>Item</u></td> <td><u>によるパラメータ</u></td> </tr> <tr> <td><u>r</u></td> <td></td> <td><u>Parameter ISO 1192-03:2021</u></td> </tr> <tr> <td><u>1 又は 9</u></td> <td><u>#1</u></td> <td><u>後部連結点までの距離</u></td> </tr> <tr> <td><u>1 or 9</u></td> <td></td> <td><u>distance to rear coupling point</u></td> </tr> <tr> <td><u>1 又は 9</u></td> <td><u>#2</u></td> <td><u>回転中心までの距離</u></td> </tr> <tr> <td><u>1 or 9</u></td> <td></td> <td><u>distance to centre of rotation</u></td> </tr> </table>	<u>シーケンスカウンタ</u>	<u>項目</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u>	<u>Sequence counter</u>	<u>Item</u>	<u>によるパラメータ</u>	<u>r</u>		<u>Parameter ISO 1192-03:2021</u>	<u>1 又は 9</u>	<u>#1</u>	<u>後部連結点までの距離</u>	<u>1 or 9</u>		<u>distance to rear coupling point</u>	<u>1 又は 9</u>	<u>#2</u>	<u>回転中心までの距離</u>	<u>1 or 9</u>		<u>distance to centre of rotation</u>		
<u>シーケンスカウンタ</u>	<u>項目</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u>																						
<u>Sequence counter</u>	<u>Item</u>	<u>によるパラメータ</u>																						
<u>r</u>		<u>Parameter ISO 1192-03:2021</u>																						
<u>1 又は 9</u>	<u>#1</u>	<u>後部連結点までの距離</u>																						
<u>1 or 9</u>		<u>distance to rear coupling point</u>																						
<u>1 又は 9</u>	<u>#2</u>	<u>回転中心までの距離</u>																						
<u>1 or 9</u>		<u>distance to centre of rotation</u>																						
2.4.	<p>下記のメッセージには、牽引車両又はトレーラー（該当する方）が、車両に当該パラメータに関連する機能が搭載されている場合に対応するものとする。</p> <p><u>The following messages shall be supported by the towing vehicle or trailer as appropriate when the vehicle is installed with a function associated with that parameter:</u></p>	<u>Yes</u>	<u>No</u> <u>Pass</u> <u>Fail</u>																					
2.4.1.	<p><u>牽引車両からトレーラーに送信されるメッセージ</u></p> <p><u>Messages transmitted from the towing vehicle to the trailer:</u></p> <p><u>GPM11メッセージの定義</u></p> <p><u>GPM11 message definition</u></p> <table border="1"> <tr> <td><u>バイト位置</u></td> <td><u>ビット位置</u></td> <td><u>ISO 11992-03:2021</u></td> </tr> <tr> <td><u>Byte pos.</u></td> <td><u>Bit pos.</u></td> <td><u>によるパラメータ</u></td> </tr> <tr> <td></td> <td></td> <td><u>Parameter ISO 11992-03:2021</u></td> </tr> <tr> <td><u>3 - 4</u></td> <td><u>1 - 16</u></td> <td><u>牽引車両と被牽引車両との連結角</u></td> </tr> <tr> <td><u>3 to 4</u></td> <td><u>1 to 16</u></td> <td><u>Articulation Angle between towing and towed vehicle</u></td> </tr> </table>	<u>バイト位置</u>	<u>ビット位置</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u>	<u>Byte pos.</u>	<u>Bit pos.</u>	<u>によるパラメータ</u>			<u>Parameter ISO 11992-03:2021</u>	<u>3 - 4</u>	<u>1 - 16</u>	<u>牽引車両と被牽引車両との連結角</u>	<u>3 to 4</u>	<u>1 to 16</u>	<u>Articulation Angle between towing and towed vehicle</u>	---							
<u>バイト位置</u>	<u>ビット位置</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u>																						
<u>Byte pos.</u>	<u>Bit pos.</u>	<u>によるパラメータ</u>																						
		<u>Parameter ISO 11992-03:2021</u>																						
<u>3 - 4</u>	<u>1 - 16</u>	<u>牽引車両と被牽引車両との連結角</u>																						
<u>3 to 4</u>	<u>1 to 16</u>	<u>Articulation Angle between towing and towed vehicle</u>																						

新			旧	
	<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>1 - 16</u> <u>1 to 16</u>	<u>牽引車両とドローバーとの角度</u> <u>Angle between towing vehicle and drawbar</u>	
	<u>7 - 8</u> <u>7 to 8</u>	<u>1 - 16</u> <u>1 to 16</u>	<u>ドローバーと被牽引車両との角度</u> <u>Angle between drawbar and towed vehicle</u>	
<u>2.4.2.</u>	<u>トレーラーから牽引車両に送信されるメッセージ</u> <u>Messages transmitted from the trailer to the towing vehicle:</u>		---	
	<u>GPM21メッセージの定義</u> <u>GPM21 message definition</u>			
	<u>バイト位置</u> <u>Byte pos.</u>	<u>ビット位置</u> <u>Bit pos.</u>	<u>ISO 11992-03:2021</u> <u>によるパラメータ</u> <u>Parameter ISO 11992-03:2021</u>	
	<u>3 - 4</u> <u>3 to 4</u>	<u>1 - 16</u> <u>1 to 16</u>	<u>牽引車両と被牽引車両との連結角</u> <u>Articulation Angle between towing and towed vehicle</u>	
	<u>5 - 6</u> <u>5 to 6</u>	<u>1 - 16</u> <u>1 to 16</u>	<u>ドローバーと被牽引車両との連結角</u> <u>Articulation Angle drawbar and towed vehicle</u>	
<u>2.5.</u>	<u>ISO 11992-3:2021に定義されているその他すべてのメッセージへの対応は、牽引車両及びトレーラーに関しては任意である。</u> <u>The support of all other messages defined within ISO 11992-3:2021 is optional for the towing vehicle and trailer.</u>		---	
<u>附則 10</u>	<u>ACSF 制御ラインを装備した車両の機能的適合性を評価するための試験手順</u>		判定	<u>(新設)</u>

新			旧		
<u>Annex 10</u>	<u>Test procedure to assess the functional compatibility of vehicles equipped with ACSF control lines</u>	<u>Judgment</u>			
<u>1.</u>	<u>一般要件</u> <u>General</u>	<u>---</u>			
<u>1.1.</u>	<u>本附則は、電気制御ラインを装備した牽引車両及び被牽引車両を、本規則の 5.6.4.1. 項で言及された機能要件及び性能要件に照らして確認するために使用してよい手順を定める。確認に関する同等レベルの完全性が確立できる場合には、技術機関の裁量により代替手順を使用してもよい。</u> <u>This annex defines a procedure that may be used to check towing and towed vehicles equipped with an electric control line against the functional and performance requirements referred to in paragraph 5.6.4.1. of this Regulation. Alternative procedures may be used at the discretion of the Technical Service if an equivalent level of checking integrity can be established.</u>	<u>---</u>			
<u>1.2.</u>	<u>本附則における ISO 12098:2004 への参照指示は、24V 利用の場合は ISO 12098 が該当し、12V 利用の場合は ISO 12098 が該当する。</u> <u>The references to ISO 12098:2004 within this annex apply to ISO 12098 for 24V applications and ISO 12098 for 12V applications.</u>				
<u>2.</u>	<u>資料文書</u> <u>Information document</u>	<u>---</u>			
<u>2.1.</u>	<u>車両メーカー/システムサプライヤーは、少なくとも下記が記載された資料文書を技術機関に提供するものとする。</u> <u>The vehicle manufacturer/system supplier shall supply to the Technical Service an information document that contains at least the following:</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>2.1.1.</u>	<u>車両 ACSF の概要図。</u> <u>A schematic of the vehicle ACSF;</u>				
<u>2.1.2.</u>	<u>インターフェース（物理層、データリンク層及びアプリケーション層を含む）ならびに対応されるメッセー</u>				

新			旧		
	<u>ジ及びパラメータの各位置が ISO 11992 に適合することの証拠。</u> <u>Evidence that the interface, including the physical layer, data link layer and the application layer and the respective position of supported messages and parameters, complies with ISO 11992;</u>				
<u>2.1.3.</u>	<u>対応されるメッセージ及びパラメータのリスト。</u> <u>A list of supported messages and parameters; and</u>				
<u>3.</u>	<u>牽引車両</u> <u>Towing vehicles</u>	---			
<u>3.1.</u>	<u>ISO 11992 トレーラーシミュレータ</u> <u>シミュレータは、下記のとおりとする。</u> <u>ISO 11992 trailer simulator</u> <u>The simulator shall:</u>	---			
<u>3.1.1.</u>	<u>試験対象車両に接続するための ISO 12098:2004 を満たすコネクタ (15 ピン) を有する。コネクタのピン 13、ピン 14 及びピン 15 を使用して、ISO 11992-3:2021 に適合するメッセージの送受信を行うものとする。</u> <u>Have a connector meeting ISO 12098:2004 (15 pin) to connect to the vehicle under test. Pins 13, 14 and 15 of the connector shall be used to transmit and receive messages complying with ISO 11992-3:2021.</u>	Pass Fail			
<u>3.1.2.</u>	<u>型式認可を受ける自動車から送信されるすべてのメッセージを受信することができ、かつ、ISO 11992-3:2021 に定義されているすべてのトレーラーメッセージを送信することができる。</u> <u>Be capable of receiving all of the messages transmitted by the motor vehicle to be type approved and be capable of transmitting all trailer messages defined within ISO 11992-3:2021.</u>	Pass Fail			
<u>3.1.3.</u>	<u>メッセージの直接的又は間接的な読み出しを行い、その際、データフィールド内のパラメータが時間に対して正しい順で表示される。</u> <u>Provide a direct or indirect readout of messages, with the parameters in the data field shown in the correct order relative to time; and</u>	Pass Fail			

新			旧		
3.2.	確認手順 Checking procedure	---			
3.2.1.	メーカー／サプライヤーの資料文書が物理層、データリンク層及びアプリケーション層に関する ISO 11992 の規定への適合を証明していることを確認する。 Confirm that the manufacturer's/supplier's information document demonstrates compliance with the provisions of ISO 11992 with respect to the physical layer, data link layer and application layer.	Pass Fail			
3.2.2.	ISO 12098:2004 インターフェースを介して自動車に接続されたシミュレータを用いて、当該インターフェースに関連するすべてのトレーラーメッセージの送信中に下記を確認する。 Check the following, with the simulator connected to the motor vehicle via the ISO 12098:2004 interface and whilst all trailer messages relevant to the interface are being transmitted:	---			
3.2.2.1.	制御ラインの信号発生 Control line signalling	---			
3.2.2.1.1.	ISO 11992-3:2021 の GPM 11、バイト 1、ビット 5 から 8 及びバイト 3 から 8、ビット 1 から 16 に定義されているパラメータを、車両の仕様書に照らして確認するものとする。 The parameters defined in GPM 11 byte 1 bit 5 -8 and byte 3-8 bit 1 - 16 of ISO 11992-3:2021 shall be checked against the specification of the vehicle.	Pass Fail			
3.2.2.2.	故障警告 Failure warning	---			
3.2.2.2.1.	ISO 12098 コネクタのピン 14 への通信ラインにおける恒久的な故障を再現し、本規則の 5.6.4.5.5.1 項に規定された ACSF の警告信号が表示されることを確認する。 Simulate a permanent failure in the communication line to pin 14 of the ISO 12098 connector and check that the warning signal of the ACSF specified in paragraph 5.6.4.5.5.1. of this Regulation is displayed.	Pass Fail			

新		旧
<u>3.2.2.2.2.</u>	<p>ISO 12098 コネクタのピン 15 への通信ラインにおける恒久的な故障を再現し、本規則の 5.6.4.5.5.1. 項に規定された ACSF の警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>Simulate a permanent failure in the communication line to pin 15 of the ISO 12098 connector and check that the warning signal of the ACSF specified in paragraph 5.6.4.5.5.1. of this Regulation is displayed.</p>	<u>Pass Fail</u>
<u>3.2.2.2.3.</u>	<p>5.6.4.9.2.2. 項で要求された (ISO 11992-3:2021 による) トレーラーからの故障メッセージを再現し、5.6.4.5.5. 項に規定された警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>Simulate the failure message required in paragraph 5.6.4.9.2.2. (according to ISO 11992-3:2021) from the trailer and check that the warning signal specified in paragraph 5.6.4.5.5. is displayed.</p>	<u>Pass Fail</u>
<u>3.2.3.</u>	<p>追加確認</p> <p>Additional checks</p>	<u>---</u>
<u>3.2.3.1.</u>	<p>技術機関の裁量により、上記に規定された確認手順は、異なる状態又はスイッチオフ状態にある当該インターフェースに関連する非 ACSF 機能で繰り返してもよい。</p> <p>At the discretion of the Technical Service the checking procedures defined above may be repeated with the non-ACSF functions relevant to the interface in different states or switched off.</p>	<u>Yes No</u>
<u>3.2.3.2.</u>	<p>附則 9 の 2.4.1. 項には、牽引車両が特定の状況下で対応するものとする追加メッセージが規定されている。本規則の 5.6.4.9.1.2. 項の要件が満たされることを確保するために、対応されるメッセージの状態を検証する追加確認を実施してもよい。</p> <p>Paragraph 2.4.1. of Annex 9 defines additional messages that shall under specific circumstances be supported by the towing vehicle. Additional checks may be carried out to verify the status of supported messages to ensure the requirements</p>	<u>Pass Fail</u>

新			旧		
	<u>of paragraph 5.6.4.9.1.2. of the Regulation are fulfilled.</u>				
<u>4.</u>	<u>トレーラー</u> <u>Trailers</u>	<u>---</u>			
<u>4.1.</u>	<u>ISO 11992 牽引車両シミュレータ</u> <u>シミュレータは、下記のとおりとする。</u> <u>ISO 11992 towing vehicle simulator</u> <u>The simulator shall:</u>	<u>---</u>			
<u>4.1.1.</u>	<u>試験対象車両に接続するための ISO 12098:2004 を満たすコネクタ (15 ピン) を有する。コネクタのピン 13、ピン 14 及びピン 15 を使用して、ISO 11992-3:2021 に適合するメッセージの送受信を行うものとする。</u> <u>Have a connector meeting ISO 12098:2004 (15 pin) to connect to the vehicle under test. Pins 13, 14 and 15 of the connector shall be used to transmit and receive messages complying with ISO 11992-3:2021.</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>4.1.2.</u>	<u>トレーラー用の故障警告表示装置及び電源を有する。</u> <u>Have a failure warning display and an electrical power supply for the trailer;</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>4.1.3.</u>	<u>型式認可を受けるトレーラーから送信されるすべてのメッセージを受信することができ、かつ、ISO 11992-3:2021 に定義されているすべての自動車メッセージを送信することができるものとする。</u> <u>Shall be capable of receiving all of the messages transmitted by the trailer to be type approved and be capable of transmitting all motor vehicle messages defined within ISO 11992-3:2021.</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>4.1.4.</u>	<u>メッセージの直接的又は間接的な読み出しを行い、その際、データフィールド内のパラメータが時間に対して正しい順で表示される。</u> <u>Provide a direct or indirect readout of messages with the parameters in the data field shown in the correct order relative to time; and</u>	<u>Pass Fail</u>			
<u>4.2.</u>	<u>確認手順</u> <u>Checking procedure</u>	<u>---</u>			



新		旧
4.2.1.	<p>メーカー／サプライヤーの資料文書が物理層、データリンク層及びアプリケーション層に関する ISO 11992 の規定への適合を証明していることを確認する。</p> <p>Confirm that the manufacturer's/supplier's information document demonstrates compliance with the provisions of ISO 11992 with respect to the physical layer, data link layer and application layer.</p>	Pass Fail
4.2.2.	<p>ISO 12098 インターフェースを介してトレーラーに接続されたシミュレータを用いて、当該インターフェースに関連するすべての牽引車両メッセージの送信中に下記を確認する。</p> <p>Check the following, with the simulator connected to the trailer via the ISO 12098 interface and whilst all towing vehicle messages relevant to the interface are being transmitted:</p>	---
4.2.2.1.	<p>制御ラインの信号発生</p> <p>本規則の附則 9 の 2.1.2. 項、2.3.1. 項及び 2.4.2. 項に規定された ISO 11992-3:2021 による必須メッセージを再現する。</p> <p>Control line signalling:</p> <p>Simulate the required messages according to ISO 11992-3:2021 and described in the Annex 9 paragraph 2.1.2., 2.3.1. and 2.4.2. of this Regulation.</p>	Pass Fail
4.2.2.2.	<p>故障警告</p> <p>Failure warning:</p>	---
4.2.2.2.1.	<p>ISO 12098 コネクタのピン 14 への通信ラインにおける恒久的な故障を再現し、本規則の 5.6.4.5.5.1. 項に規定された ACSF の警告信号が表示されることを確認する。</p> <p>Simulate a permanent failure in the communication line to pin 14 of the ISO 12098 connector and check that the warning signal of the ACSF specified in paragraph 5.6.4.5.5.1. of this Regulation is displayed.</p>	Pass Fail
4.2.2.2.2.	<p>ISO 12098 コネクタのピン 15 への通信ラインにおける恒久的な故障を再現し、本規則の 5.6.4.5.5.1. 項</p>	Pass Fail

新		旧	
	<p>に規定された ACSF の警告信号が表示されることを確認する。</p> <p><u>Simulate a permanent failure in the communication line to pin 15 of the ISO 12098 connector and check that the warning signal of the ACSF specified in paragraph 5.6.4.5.5.1. of this Regulation is displayed.</u></p>		
<u>4.2.2.2.3.</u>	<p>5.6.4.9.2.2.項で要求された (ISO 11992-3:2021 による) トレーラーからの故障メッセージを再現し、5.6.4.5.5.1.項に規定された警告メッセージが送信されることを確認する。</p> <p><u>Simulate the failure message required in paragraph 5.6.4.9.2.2. (according to ISO 11992-3:2021) from the trailer and check that the warning message specified in paragraph 5.6.4.5.5.1. is sent.</u></p>	<u>Pass Fail</u>	
<u>4.2.3.</u>	<p>追加確認</p> <p><u>Additional checks</u></p>	<u>---</u>	
<u>4.2.3.1.</u>	<p>技術機関の裁量により、上記に規定された確認手順は、異なる状態又はスイッチオフ状態にある当該インターフェースに関連する非 ACSF 機能で繰り返してもよい。</p> <p><u>At the discretion of the Technical Service the checking procedures defined above may be repeated with the non-ACSF functions relevant to the interface in different states or switched off.</u></p>	<u>Yes No</u>	
<u>4.2.3.2.</u>	<p>附則 9 の 2.4.1.2. 項には、牽引被牽引車両が特定の状況下で対応するものとする追加メッセージが規定されている。本規則の 5.6.4.9.1.2. 項の要件が満たされることを確保するために、対応されるメッセージの状態を検証する追加確認を実施してもよい。</p> <p><u>Paragraph 2.4.1.2. of Annex 9 defines additional messages that shall under specific circumstances be supported by the towing towed vehicle. Additional checks may be carried out to verify the status of supported messages to ensure the requirements of paragraph 5.6.4.9.1.2. of the Regulation are fulfilled.</u></p>	<u>Yes No Pass Fail</u>	

新	旧
<p data-bbox="174 193 264 217"><u>別紙 1</u></p> <p data-bbox="174 225 264 248"><u>Annex 1</u></p> <p data-bbox="521 225 786 248">【新旧対照表別紙 1 参照】</p>	<p data-bbox="1144 193 1227 217"><u>(新設)</u></p>

新	旧
TRIAS 46(2)-R162-01 イモビライザ試験 (協定規則第 162 号)	TRIAS 46(2)-R162-01 イモビライザ試験 (協定規則第 162 号)
1. ~2. 3. (略)	1. ~2. 3. (略)
付表 イモビライザの試験記録及び成績(協定規則第 162 号) (Uniform technical prescriptions concerning approval of immobilizers and approval of a vehicle with regard to its immobilizer Test Data Record Form)	付表 イモビライザの試験記録及び成績(協定規則第 162 号) (Uniform technical prescriptions concerning approval of immobilizers and approval of a vehicle with regard to its immobilizer Test Data Record Form)
(略)	(略)
1. 試験自動車及び装置の型式 Test vehicle and Device	1. 試験自動車及び装置の型式 Test vehicle and Device
(略)	(略)
装置の製作者及び型式 Manufacturer and type of device	装置の製作者及び型式 Manufacturer and type of device
当該装置を装着する自動車の型式 Vehicle types to which the device is intended to be fitted	当該装置を装着する自動車の型式 Vehicle types to which the device is intended to be fitted
無効化の手段 <u>Dis</u> ablement method	無効化の手段※1 <u>dis</u> ablement method
設定方法 Setting method	設定方法※1 Setting method
解除方法 Unsetting method	解除方法※1 Unsetting method
主な構成部品、搭載位置及び保護等級 Main components, mounting position and degree of protection	主な構成部品、搭載位置及び保護等級※1 Main components, mounting position and degree of protection
<u>(削除)</u> <u>(削除)</u> <u>2. 試験機器</u> <u>Test equipment</u> (略)	※1 必要に応じ、行数を変更しても良い <u>May modify the line as need</u>  <u>2. 試験機器※2</u> <u>Test equipment</u> (略)
※2 別紙を用いても良い <u>May be provided as attachment(s)</u>	
4. 試験成績 Test results	4. 試験成績 Test results

新			旧		
附則 9 Annex9	デジタルキーに関する安全規定 Safety provisions for digital keys		附則 9 Annex9	デジタルキーに関する安全規定 Safety provisions for digital keys	
1. ～4. 3	(略)	(略)	1. ～4. 3	(略)	(略)
4. 3. 1.	<p><u>イモビライザの解除には、認証済みの登録デジタルキーが車両の内部で検出されること、または車両の近接近位置でユーザーの意図によって作動が生じることが要求されるものとする。</u></p> <p><u>車両の内部での検出によるイモビライザの解除のための距離の限界は、車両の周囲 2,000 mm の許容差を含む以下の手順によって検証するものとする：</u></p> <p><u>(a) 障害物のない自由空間条件における安全な状態、すなわちエンジンオフの状態ですべてのウインドウ、ドアおよびルーフを閉じるものとする。</u></p> <p><u>(b) 車両メーカーは、技術機関との合意の上でテストのための典型的ユーザー装置を提供する。デジタルキー装置の電池充電状態は最大とする。</u></p> <p><u>(c) 技術機関は、2,000 mm 以上の距離で車両周辺の 4 つの測定点を定めるものとする。距離とは、自動車の最近点とユーザー装置間の距離を指す。</u></p> <p><u>(d) ユーザー装置を各測定点に配置する。車両を自らの動力で走行させる試行の過程では、車両のドアを閉じるものとする。測定点の 1 つにおいて、車両を自らの動力で走行させることができた場合、当該要件は満たされない。</u></p> <p><u>Unsetting of the immobilizer shall require that an authorized registered digital key is detected in the interior of the vehicle, or that an actuation is triggered by user intent in close proximity of the vehicle.</u></p> <p><u>The limitation of the distance for unsetting of the immobilizer by detection in the interior of the vehicle shall be verified using the following procedure including a tolerance of 2000 mm around the vehicle perimeter:</u></p> <p><u>(a)The vehicle shall be parked in a secure condition in unobstructed free field condition, this means engine off and all windows, doors and roof shall be closed.</u></p> <p><u>(b)The vehicle manufacturer will provide a typical user device for test in agreement with the technical service. The digital key device battery state of charge shall be at maximum.</u></p> <p><u>(c)The technical service will define four test points</u></p>	(略)	4. 3. 1.	<p><u>不正使用防止装置のロック解除には、認証済みの登録デジタルキーが車両の内部で、または車両の近接近位置で検出されることが要求されるものとする。</u></p> <p><u>Unlocking of the device to prevent unauthorized use shall require that an authorized registered digital key is detected in the interior of the vehicle, or in close proximity of the vehicle.</u></p>	(略)

新			旧		
	<u>around the vehicle perimeter at a distance not less than 2000 mm. Distance means the distance between the nearest point of the motor vehicle and the user device.</u> <u>(d)The user device is placed at each of the test points. During the attempt to operate the vehicle under its own power, the vehicle door shall be closed. If at one of the test points the vehicle can be operated under its own power, the requirement is not met.</u>				
4.3.2～6.	(略)	(略)	4.3.2～6.	(略)	(略)
TRIAS_12-R013-02 トラック、バス及びトレーラの制動装置試験（協定規則第13号） 1.～3.（略） 別表（略）  <u>（削除）</u> <u>付表</u>			TRIAS_12-R013-01 トラック、バス及びトレーラの制動装置試験（協定規則第13号） 1.～3.（略） 別表（略）  付表 <u>（新設）</u>		
<u>【新旧対照表別紙2参照】</u>					

新			旧		
<u>(削除)</u> <u>附則</u> <p style="text-align: center;"><u>【新旧対照表別紙3参照】</u></p>			<u>附則4～附則21</u> <u>(新設)</u>		
TRIAS 12-R013H-03 乗用車の制動装置試験（協定規則第13H号）  1.～3.（略）  付表1 Attachment 1  1.～6.（略） 7. 試験成績 Test result			TRIAS 12-R013H-03 乗用車の制動装置試験（協定規則第13H号）  1.～3.（略）  付表1 Attachment 1  1.～6.（略） 7. 試験成績 Test result		
	本則 Regulation	判定 Judgment		本則 Regulation	判定 Judgment
5.	仕様 Specifications	/	5.	仕様 Specifications	/
5.1.～ 5.2.22.1.	(略)	(略)	5.1.～ 5.2.22.1.	(略)	(略)
5.2.22.2	自動指令制動又は加速操作の中断等により減速力を発生させる回生制動を装備した車両要件 一度発生した信号は、減速要求が続く限り信号を発生するものとする。ただし、停止時 <u>又は要求減速度が 1.3m/s<sup>2</sup> 若しくは制動信号を発生した時点での減速度のうちいずれか低い値を下回った場合</u> には信号を停止することができる。 制動灯ちらつきの原因となる制動灯点灯信号の急速な変化を回避するために適切な措置（スイッチオフヒステリシス、平均化、時間遅延等）を講じるものとする。 Requirements for vehicles equipped with automatically commanded braking and/or regenerative braking which produce a retarding force (e.g. upon release of the accelerator control). Once generated the signal shall be kept as long as a deceleration demand persists. However, the signal	付表2参照       See attachment 2	5.2.22.2	自動指令制動又は加速操作の中断等により減速力を発生させる回生制動を装備した車両要件 一度発生した信号は、減速要求が続く限り信号を発生することができる。   制動灯ちらつきの原因となる制動灯点灯信号の急速な変化を回避するために適切な措置（スイッチオフヒステリシス、平均化、時間遅延等）を講じるものとする。 Requirements for vehicles equipped with automatically commanded braking and/or regenerative braking which produce a retarding force (e.g. upon release of the accelerator control). Once generated the signal shall be kept as long as a deceleration demand persists. However, the signal	付表2参照       See attachment 2

新			旧														
	<p>may be suppressed at standstill <u>or when the deceleration demand falls below 1.3 m/s<sup>2</sup> or that value which generated the signal, whichever is lower.</u></p> <p>An appropriate measure (e.g. switch-off-hysteresis, averaging, time delay) shall be implemented in order to avoid fast changes of the signal resulting in flickering of the stop lamps.</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="2">自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking</td> </tr> <tr> <td>≤ 1.3 m/s<sup>2</sup></td> <td>&gt; 1.3 m/s<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>信号を発してもよい May generate the signal</td> <td>信号を発すること Shall generate the signal</td> </tr> </table>	自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking		≤ 1.3 m/s <sup>2</sup>	> 1.3 m/s <sup>2</sup>	信号を発してもよい May generate the signal	信号を発すること Shall generate the signal			<p>may be suppressed at standstill.</p> <p>An appropriate measure (e.g. switch-off-hysteresis, averaging, time delay) shall be implemented in order to avoid fast changes of the signal resulting in flickering of the stop lamps.</p> <table border="1"> <tr> <td colspan="2">自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking</td> </tr> <tr> <td>≤ 1.3 m/s<sup>2</sup></td> <td>&gt; 1.3 m/s<sup>2</sup></td> </tr> <tr> <td>信号を発してもよい May generate the signal</td> <td>信号を発すること Shall generate the signal</td> </tr> </table>	自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking		≤ 1.3 m/s <sup>2</sup>	> 1.3 m/s <sup>2</sup>	信号を発してもよい May generate the signal	信号を発すること Shall generate the signal	
自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking																	
≤ 1.3 m/s <sup>2</sup>	> 1.3 m/s <sup>2</sup>																
信号を発してもよい May generate the signal	信号を発すること Shall generate the signal																
自動指令型制動又は回生制動による減速 Deceleration by automatically commanded braking and/or regenerative braking																	
≤ 1.3 m/s <sup>2</sup>	> 1.3 m/s <sup>2</sup>																
信号を発してもよい May generate the signal	信号を発すること Shall generate the signal																
5.2.22.3.～ 附則 8	(略)	(略)	5.2.22.3.～ 附則 8	(略)	(略)												
付表 2～付表 8 (略)			付表 2～付表 8 (略)														
TRIAS 12-R131- <u>03</u> 衝突被害軽減制動制御装置試験 (協定規則第 131 号) 1.～4. (略) 付表 <u>(削除)</u> <u>1.～6.</u>  <b>【新旧対照表別紙 4 参照】</b>			TRIAS 12-R131- <u>02</u> 衝突被害軽減制動制御装置試験 (協定規則第 131 号) 1.～4. (略) 付表 <u>1.～6.</u> (新設)														
TRIAS 17(2)-R155-01 サイバーセキュリティシステム試験 (協定規則第 155 号 (同規則の規則 7.3. (7.3.1.を除く)に限る)) 1.～3.3. (略)			TRIAS 17(2)-R155-01 サイバーセキュリティシステム試験 (協定規則第 155 号 (同規則の規則 7.3. (7.3.1.を除く)に限る)) 1.～3.3. (略)														



新			旧				
付表 Attached Table サイバーセキュリティシステム試験記録及び成績 CYBER SECURITY TEST DATE RECORD FORM (協定規則第 155 号 (規則 7.3. 車両型式に関する要件 (規則 7.3.1. を除く))) 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe Regulation No. 155 (Restricted to paragraphs 7.3. Requirements for vehicle types(Except for paragraphs 7.3.1.))			付表 Attached Table サイバーセキュリティシステム試験記録及び成績 CYBER SECURITY TEST DATE RECORD FORM (協定規則第 155 号 (規則 7.3. 車両型式に関する要件 (規則 7.3.1. を除く))) 1958 Agreement of the United Nations Economic Commission for Europe Regulation No. 155 (Restricted to paragraphs 7.3. Requirements for vehicle types(Except for paragraphs 7.3.1.))				
試験期日	年	月 日	試験担当者	試験期日	年	月 日	試験担当者
Test Date	Y.	M. D.	Tested by	Test Date	Y.	M. D.	Tested by
試験場所			試験場所				
Test Site			Test Site				
○改訂			○改訂				
Series			Series				
改訂番号			改訂番号				
Series No.			Supplement No.	Series No.			Supplement No.
○試験自動車			○試験自動車				
Test Vehicle			Test Vehicle				
車名	型式		車名	型式			
Make	Type		Make	Type			
○試験成績			○試験成績				
Test Results			Test Results				
要件		適合性	要件		適合性		
Requirement		Conformity	Requirement		Conformity		
段落	内容		段落	内容			
Paragraph	Contents		Paragraph	Contents			
7.3.2. ~ 7.3.3.	(略)	(略)	7.3.2. ~ 7.3.3.	(略)	(略)		
7.3.4.	The vehicle manufacturer shall protect the vehicle type against risks identified in the vehicle manufacturer' s risk assessment. Proportionate	Pass/fail ※2	7.3.4.	The vehicle manufacturer shall protect the vehicle type against risks identified in the vehicle manufacturer' s risk assessment. Proportionate	Pass/fail ※2		

新			旧		
	<p>mitigations shall be implemented to protect the vehicle type. The mitigations implemented shall include all mitigations referred to in Annex 5, Part B and C which are relevant for the risks identified. However, if a mitigation referred to in Annex 5, Part B or C, is not relevant or not sufficient for the risk identified, the vehicle manufacturer shall ensure that another appropriate mitigation is implemented.</p> <p><u>In particular, for type approvals first issued before 1 July 2024 and for each extension thereof, the vehicle manufacturer shall ensure that another appropriate mitigation is implemented if a mitigation measure referred to in Annex 5, Part B or C is technically not feasible. The respective assessment of the technical feasibility shall be provided by the manufacturer to the approval authority.</u></p>			<p>mitigations shall be implemented to protect the vehicle type. The mitigations implemented shall include all mitigations referred to in Annex 5, Part B and C which are relevant for the risks identified. However, if a mitigation referred to in Annex 5, Part B or C, is not relevant or not sufficient for the risk identified, the vehicle manufacturer shall ensure that another appropriate mitigation is implemented.</p> <p><u>In particular, for type approvals prior to 1 July 2024, the vehicle manufacturer shall ensure that another appropriate mitigation is implemented if a mitigation measure referred to in Annex 5, Part B or C is technically not feasible. The respective assessment of the technical feasibility shall be provided by the manufacturer to the approval authority.</u></p>	
7.3.5.～ 7.3.8.	(略)	(略)	7.3.5.～ 7.3.8.	(略)	(略)
<p>※1 附則5 パートAの各項目も確認すること。 Also check each item in Annex 5 PartA.</p> <p>※2 附則5 パートB及びCの各項目も確認すること。 Also check each item in Annex 5 Part B and C.</p> <p>備考 Remarks</p> <hr/>			<p>※1 附則5 パートAの各項目も確認すること。 Also check each item in Annex 5 PartA.</p> <p>※2 附則5 パートB及びCの各項目も確認すること。 Also check each item in Annex 5 Part B and C.</p> <p>備考 Remarks</p> <hr/>		
<p>附則5 Annex5 (略)</p> <p>備考 Remarks</p> <hr/>			<p>附則5 Annex5 (略)</p> <p>備考 Remarks</p> <hr/>		
TRIAS 30-R051-01			TRIAS 30-R051-01		

新		旧																																									
四輪自動車の車外騒音試験（協定規則第 51 号） 1. ～3.（略） <u>（削除）</u> <u>付表 1</u>		四輪自動車の車外騒音試験（協定規則第 51 号） 1. ～3.（略） <u>付表 1</u> <u>（新設）</u>																																									
<u>【新旧対照表別紙 5 参照】</u>																																											
TRIAS 31-J041(4)- <u>04</u> ディーゼル重量車排出ガス試験（WHDC モード） 1. ～4.3（略） 別表 測定値及び計算値の末尾処理 ◎マッピングトルク曲線測定記録等（付表 1 関係）（略） (1) WHTC モード ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等（付表 2 関係）～◎PM 測定記録等（付表 7、9 関係）（略） ◎PM 測定記録等（付表 8、10 関係）		TRIAS 31-J041(4)- <u>03</u> ディーゼル重量車排出ガス試験（WHDC モード） 1. ～4.3（略） 別表 測定値及び計算値の末尾処理 ◎マッピングトルク曲線測定記録等（付表 1 関係）（略） (1) WHTC モード ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等（付表 2 関係）～◎PM 測定記録等（付表 7、9 関係）（略） ◎PM 測定記録等（付表 8、10 関係）																																									
<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>末尾処理</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>捕集フィルタ表面ガス流速</td> <td>小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)</td> </tr> <tr> <td>実サイクル仕事量</td> <td>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</td> </tr> <tr> <td rowspan="6">重量ベースの場合</td> <td>全流希釈法による場合</td> </tr> <tr> <td>捕集質量</td> <td>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)</td> </tr> <tr> <td>希釈排出ガス質量</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>サンプル質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>二次希釈空気の質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>分流希釈法による場合</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		項目	末尾処理	捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	重量ベースの場合	全流希釈法による場合	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	希釈排出ガス質量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)	サンプル質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	二次希釈空気の質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	分流希釈法による場合		<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>末尾処理</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>捕集フィルタ表面ガス流速</td> <td>小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)</td> </tr> <tr> <td>実サイクル仕事量</td> <td>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</td> </tr> <tr> <td rowspan="6">重量ベースの場合</td> <td>全流希釈法による場合</td> </tr> <tr> <td>捕集質量</td> <td>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)</td> </tr> <tr> <td>希釈排出ガス質量</td> <td>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>サンプル質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>二次希釈空気の質量</td> <td>小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</td> </tr> <tr> <td>分流希釈法による場合</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		項目	末尾処理	捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	重量ベースの場合	全流希釈法による場合	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	希釈排出ガス質量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)	サンプル質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	二次希釈空気の質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	分流希釈法による場合	
項目	末尾処理																																										
捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)																																										
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)																																										
重量ベースの場合	全流希釈法による場合																																										
	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)																																									
	希釈排出ガス質量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)																																									
	サンプル質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
	二次希釈空気の質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
分流希釈法による場合																																											
項目	末尾処理																																										
捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)																																										
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)																																										
重量ベースの場合	全流希釈法による場合																																										
	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)																																									
	希釈排出ガス質量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)																																									
	サンプル質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
	二次希釈空気の質量	小数第 5 位までを四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)																																									
分流希釈法による場合																																											

新		旧		
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)
	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載
	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)
	排出ガス質量の合計値	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載又は小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載(kg)	排出ガス質量の合計値	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載又は小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載(kg)
	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)
	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)
	<u>粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(kg)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
モルベースの場合	全流希釈法による場合		全流希釈法による場合	
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)
	希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載(kmol)	希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載(kmol)
	サンプルモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)	サンプルモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)
	二次希釈空気モル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)	二次希釈空気モル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)
	分流希釈法による場合		分流希釈法による場合	
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載(mg)
	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載
	サンプルモル量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(mol)	サンプルモル量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(mol)
	排出ガス量の合計値	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(kmol)	排出ガス量の合計値	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(kmol)
	捕集フィルタを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)
	希釈トンネルを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)	希釈トンネルを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載(mol)
排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(g/test)	排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(g/test)	

新		旧	
<u>SPN 計測時流量補正前の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(g/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
<u>SPN 計測時流量補正後の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載(g/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
<u>◎SPN 測定記録等 (付表 11、12 関係)</u>		<u>(新設)</u>	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>		
<u>実サイクル仕事量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</u>		
<u>粒子平均濃度</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (個/cm<sup>3</sup>)</u>		
<u>総希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>等価希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>校正係数</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>平均粒子濃度減少係数</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>データサンプリング周波数</u>	<u>整数値まで記載 (Hz)</u>		
<u>粒子数</u>	<u>有効桁数 3 桁まで記載し、10 の累乗で記載 (個/test)</u>		
<u>◎試験結果 (付表 13 関係)</u>		<u>◎試験結果 (付表 11 関係)</u>	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>	<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>
<u>CO の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>	<u>CO の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>
<u>NMHC の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>	<u>NMHC の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>
<u>NOx の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>	<u>NOx の排出量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)</u>
<u>PM の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)</u>	<u>PM の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)</u>
<u>SPN の排出量</u>	<u>有効桁数3桁まで記載し、10の累乗で記載 (個/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
<u>CO<sub>2</sub> の排出量</u>	<u>小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/test)</u>	<u>CO<sub>2</sub> の排出量</u>	<u>小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/test)</u>
<u>CO の排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>CO の排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>
<u>NMHC の排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>NMHC の排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>

新		旧													
NOx の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	NOx の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)												
PM の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	PM の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)												
<u>SPN の排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>												
CO <sub>2</sub> の排出率	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/kWh)	CO <sub>2</sub> の排出率	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/kWh)												
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)												
(2) WHSC モード ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等 (付表 14 関係) (略)  ◎試験サイクルの検証記録等 (付表 15 関係) (略)  ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等 (付表 16 関係) (略)  ◎PM 測定記録等 (付表 17 関係) (略)  ◎PM 測定記録等 (付表 18 関係)		(2) WHSC モード ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等 (付表 12 関係) (略)  ◎試験サイクルの検証記録等 (付表 13 関係) (略)  ◎ディーゼル重量車排出ガス試験記録等 (付表 14 関係) (略)  ◎PM 測定記録等 (付表 15 関係) (略)  ◎PM 測定記録等 (付表 15 関係)													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>末尾処理</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>捕集フィルタ表面ガス流速</td> <td>小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)</td> </tr> <tr> <td>実サイクル仕事量</td> <td>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</td> </tr> </tbody> </table>		項目	末尾処理	捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	<table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>末尾処理</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>捕集フィルタ表面ガス流速</td> <td>小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)</td> </tr> <tr> <td>実サイクル仕事量</td> <td>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</td> </tr> </tbody> </table>		項目	末尾処理	捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)
項目	末尾処理														
捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)														
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)														
項目	末尾処理														
捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)														
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)														
重量ベースの場合	全流希釈法による場合														
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)												
	希釈排出ガス質量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)												
	サンプル質量	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)												
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)												
	二次希釈空気の質量	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	小数第5位までを四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)												
	分流希釈法による場合														
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)												
	サンプル率の平均値の	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載												

新			旧		
	逆数		逆数		
	サンプル質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	サンプル質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	
	排出ガス質量の合計値	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載又は 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (kg)	排出ガス質量の合計値	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載又は 小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (kg)	
	捕集フィルタを通過した 希釈排出ガス質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	捕集フィルタを通過した 希釈排出ガス質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	
	希釈トンネルを通過した 希釈排出ガス質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	希釈トンネルを通過した 希釈排出ガス質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)	
	<u>粒子数サンプリングの ために希釈トンネルか ら抽出した希釈排出ガ スの総質量</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (kg)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>	
モ ル ベ ー ス の 場 合	全流希釈法による場合		全流希釈法による場合		
	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	
	希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小 数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小 数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kmol)	希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小 数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小 数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kmol)	
	サンプルモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	サンプルモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	
	捕集フィルタを通過した 二次希釈排出ガスモ ル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	捕集フィルタを通過した 二次希釈排出ガスモ ル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	
	二次希釈空気モル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	二次希釈空気モル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	
	分流希釈法による場合		分流希釈法による場合		
	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (mg)	
	サンプル率の平均値の 逆数	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載	サンプル率の平均値の 逆数	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載	
	サンプルモル量	小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 (mol)	サンプルモル量	小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 (mol)	
	排出ガス量の合計値	小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載又は 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (kmol)	排出ガス量の合計値	小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載又は 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (kmol)	
	捕集フィルタを通過した 希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	捕集フィルタを通過した 希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	
	希釈トンネルを通過した 希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	希釈トンネルを通過した 希釈排出ガスモル量	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (mol)	
	排出量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 (g/test)	排出量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 (g/test)	
<u>SPN 計測時流量補正前の排出量</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>		

新		旧	
<u>SPN 計測時流量補正後の排出量</u>	<u>(g/test)</u> 小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は 小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載 <u>(g/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
<u>◎SPN 測定記録等 (付表 19 関係)</u>		<u>(新設)</u>	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>		
<u>実サイクル仕事量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数 第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</u>		
<u>粒子平均濃度</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (個 /cm<sup>3</sup>)</u>		
<u>総希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数 第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>等価希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数 第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>校正係数</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は小 数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>平均粒子濃度減少係数</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>データサンプリング周波数</u>	<u>整数値まで記載 (Hz)</u>		
<u>粒子数</u>	<u>有効桁数 3 桁まで記載し、10 の累乗で記載 (個/test)</u>		
<u>仕事量比粒子数</u>	<u>規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (#10<sup>11</sup> 個/kWh)</u>		
<u>◎周期再生調整係数 (付表 20 関係)</u>		<u>◎周期再生調整係数 (付表 17 関係)</u>	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>	<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>
<u>CO の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>CO の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>
<u>NMHC の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>NMHC の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>
<u>NOx の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>NOx の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>
<u>PM の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>	<u>PM の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)</u>
<u>SPN の平均排出率</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>



新			旧		
加 法	COの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	加 法	COの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
	NMHCの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)		NMHCの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
	NOxの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)		NOxの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
	PMの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)		PMの再生調整係数	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
	<u>SPNの再生調整係数</u>	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>		<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
乗 法	COの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載	乗 法	COの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載
	NMHCの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載		NMHCの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載
	NOxの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載		NOxの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載
	PMの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載		PMの再生調整係数	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載
	<u>SPNの再生調整係数</u>	<u>小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載</u>		<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
<p>(3) 電気ハイブリッド (HILS システム)  ◎蓄電装置測定記録等 (付表 21 関係) (略)</p> <p>◎エンジントルク特性測定記録等 (付表 22 関係) (略)</p> <p>◎電動機トルク・消費電力測定記録等 (付表 23 関係) (略)</p>			<p>(3) 電気ハイブリッド (HILS システム)  ◎蓄電装置測定記録等 (付表 18 関係) (略)</p> <p>◎エンジントルク特性測定記録等 (付表 19 関係) (略)</p> <p>◎電動機トルク・消費電力測定記録等 (付表 20 関係)</p>		
項 目		末尾処理	項 目		末尾処理
試験室温度		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (K又は℃)	試験室温度		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (K又は℃)
目標回転速度		小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})	目標回転速度		小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})
トルク指令値		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (%、N・m)	トルク指令値		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (%、N・m)
電動機回転速度		小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})	電動機回転速度		小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})
電動機軸トルク		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (N・m)	電動機軸トルク		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (N・m)
電動機軸出力		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (kW)	電動機軸出力		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (kW)
制御装置入力電圧		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (V)	制御装置入力電圧		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (V)
制御装置入力電流		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (A)	制御装置入力電流		小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (A)
制御装置入力電力		小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kW)	制御装置入力電力		小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kW)

新		旧		
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>電動機巻線温度</u>	<u>小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (K又は℃)</u>	
制御装置の各部温度	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (K又は℃)	制御装置の各部温度	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (K又は℃)	
◎キャパシタ静電容量・内部抵抗測定記録等 (付表 <u>24</u> -1 関係) (略)		◎キャパシタ静電容量・内部抵抗測定記録等 (付表 <u>21</u> -1 関係) (略)		
◎ハイブリッドシステム定格出力測定記録 (付表 <u>24</u> -2 関係) (略)		◎ハイブリッドシステム定格出力測定記録 (付表 <u>21</u> -2 関係) (略)		
◎電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績等 (付表 <u>25</u> 関係) (略)		◎電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績等 (付表 <u>22</u> 関係) (略)		
◎電気ハイブリッド重量車排出ガス試験記録等 (付表 <u>26</u> -1 関係) (略)		◎電気ハイブリッド重量車排出ガス試験記録等 (付表 <u>23</u> -1 関係) (略)		
◎試験サイクルの検証記録等 (付表 <u>26</u> -2、 <u>26</u> -3 関係) (略)		◎試験サイクルの検証記録等 (付表 <u>23</u> -2、 <u>23</u> -3 関係) (略)		
◎試験サイクルの検証記録等 (付表 <u>26</u> -4 関係) (略)		◎試験サイクルの検証記録等 (付表 <u>23</u> -4 関係) (略)		
◎冷機状態及び暖機状態の測定結果 (付表 <u>26</u> -5、 <u>26</u> -6 関係) (略)		◎冷機状態及び暖機状態の測定結果 (付表 <u>23</u> -5、 <u>23</u> -6 関係) (略)		
◎PM 測定記録等 (付表 <u>26</u> -7、 <u>26</u> -9 関係) (略)		◎PM 測定記録等 (付表 <u>23</u> -7、 <u>23</u> -9 関係) (略)		
◎PM 測定記録等 (付表 <u>26</u> -8、 <u>26</u> -10 関係)		◎PM 測定記録等 (付表 <u>23</u> -8、 <u>23</u> -10 関係)		
項目	末尾処理	項目	末尾処理	
捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	捕集フィルタ表面ガス流速	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (cm/s)	
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	
重量ベースの場合	全流希釈法による場合	重量ベースの場合	全流希釈法による場合	
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)
	希釈排出ガス質量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)	希釈排出ガス質量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg)
	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)
	二次希釈空気の質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	二次希釈空気の質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)
	分流希釈法による場合		分流希釈法による場合	
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)
	サンプル率の平均値の逆	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	サンプル率の平均値の逆	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載

新			旧		
	数		逆数		
	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	サンプル質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	
	排出ガス質量の合計値	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載又は小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (kg)	排出ガス質量の合計値	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載又は小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載 (kg)	
	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	
	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)	
	<u>粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (kg)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>	
モルベースの場合	全流希釈法による場合		全流希釈法による場合		
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	
	希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kmol)	希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載、小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載又は小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (kmol)	
	サンプルモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	サンプルモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	
	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	
	二次希釈空気モル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	二次希釈空気モル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	
	分流希釈法による場合		分流希釈法による場合		
	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	捕集質量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載 (mg)	
	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	サンプル率の平均値の逆数	小数第2位を四捨五入し、小数第1位まで記載	
	サンプルモル量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (mol)	サンプルモル量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (mol)	
	排出ガス量の合計値	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kmol)	排出ガス量の合計値	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kmol)	
	捕集フィルタを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	
	希釈トンネルを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	希釈トンネルを通過した希釈排出ガスモル量	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (mol)	
	排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)	排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)	
	<u>SPN計測時流量補正前の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>	
	<u>SPN計測時流量補正後の排出量</u>	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>	

新		旧	
	<u>数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)</u>		
◎SPN 測定記録等 (付表 26-11、26-12 関係)		<u>(新設)</u>	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>		
<u>実サイクル仕事量</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)</u>		
<u>粒子平均濃度</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (個/cm<sup>3</sup>)</u>		
<u>総希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>等価希釈排出ガス質量</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載、小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載又は小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (kg/test)</u>		
<u>校正係数</u>	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載又は小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>平均粒子濃度減少係数</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		
<u>データサンプリング周波数</u>	<u>整数値まで記載 (Hz)</u>		
<u>粒子数</u>	<u>有効桁数 3 桁まで記載し、10 の累乗で記載 (個/test)</u>		
◎試験結果等 (付表 26-13 関係)		◎試験結果等 (付表 23-11 関係)	
<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>	<u>項目</u>	<u>末尾処理</u>
CO の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)	CO の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)
NMHC の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)	NMHC の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)
NOx の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)	NOx の排出量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (g/test)
PM の排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)	PM の排出量	小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載又は小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載 (g/test)
<u>SPN の排出量</u>	<u>有効桁数3桁まで記載し、10の累乗で記載 (個/test)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
CO <sub>2</sub> の排出量	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/test)	CO <sub>2</sub> の排出量	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/test)
CO の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	CO の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
NMHC の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	NMHC の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
NOx の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	NOx の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
PM の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載	PM の排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載

新		旧	
	(g/kWh)		(g/kWh)
SPN の排出率	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
CO <sub>2</sub> の排出率	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/kWh)	CO <sub>2</sub> の排出率	小数第1位を四捨五入し、整数値まで記載 (g/kWh)
実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)	実サイクル仕事量	小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載又は小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載 (kWh)
◎周期再生調整係数等 (付表 27 関係)		◎周期再生調整係数等 (付表 24 関係)	
項目	末尾処理	項目	末尾処理
CO の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	CO の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
NMHC の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	NMHC の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
NO <sub>x</sub> の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	NO <sub>x</sub> の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
PM の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)	PM の平均排出率	規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (g/kWh)
SPN の平均排出率	<u>規制値の下位2桁目を切り捨て、下位1桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
加法		加法	
CO の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)	CO の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)
NMHC の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)	NMHC の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)
NO <sub>x</sub> の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)	NO <sub>x</sub> の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)
PM の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)	PM の再生調整係数	規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (g/kWh)
SPN の再生調整係数	<u>規制値の下位 2 桁目を切り捨て、下位 1 桁目まで記載 (#10<sup>11</sup>個/kWh)</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
乗法		乗法	
CO の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	CO の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
NMHC の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	NMHC の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
NO <sub>x</sub> の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	NO <sub>x</sub> の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
PM の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載	PM の再生調整係数	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
SPN の再生調整係数	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>	<u>(新設)</u>	<u>(新設)</u>
◎検証試験記録(シャシ/パワートレーン ダイナモメータ試験)等 (付表 28 関係)		◎検証試験記録(シャシ/パワートレーン ダイナモメータ試験)等 (付表 25 関係)	
項目	末尾処理	項目	末尾処理
最高出力	諸元表記載値 (kW/min <sup>-1</sup> {rpm})	最高出力	諸元表記載値 (kW/min <sup>-1</sup> {rpm})
最大トルク	諸元表記載値 (N・m/min <sup>-1</sup> {rpm})	最大トルク	諸元表記載値 (N・m/min <sup>-1</sup> {rpm})

新		旧	
総排気量	諸元表記載値 (L)	総排気量	諸元表記載値 (L)
試験電動機 定格出力	製作者が定める値を記載 (kW/ min <sup>-1</sup> {rpm})	試験電動機 定格出力	製作者が定める値を記載 (kW/ min <sup>-1</sup> {rpm})
試験電動機 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)	試験電動機 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)
試験インバータ 定格出力	製作者が定める値を記載 (kVA)	試験インバータ 定格出力	製作者が定める値を記載 (kVA)
試験インバータ 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)	試験インバータ 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)
試験蓄電装置 定格容量	製作者が定める値を記載 (Ah)	試験蓄電装置 定格容量	製作者が定める値を記載 (Ah)
試験蓄電装置 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)	試験蓄電装置 定格電圧	製作者が定める値を記載 (V)
定格静電容量	製作者が定める値を記載 (F)	定格静電容量	製作者が定める値を記載 (F)
ハイブリッドシステム出力	整数位まで記載 (kW)	ハイブリッドシステム出力	整数位まで記載 (kW)
前面投影面積	整数位まで記載 (m <sup>2</sup> )	全面投影面積	整数位まで記載 (m <sup>2</sup> )
タイヤ動的負荷半径 (r)	小数第 3 位まで記載 (m)	タイヤ動的負荷半径 (r)	小数第 3 位まで記載 (m)
変速機ギヤ比	小数第 3 位まで記載	変速機ギヤ比 ( <u>i<sub>g</sub></u> )	小数第 3 位まで記載
終減速機ギヤ比	小数第 3 位まで記載	終減速機ギヤ比 ( <u>i<sub>r</sub></u> )	小数第 3 位まで記載
アイドリングエンジン回転速度	諸元表記載値 (min <sup>-1</sup> {rpm})	アイドリングエンジン回転速度	諸元表記載値 (min <sup>-1</sup> {rpm})
最高出力エンジン回転速度	諸元表記載値 (min <sup>-1</sup> {rpm})	最高出力エンジン回転速度	諸元表記載値 (min <sup>-1</sup> {rpm})
有負荷最高エンジン回転速度	整数位まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})	有負荷最高エンジン回転速度	整数位まで記載 (min <sup>-1</sup> {rpm})
V1000	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (km/h)	V1000	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (km/h)
決定係数 (r <sup>2</sup> )	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載	決定係数 (r <sup>2</sup> )	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載
ΔE <sub>HILS</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)	ΔE <sub>HILS</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)
ΔE <sub>test</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)	ΔE <sub>test</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)
W <sub>ice_HILS</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)	W <sub>ice_HILS</sub>	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載(kWh)
HILS 模擬走行の電気量等収支のエネルギー換算値-パワートレーンダイナモ試験、シャシダイナモ試験で実測した電気量等収支のエネルギー換算値   /HILS 模擬走行のエンジン仕事量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載	HILS 模擬走行の電気量等収支のエネルギー換算値-パワートレーンダイナモ試験、シャシダイナモ試験で実測した電気量等収支のエネルギー換算値   /HILS 模擬走行のエンジン仕事量	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載
◎検証試験記録(シャシダイナモメータ試験の自動車負荷設定記録)等 (付表 29 関係)		◎検証試験記録(シャシダイナモメータ試験の自動車負荷設定記録)等 (付表 26 関係)	
項目	末尾処理	項目	末尾処理
最高出力	諸元表記載値 (kW{PS} /min <sup>-1</sup> {rpm})	最高出力	諸元表記載値 (kW{PS} /min <sup>-1</sup> {rpm})
減速比	諸元表記載値	減速比	諸元表記載値
走行キロ数	整数値まで記載 (km)	走行キロ数	整数値まで記載 (km)
車両重量	諸元表記載値 (kg)	車両重量	諸元表記載値 (kg)
タイヤの空気圧	諸元表記載値 (kPa)	タイヤの空気圧	諸元表記載値 (kPa)

新		旧	
転がり抵抗係数	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (N/kg)	ころがり抵抗係数	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (N/kg)
空気抵抗係数	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (N/( $\frac{m^2}{km^2} \cdot (km/h)^2$ ))	空気抵抗係数	小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載 (N/(km/h) <sup>2</sup> )
試験自動車の前面投影面積	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (m <sup>2</sup> )	試験自動車の前面投影面積	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (m <sup>2</sup> )
駆動車輪のタイヤ空気圧	諸元表記載値 (kPa)	駆動車輪のタイヤ空気圧	諸元表記載値 (kPa)
デ 試	惰行時間 計測値 (小数第 2 位又は小数第 1 位) (s) 小数第 2 位又は小数第 1 位まで記載 (s)	デ 試	惰行時間 計測値 (小数第 2 位又は小数第 1 位) (s) 小数第 2 位又は小数第 1 位まで記載 (s)
デ 試	惰行時間の平均 末尾処理は行わない (s) 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (s)	デ 試	惰行時間の平均 末尾処理は行わない (s) 小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載 (s)
デ 試	設定走行抵抗 末尾処理は行わない (N) 小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N)	デ 試	設定走行抵抗 末尾処理は行わない (N) 小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N)
デ 試	目標走行抵抗 末尾処理は行わない (N) 小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N)	デ 試	目標走行抵抗 末尾処理は行わない (N) 小数第 1 位を四捨五入し、整数値まで記載 (N)
設定誤差	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (%)	設定誤差	小数第 2 位を四捨五入し、小数第 1 位まで記載 (%)
注) デ：データ処理に用いる桁数 試：試験成績表に記載する桁数		注) デ：データ処理に用いる桁数 試：試験成績表に記載する桁数	
付表 1 (略)		付表 1 (略)	
付表 2 Attached Table 2 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHTC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHTC)		付表 2 Attached Table 2 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHTC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHTC)	
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	
◎試験エンジン Test Engine エンジン型式 Engine type	エンジン番号 Engine No.	◎試験エンジン Test Engine エンジン型式 Engine type	エンジン番号 Engine No.

新	旧
<p>最高出力/回転速度 <span style="float: right;">総排気量</span>  Max power/Engine speed kW/ min<sup>-1</sup> <span style="float: right;">Total displacement L</span>  気筒数/サイクル  No. of cylinders/cycle  ブローバイ・ガス還元装置付 / 大気開放ブローバイ・ガス合流測定  With blow-by gas re-circulation system / Atmosphere release blow-by gas routing measurement</p>	<p>最高出力/回転速度 <span style="float: right;">総排気量</span>  Max power/Engine speed kW/ min<sup>-1</sup> <span style="float: right;">Total displacement L</span>  気筒数/サイクル  No. of cylinders/cycle  ブローバイ・ガス還元装置付 / 大気開放ブローバイ・ガス合流測定  With blow-by gas re-circulation system / Atmosphere release blow-by gas routing measurement</p>
<p>◎燃料及び潤滑油  Fuel and Lubrication oil  燃料 密度(温度) <span style="float: right;">体積膨張率</span>  Fuel Density(Temperature) g/cm<sup>3</sup>( K(°C)) <span style="float: right;">Volume expansion rate K<sup>-1</sup>(°C<sup>-1</sup>)</span>  潤滑油  Lubrication oil</p>	<p>◎燃料及び潤滑油  Fuel and Lubrication oil  燃料 密度(温度) <span style="float: right;">体積膨張率</span>  Fuel Density(Temperature) g/cm<sup>3</sup>( K(°C)) <span style="float: right;">Volume expansion rate K<sup>-1</sup>(°C<sup>-1</sup>)</span>  潤滑油  Lubrication oil</p>
<p>◎排出ガス及び粒子状物質の測定方法  Measuring Method for Exhaust Emissions and Particulate Matters  排出ガス <input type="checkbox"/> 希釈測定法(CFV/PDP/SSV) <input type="checkbox"/> 直接測定法  Exhaust emissions Diluted exhaust measurement(CFV/PDP/SSV) Raw exhaust measurement  粒子状物質 <input type="checkbox"/> 全流希釈法(単段/二段) <input type="checkbox"/> 分流希釈法(全量捕集/部分捕集)  articulate matters Full flow dilution(Single dilution/Double dilution) Partial flow dilution  (Total sampling / Fractional sampling)</p>	<p>◎排出ガス及び粒子状物質の測定方法  Measuring Method for Exhaust Emissions and Particulate Matters  排出ガス <input type="checkbox"/> 希釈測定法(CFV/PDP/SSV) <input type="checkbox"/> 直接測定法  Exhaust emissions Diluted exhaust measurement(CFV/PDP/SSV) Raw exhaust measurement  粒子状物質 <input type="checkbox"/> 全流希釈法(単段/二段) <input type="checkbox"/> 分流希釈法(全量捕集/部分捕集)  articulate matters Full flow dilution(Single dilution/Double dilution) Partial flow dilution  (Total sampling / Fractional sampling)</p>
<p>◎試験用装置  Test Equipment  エンジンダイナモメータ <span style="float: right;">型式</span>  Engine dynamometer <span style="float: right;">Type</span>  排出ガス分析計 <span style="float: right;">型式</span>  Exhaust gas analyzer <span style="float: right;">Type</span>  希釈装置 <span style="float: right;">全流希釈</span> <span style="float: right;">型式</span> (採取量設定値 )  Dilution system Full flow dilution Type (Sampling amount set value m<sup>3</sup>/min)  <span style="float: right;">分流希釈</span> <span style="float: right;">型式</span> (1/サンプル率設定値 )  <span style="float: right;">Partial flow dilution</span> <span style="float: right;">Type</span> (1/Sample ratio set value )  精密天秤 <span style="float: right;">型式</span>  Analytical balance <span style="float: right;">Type</span>  <u>固体粒子数計測器</u> <span style="float: right;"><u>型式</u></span>  <u>Solid Particle Counter</u> <span style="float: right;"><u>Type</u></span></p>	<p>◎試験用装置  Test Equipment  エンジンダイナモメータ <span style="float: right;">型式</span>  Engine dynamometer <span style="float: right;">Type</span>  排出ガス分析計 <span style="float: right;">型式</span>  Exhaust gas analyzer <span style="float: right;">Type</span>  希釈装置 <span style="float: right;">全流希釈</span> <span style="float: right;">型式</span> (採取量設定値 )  Dilution system Full flow dilution Type (Sampling amount set value m<sup>3</sup>/min)  <span style="float: right;">分流希釈</span> <span style="float: right;">型式</span> (1/サンプル率設定値 )  <span style="float: right;">Partial flow dilution</span> <span style="float: right;">Type</span> (1/Sample ratio set value )  精密天秤 <span style="float: right;">型式</span>  Analytical balance <span style="float: right;">Type</span></p>
<p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録  Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.  吸入負圧 <span style="float: right;">排気圧力</span>  Intake air restriction kPa <span style="float: right;">Exhaust pressure kPa</span>  給気冷却器出口の空気温度</p>	<p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録  Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.  吸入負圧 <span style="float: right;">排気圧力</span>  Intake air restriction kPa <span style="float: right;">Exhaust pressure kPa</span>  給気冷却器出口の空気温度</p>



新								旧									
Air temperature at intercooler outlet K(°C)								Air temperature at intercooler outlet K(°C)									
備考 Remarks								備考 Remarks									
付表 3～付表 7 (略)								付表 3～付表 7 (略)									
付表 8 Attached Table 8								付表 8 Attached Table 8									
PM 測定記録 (冷機状態 WHTC) PM Emission Record (Cold Start WHTC)								PM 測定記録 (冷機状態 WHTC) PM Emission Record (Cold Start WHTC)									
◎粒子状物質の試験成績 Particulate Matters Test Results								◎粒子状物質の試験成績 Particulate Matters Test Results									
試験開始時刻 時 分 Measurement start time H M								試験開始時刻 時 分 Measurement start time H M									
捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity cm/s								捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity cm/s									
実サイクル仕事量 Actual cycle work kWh								実サイクル仕事量 Actual cycle work kWh									
全流希釈法による場合 For full flow dilution								全流希釈法による場合 For full flow dilution									
希釈排出ガス Diluted exhaust gas					バックグラウンド Background			排出量 Emission mass	希釈排出ガス Diluted exhaust gas					バックグラウンド Background			排出量 Emission mass
捕集質量 Collected mass	希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through	二次希釈空気質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass	捕集質量 Collected mass		希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through	二次希釈空気質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass			

新								旧							
			sampling filter								sampling filter				
mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test	mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test
分流希釈法による場合 For partial flow dilution								分流希釈法による場合 For partial flow dilution							
捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量 (モル量) の合計値 Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	排出量又は SPN 計測時流量補正前の排出量 Emission mass or Emission mass uncorrected for SPN measurement flow	粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量 Total mass of diluted exhaust gas extracted from the dilution tunnel for particle number sampling	SPN 計測時流量補正後の排出量 Emission mass corrected for SPN measurement flow	捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量 (モル量) の合計値 Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	排出量 Emission mass
mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test	kg	g/test	mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test
◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring								◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring							
備考 Remarks								備考 Remarks							

新								旧								
付表 9 (略)								付表 9 (略)								
付表 10 Attached Table 10								付表 10 Attached Table 10								
PM 測定記録 (暖機状態 WHTC) PM Emission Record (Hot Start WHTC)								PM 測定記録 (暖機状態 WHTC) PM Emission Record (Hot Start WHTC)								
◎粒子状物質の試験成績								◎粒子状物質の試験成績								
Particulate Matters Test Results								Particulate Matters Test Results								
試験開始時刻 時 分								試験開始時刻 時 分								
Measurement start time H M								Measurement start time H M								
捕集フィルタ表面ガス流速								捕集フィルタ表面ガス流速								
Sampling filter gas flow velocity cm/s								Sampling filter gas flow velocity cm/s								
実サイクル仕事量								実サイクル仕事量								
Actual cycle work kWh								Actual cycle work kWh								
全流希釈法による場合								全流希釈法による場合								
For full flow dilution								For full flow dilution								
希釈排出ガス Diluted exhaust gas				バックグラウンド Background				希釈排出ガス Diluted exhaust gas				バックグラウンド Background				
捕集質量 Collected mass	希釈排出 ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル 質量(モル 量) Sample mass (mole)	捕集フィル タを通過し た二次希釈 排出ガス質 量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空 気の質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプ ル質量 Sample mass	排出量 Emission mass	捕集質量 Collected mass	希釈排出 ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル 質量(モル 量) Sample mass (mole)	捕集フィル タを通過し た二次希釈 排出ガス質 量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空 気の質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプ ル質量 Sample mass	排出量 Emission mass	
mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test	mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	kg (mol)	g/test

新								旧							
分流希釈法による場合 For partial flow dilution								分流希釈法による場合 For partial flow dilution							
捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量 (モル量) の合計値 Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	<u>排出量又は SPN 計測時流量補正前の排出量</u> <u>Emission mass or Emission mass uncorrected for SPN measurement flow</u>	<u>粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量</u> <u>Total mass of diluted exhaust gas extracted from the dilution tunnel for particle number sampling</u>	SPN 計測時流量補正後の排出量 <u>Emission mass corrected for SPN measurement flow</u>	捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量 (モル量) の合計値 Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	<u>排出量</u> <u>Emission mass</u>
mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test	kg	g/test	mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test
◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring								◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring							
備考								備考							
Remarks								Remarks							
<u>付表 11</u> <u>Attached Table 11</u> <u>SPN 測定記録 (冷機状態 WHTC)</u> <u>SPN Emission Record (Cold Start WHTC)</u>								<u>(新設)</u>							
◎固体粒子数の試験成績 <u>Solid Particulate Number Test Results</u>															

新			旧	
試験開始時刻	時	分		
Measurement start time	H	M		
実サイクル仕事量				
Actual cycle work	kWh			
全流希釈法による場合 For full flow dilution				
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	総希釈排出ガス質 量[m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test
分流希釈法による場合 For partial flow dilution				
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	等価希釈排出ガス 質量[m <sub>edr</sub> ] Mass of equivalent diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test
ダイレクトサンプリング法による場合 For Dilect Sampling				
校正係数 [k] Calibration factor	データサンプリング 周波数 [f] Data sampling frequency	粒子数 [N <sub>i</sub> ] Particle number		

新				旧
-	Hz	個/test		
<p><input type="checkbox"/>校正係数が粒子数カウンターの内部で適用される場合はkに1を用いること Where the calibration factor is applied internally within the particle number counter, a value of 1 shall be used for k</p>				
<p>備考 Remarks</p> <hr/> <hr/>				
付表 12 Attached Table 12				<u>(新設)</u>
SPN 測定記録 (暖機状態 WHTC) SPN Emission Record (Hot Start WHTC)				
◎固体粒子数の試験成績 Solid Particulate Number Test Results				
試験開始時刻 Measurement start time	時 H	分 M		
実サイクル仕事量 Actual cycle work			kWh	
全流希釈法による場合 For full flow dilution				
粒子平均濃度 [Cs] Average concentration of particles	総希釈排出ガス質 量[m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数 [f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test
分流通法による場合				

新					旧
For partial flow dilution					
粒子平均濃度[C <sub>a</sub> ] Average concentration of particles	等価希釈排出ガス質量[M <sub>edf</sub> ] Mass of equivalent diluted exhaust gas	校正係数[k] Calibration factor	平均粒子濃度減少係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数[N] Particle number	
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test	
ダイレクトサンプリング法による場合 For Direct Sampling					
校正係数[k] Calibration factor	データサンプリング周波数[f] Data sampling frequency	粒子数[N <sub>i</sub> ] Particle number			
-	Hz	個/test			
<input type="checkbox"/> 校正係数が粒子数カウンターの内部で適用される場合はkに1を用いること Where the calibration factor is applied internally within the particle number counter, a value of 1 shall be used for k					
備考 Remarks					
<hr/> <hr/> <hr/>					
付表 13 Attached Table 13 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHTC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHTC)			付表 11 Attached Table 11 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHTC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHTC)		

新				旧			
エンジン型式 Engine type		エンジン番号 Engine No.		エンジン型式 Engine type		エンジン番号 Engine No.	
◎試験結果 Test Results ○重み付け排出量 Weighted emission mass				◎試験結果 Test Results ○重み付け排出量 Weighted emission mass			
	暖機状態 Hot start	冷機状態 Cold start	排出率 The brake specific emissions		暖機状態 Hot start	冷機状態 Cold start	排出率 The brake specific emissions
CO	g/test	g/test	g/kWh	CO	g/test	g/test	g/kWh
NMHC	g/test	g/test	g/kWh	NMHC	g/test	g/test	g/kWh
NOx	g/test	g/test	g/kWh	NOx	g/test	g/test	g/kWh
PM	g/test	g/test	g/kWh	PM	g/test	g/test	g/kWh
<u>SPN</u>	<u>個/test</u>	<u>個/test</u>	<u>個/kWh</u>	<u>(新設)</u>			
CO <sub>2</sub>	g/test	g/test	g/kWh	CO <sub>2</sub>	g/test	g/test	g/kWh
実サイクル仕事量 Actual cycle work	kWh	kWh	/	実サイクル仕事量 Actual cycle work	kWh	kWh	/
備考 Remarks				備考 Remarks			
付表 14 Attached Table 14 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHSC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHSC)				付表 12 Attached Table 12 ディーゼル重量車排出ガスの試験記録及び成績 (WHSC) Exhaust Emission From Diesel Heavy-Duty Motor Vehicle Test Data Record Form (WHSC)			
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		
◎試験エンジン				◎試験エンジン			





新	旧																																																														
<p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録 Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">吸入負圧 Intake air restriction</td> <td style="width: 20%; text-align: center;">kPa</td> <td style="width: 50%;">排気圧力 Exhaust pressure</td> <td style="width: 20%; text-align: center;">kPa</td> </tr> <tr> <td colspan="4">給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet</td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">K(°C)</td> </tr> </table> <p>備考 Remarks</p> <hr/> <p>付表 15 Attached Table 15 (略)</p> <p>付表 16 Attached Table 16 (略)</p> <p>付表 17 Attached Table 17 (略)</p> <p>付表 18 Attached Table 18</p> <p style="text-align: center;">PM測定記録 (WHSC) PM Emission Record (WHSC)</p> <p>◎粒子状物質の試験成績 Particulate Matters Test Results</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 60%;">試験開始時刻 Measurement start time</td> <td style="width: 10%; text-align: center;">時 H</td> <td style="width: 10%; text-align: center;">分 M</td> </tr> <tr> <td colspan="3">捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity</td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">cm/s</td> </tr> <tr> <td colspan="3">実サイクル仕事量 Actual cycle work</td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">kWh</td> </tr> </table> <p>全流希釈法による場合 For full flow dilution</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 25%; text-align: center;">希釈排出ガス Diluted exhaust gas</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">バックグラウンド</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">排出量 Emissio</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">排出率 The</td> </tr> </table>	吸入負圧 Intake air restriction	kPa	排気圧力 Exhaust pressure	kPa	給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet				K(°C)				試験開始時刻 Measurement start time	時 H	分 M	捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity			cm/s			実サイクル仕事量 Actual cycle work			kWh			希釈排出ガス Diluted exhaust gas	バックグラウンド	排出量 Emissio	排出率 The	<p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録 Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 50%;">吸入負圧 Intake air restriction</td> <td style="width: 20%; text-align: center;">kPa</td> <td style="width: 50%;">排気圧力 Exhaust pressure</td> <td style="width: 20%; text-align: center;">kPa</td> </tr> <tr> <td colspan="4">給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet</td> </tr> <tr> <td colspan="4" style="text-align: center;">K(°C)</td> </tr> </table> <p>備考 Remarks</p> <hr/> <p>付表 13 Attached Table 13 (略)</p> <p>付表 14 Attached Table 14 (略)</p> <p>付表 15 Attached Table 15 (略)</p> <p>付表 16 Attached Table 16</p> <p style="text-align: center;">PM測定記録 (WHSC) PM Emission Record (WHSC)</p> <p>◎粒子状物質の試験成績 Particulate Matters Test Results</p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 60%;">試験開始時刻 Measurement start time</td> <td style="width: 10%; text-align: center;">時 H</td> <td style="width: 10%; text-align: center;">分 M</td> </tr> <tr> <td colspan="3">捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity</td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">cm/s</td> </tr> <tr> <td colspan="3">実サイクル仕事量 Actual cycle work</td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">kWh</td> </tr> </table> <p>全流希釈法による場合 For full flow dilution</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="width: 25%; text-align: center;">希釈排出ガス Diluted exhaust gas</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">バックグラウンド</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">排出量 Emissio</td> <td style="width: 15%; text-align: center;">排出率 The</td> </tr> </table>	吸入負圧 Intake air restriction	kPa	排気圧力 Exhaust pressure	kPa	給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet				K(°C)				試験開始時刻 Measurement start time	時 H	分 M	捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity			cm/s			実サイクル仕事量 Actual cycle work			kWh			希釈排出ガス Diluted exhaust gas	バックグラウンド	排出量 Emissio	排出率 The
吸入負圧 Intake air restriction	kPa	排気圧力 Exhaust pressure	kPa																																																												
給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet																																																															
K(°C)																																																															
試験開始時刻 Measurement start time	時 H	分 M																																																													
捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity																																																															
cm/s																																																															
実サイクル仕事量 Actual cycle work																																																															
kWh																																																															
希釈排出ガス Diluted exhaust gas	バックグラウンド	排出量 Emissio	排出率 The																																																												
吸入負圧 Intake air restriction	kPa	排気圧力 Exhaust pressure	kPa																																																												
給気冷却器出口の空気温度 Air temperature at intercooler outlet																																																															
K(°C)																																																															
試験開始時刻 Measurement start time	時 H	分 M																																																													
捕集フィルタ表面ガス流速 Sampling filter gas flow velocity																																																															
cm/s																																																															
実サイクル仕事量 Actual cycle work																																																															
kWh																																																															
希釈排出ガス Diluted exhaust gas	バックグラウンド	排出量 Emissio	排出率 The																																																												

新									旧								
					Background		n mass	brake specific emissions						Background		n mass	brake specific emissions
捕集質量 Collected mass	希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) (Mole) of the sample	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空気質量 (モル量) (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass	g/test	g/kWh	捕集質量 Collected mass	希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) (Mole) of the sample	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空気質量 (モル量) (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass	g/test	g/kWh
mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)			mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test	g/kWh

分流希釈法による場合  
For partial flow dilution

捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) (Mole) of sample	排出ガス質量 (モル量) (Mole) of exhaust gas	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of diluted exhaust gas	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of diluted exhaust gas	<u>排出量</u> <u>又は</u> <u>SPN 計測時流量補正前の排出量</u> <u>Emission mass or Emission mass uncorrected for SPN measurement</u>	<u>粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量</u> <u>Total mass of diluted exhaust gas extracted from the tunnel for particle</u>	<u>SPN 計測時流量補正後の排出量</u> <u>Emission mass corrected for SPN measurement flow</u>	排出率 The brake specific emissions
------------------------	--------------------------------------------------------------	-------------------------------	------------------------------------	---------------------------------------------------------	---------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------

分流希釈法による場合  
For partial flow dilution

捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) (Mole) of sample	排出ガス質量 (モル量) (Mole) of exhaust gas	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	排出量 Emission mass	排出率 The brake specific emissions
------------------------	--------------------------------------------------------------	-------------------------------	------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------	----------------------	-------------------------------------

新									旧									
			e)	that has passed through the sampling filter	that has passed through the dilution tunnel	<u>ment flow</u>	<u>number sampling</u>											
mg			kg (kmol )	kg (mol)	kg (mol)	<u>g/test</u>	<u>kg</u>	g/test	g/kWh	mg			kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test	g/kWh
◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring									◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring									
備考									備考									
Remarks									Remarks									
付表 19									<u>(新設)</u>									
Attached Table 19																		
SPN 測定記録 (WHSC)																		
SPN Emission Record (WHSC)																		
◎固体粒子数の試験成績																		
Solid Particulate Number Test Results																		
試験開始時刻																		
Measurement start time																		
実サイクル仕事量																		
Actual cycle work																		
全流希釈法による場合																		
For full flow dilution																		

新						旧
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	総希釈排出ガ ス質量 [m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度 減少係数 [f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number	仕事量比粒子 数 [e] Particle number per kWh	
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test	個/kWh	
分流希釈法による場合 For partial flow dilution						
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	等価希釈排出 ガス質量 [m <sub>edf</sub> ] Mass of equivalent diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度 減少係数 [f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number	仕事量比粒子 数 [e] Particle number per kWh	
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test	個/kWh	
ダイレクトサンプリング法による場合 For Dilect Sampling						
校正係数[k] Calibration factor	データサンプリ ング周波数 [f] Data sampling frequency	粒子数 [N <sub>i</sub> ] Particle number	仕事量比 粒子数 [e] Particle number per kWh			
-	Hz	個/test	個/kWh			
<input type="checkbox"/> 校正係数が粒子数カウンターの内部で適用される場合はkに1を用いること						

新	旧																																																																									
<p style="color: red;">Where the calibration factor is applied internally within the particle number counter, a value of 1 shall be used for k</p> <p>備考 Remarks</p> <hr/> <p>付表 20 Attached Table 20</p> <p style="text-align: center;">周期的再生調整係数算出用排出ガス試験記録 Exhaust Emission Test Record for Calculation of Periodic Adjustment Factor</p> <p>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</p> <p>エンジン型式 エンジン番号 Engine type Engine No.</p> <p>◎試験記録 Test Record</p> <p>○再生が生じていない試験からの平均排出率 <math>e</math> Specific emission rate from a test in which the regeneration does not occur</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th colspan="5" style="text-align: center;">排出物成分 Exhaust emission components</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">CO</th> <th style="text-align: center;">NMHC</th> <th style="text-align: center;">NOx</th> <th style="text-align: center;">PM</th> <th style="text-align: center;">SPN</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">平均排出率:<math>e</math> Specific emission rate:<math>e</math> (g/kWh 又は個/kWh)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">サイクル数:<math>n</math> Number of cycle:<math>n</math></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>○再生が生じている試験からの平均排出率 <math>e_r</math> Specific emission rate from a test in which the regeneration occurs</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th colspan="5" style="text-align: center;">排出物成分 Exhaust emission components</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">CO</th> <th style="text-align: center;">NMHC</th> <th style="text-align: center;">NOx</th> <th style="text-align: center;">PM</th> <th style="text-align: center;">SPN</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">平均排出率:<math>e_r</math> Specific emission rate:<math>e_r</math> (g/kWh 又は個/kWh)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		排出物成分 Exhaust emission components					CO	NMHC	NOx	PM	SPN	平均排出率: $e$ Specific emission rate: $e$ (g/kWh 又は個/kWh)						サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$							排出物成分 Exhaust emission components					CO	NMHC	NOx	PM	SPN	平均排出率: $e_r$ Specific emission rate: $e_r$ (g/kWh 又は個/kWh)						<p>付表 17 Attached Table 17</p> <p style="text-align: center;">周期的再生調整係数算出用排出ガス試験記録 Exhaust Emission Test Record for Calculation of Periodic Adjustment Factor</p> <p>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</p> <p>エンジン型式 エンジン番号 Engine type Engine No.</p> <p>◎試験記録 Test Record</p> <p>○再生が生じていない試験からの平均排出率 <math>e</math> Specific emission rate from a test in which the regeneration does not occur</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th colspan="4" style="text-align: center;">排出物成分 Exhaust emission components</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">CO</th> <th style="text-align: center;">NMHC</th> <th style="text-align: center;">NOx</th> <th style="text-align: center;">PM</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">平均排出率:<math>e</math> Specific emission rate:<math>e</math> (g/kWh)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td style="text-align: center;">サイクル数:<math>n</math> Number of cycle:<math>n</math></td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>○再生が生じている試験からの平均排出率 <math>e_r</math> Specific emission rate from a test in which the regeneration occurs</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th rowspan="2"></th> <th colspan="4" style="text-align: center;">排出物成分 Exhaust emission components</th> </tr> <tr> <th style="text-align: center;">CO</th> <th style="text-align: center;">NMHC</th> <th style="text-align: center;">NOx</th> <th style="text-align: center;">PM</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td style="text-align: center;">平均排出率:<math>e_r</math> Specific emission rate:<math>e_r</math> (g/kWh)</td> <td></td> <td></td> <td></td> <td></td> </tr> </tbody> </table>		排出物成分 Exhaust emission components				CO	NMHC	NOx	PM	平均排出率: $e$ Specific emission rate: $e$ (g/kWh)					サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$						排出物成分 Exhaust emission components				CO	NMHC	NOx	PM	平均排出率: $e_r$ Specific emission rate: $e_r$ (g/kWh)				
		排出物成分 Exhaust emission components																																																																								
	CO	NMHC	NOx	PM	SPN																																																																					
平均排出率: $e$ Specific emission rate: $e$ (g/kWh 又は個/kWh)																																																																										
サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$																																																																										
	排出物成分 Exhaust emission components																																																																									
	CO	NMHC	NOx	PM	SPN																																																																					
平均排出率: $e_r$ Specific emission rate: $e_r$ (g/kWh 又は個/kWh)																																																																										
	排出物成分 Exhaust emission components																																																																									
	CO	NMHC	NOx	PM																																																																						
平均排出率: $e$ Specific emission rate: $e$ (g/kWh)																																																																										
サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$																																																																										
	排出物成分 Exhaust emission components																																																																									
	CO	NMHC	NOx	PM																																																																						
平均排出率: $e_r$ Specific emission rate: $e_r$ (g/kWh)																																																																										

新						旧						
サイクル数: $n_r$ Number of cycle: $n_r$						サイクル数: $n_r$ Number of cycle: $n_r$						
○暖機モード試験に関する平均排出率 $e_w$ Specific emission rate related to hot start						○暖機モード試験に関する平均排出率 $e_w$ Specific emission rate related to hot start						
		排出物成分 Exhaust emission components						排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM
平均排出率: $e_w$ Specific emission rate: $e_w$ (g/kWh <u>又は個/kWh</u> )							平均排出率: $e_w$ Specific emission rate: $e_w$ (g/kWh)					
○各測定物質の周期的再生調整係数 $k_{MTr}$ 、 $k_{MDr}$ 、 $k_{Tr}$ 、 $k_{Dr}$ Each measurement substance periodic regeneration adjustment factor						○各測定物質の周期的再生調整係数 $k_{MTr}$ 、 $k_{MDr}$ 、 $k_{Tr}$ 、 $k_{Dr}$ Each measurement substance periodic regeneration adjustment factor						
再生調整係数 Regeneration adjustment factor		排出物成分 Exhaust emission components				再生調整係数 Regeneration adjustment factor		排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM
乗法 Multiplicative	加法 Additive	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	乗法 Multiplicative	加法 Additive	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
$k_{MTr}$	$k_{Tr}$ (g/kWh <u>又は個/kWh</u> )						$k_{MTr}$	$k_{Tr}$ (g/kWh)				
$k_{MDr}$	$k_{Dr}$ (g/kWh <u>又は個/kWh</u> )						$k_{MDr}$	$k_{Dr}$ (g/kWh)				
備考 Remarks						備考 Remarks						
付表 <u>21</u> Attached Table <u>21</u> 蓄電装置測定記録 (HILS システム要素試験) Measurement Record of Battery Test (HILS System Component Test)						付表 <u>18</u> Attached Table <u>18</u> 蓄電装置測定記録 (HILS システム要素試験) Measurement Record of Battery Test (HILS System Component Test)						
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	
◎試験蓄電装置 Test Rechargeable Electrical Energy Storage System (REESS) 蓄電装置種別						◎試験蓄電装置 Test Rechargeable Electrical Energy Storage System (REESS) 蓄電装置種別						
セル数						セル数						

新										旧																													
REESS Sort					<u>Number of cells</u>					REESS Sort					<u>Cell Quantity</u>																								
定格容量		時間率(n)			定格電圧					定格容量		時間率 n			定格電圧																								
<u>Rated Capacity</u>		Ah or Wh		<u>Hour rate</u>			h			<u>Rated Voltage</u>					<u>Nominal Capacity</u>		Ah or Wh			<u>hour rate</u>			h			<u>Nominal Voltage</u>					V								
試験単位										試験単位																													
バッテリーシステム全体					/					代表的サブシステム					バッテリーシステム全体					/					代表的サブシステム														
Test unit										the complete battery system / a representative subsystem										Test unit										the complete battery system / a representative subsystem									
○構成										○構成																													
Structure										Structure																													
車両仕様					単位電池数					車両仕様					単位電池数																								
<u>Vehicle type</u>					<u>Number of modules</u>					<u>Box on vehicle</u>					Module quantity																								
◎開回路電圧測定結果										◎開回路電圧測定結果																													
Measured Results of Open Circuit voltage										Measured Results of Open Circuit voltage																													
	開回路電圧[V] Open circuit voltage				開回路電圧[V] Open circuit voltage						開回路電圧[V] Open circuit voltage				開回路電圧[V] Open circuit voltage																								
SOC[%]	N1	N2	N3	平均値 Average	SOC[%]	N1	N2	N3	平均値 Average	SOC[%]	N1	N2	N3	平均値 Average	SOC[%]	N1	N2	N3	平均値 Average																				
100					45					45					45																								
95					40					40					40																								
90					35					35					35																								
85					30					30					30																								
80					25					25					25																								
75					20					20					20																								
70					15					15					15																								
65					10					10					10																								
60					5					5					5																								
55					0					0					0																								



新										旧											
50										50											
備考 Remarks										備考 Remarks											
◎RO、RおよびC 特性試験測定結果（略）										◎RO、RおよびC 特性試験測定結果（略）											
付表 <u>22</u> Attached Table <u>22</u> （略）										付表 <u>19</u> Attached Table <u>19</u> （略）											
付表 <u>23</u> Attached Table <u>23</u> 電動機トルク・消費電力測定記録（HILS システム要素試験） Motor Torque/Power Consumption Measurement Record (HILS System Component Test)										付表 <u>20</u> Attached Table <u>20</u> 電動機トルク・消費電力測定記録（HILS システム要素試験） Motor Torque/Power Consumption Measurement Record (HILS System Component Test)											
試験期日	年	月	日	試験場所						試験担当者	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	Test date	Y.	M.	D.	Test Site						Tested by
◎試験電動機の仕様 Specification										◎試験電動機の仕様 Specification											
○電動機 Electric motor										○電動機 Electric motor											
型式	種類	番号								型式	種類	番号	耐熱クラス								
Type	Sort	No.								Type	Sort	No.	Class of anti-thermal								
附属装置	冷却方式	潤滑系装置								センサ類	附属装置	冷却方式	潤滑系装置							センサ類	
Accessory	Cooling type	Lubrication system								Sensors	Accessory	Cooling type	Lubricant							Sensors	
○制御装置 Inverter										○制御装置 Inverter											
種類	番号	冷却方式								種類	番号	冷却方式									
Sort	No.	Cooling type								Sort	No.	Cooling type									
○電源装置										○動力計											
Power source					<u>Dynamometer</u>					Power source					<u>Absorbing device</u>						

新					旧							
種類	公称蓄電装置電圧		型式		種類	公称蓄電装置電圧		型式				
Sort	Nominal voltage		V Type		Sort	Nominal voltage		Type				
○動力計と電動機との接続					○動力計と電動機との接続							
<u>Connection between Dynamometer and motor</u>					<u>Connection between motor connection between motor</u>							
変速比		伝達効率			変速比		伝達効率					
Gear ratio		Transmission efficiency			Gear ratio		Transmitted efficiency					
○測定器					○測定器							
Measuring <u>equipment</u>					Measuring <u>devices</u>							
電圧計		回転計	温度計	トルク計	電圧計		回転計	温度計	トルク計			
<u>Voltage meter</u>		Speed sensor	Temp. sensor	<u>Torque meter</u>	Torque meter		Speed sensor	Temp. sensor	Voltage meter			
◎試験記録					◎試験記録							
Test record					Test record							
試験時間 (開始)		時	分	(終了)	時	分						
Time(start)		H.	M.	(end)	H.	M.						
試験開始時室温		試験終了時室温			試験開始時室温		試験終了時室温					
Room temp. at start		K(°C)	Room temp. at end	K(°C)	Room temp. at start		K(°C)	Room temp. at end	K(°C)			
試験開始時冷却液温度		(水温)	(油温)				試験開始時冷却液温度		(水温)	(油温)		
<u>Cooling media temp.</u> at start		Coolant temp.	K(°C)	Oil temp.	K(°C)	<u>Temp. of cooling</u> at start		Coolant temp.	K(°C)	Oil temp.	K(°C)	
◎測定結果					◎測定結果							
Test result					Test result							
測定 番号 No	目標 回転 速度 Target speed (min -)	トル ク 指令 値 Target torque (%)	電動機 motor	制御装置 inverter	制御装置 の 各部温度 Temp. of inverter (°C)	測定 番号 No	目標 回転 速度 Target	トル ク 指令 値 Target	電動機 motor	制御装置 inverter	<u>巻線温度</u> <u>Coil temp.</u> (°C)	制御装 置の 各部温 度 Temp. of invert er (°C)

新									旧																
	1 (rpm)	or (Nm)	回転速度 speed (min <sup>-1</sup> ) 1 (rpm)	軸トルク torque (Nm)	軸出力 output (kW)	入力電圧 voltage (V)	入力電流 current (A)	入力電力 power (kW)	測定部位名称 Name of measured location :		speed (min <sup>-1</sup> )	torque (%) or (Nm)	回転速度 speed (min <sup>-1</sup> )	軸トルク torque (Nm)	軸出力 output (kW)	入力電圧 voltage (V)	入力電流 current (A)	入力電力 power (kW)	1	2	3	4	5	6	測定部位名称 Name of measured place :
2										2															
3										3															
4										4															
5										5															
6										6															
7										7															
8										8															
9										9															
10										10															
11										11															
備考 Remarks									備考 Remarks																
付表 24-1 Attached Table 24-1 キャパシタ静電容量・内部抵抗測定記録 (HILS システム要素試験) Capacitance of capacitor and Internal Resistance Measurement Record (HILS System Component Test)									付表 21-1 Attached Table 21-1 キャパシタ静電容量・内部抵抗測定記録 (HILS システム要素試験) Capacitance of capacitor and Internal Resistance Measurement Record (HILS System Component Test)																
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	試験期日 Test date			年 Y.	月 M.	日 D.	試験場所 Test Site			試験担当者 Tested by						

新	旧																												
◎試験キャパシタ Test Capacitor キャパシタ種別 <span style="float:right">キャパシタ数</span> <u>Capacitor Sort <span style="float:right">Number of Capacitors</span></u> 定格容量 <span style="float:right">作動電圧</span> <span style="float:right">最小</span> <span style="float:right">最大</span> <u>Rated Capacity <span style="float:right">F</span> Operating Voltage Minimum <span style="float:right">Maximum</span> <span style="float:right">V</span></u> 最大許容連続電流 <u>Maximum allowed continuous current <span style="float:right">A</span></u> ○構成 Structure 車両仕様 <span style="float:right">単位キャパシタ</span> <u>Vehicle type <span style="float:right">Module</span></u> 単位キャパシタ数 <span style="float:right">セル数/単位キャパシタ</span> <span style="float:right">接続抵抗</span> <u>Number of module <span style="float:right">Number of cells/Module</span> Contact resistance <span style="float:right"><math>\Omega</math></span></u> ◎ソーク記録 Soak record ソーク時間 月 日 時 分 ~ 月 日 時 分 <u>Soak time <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">D</span> <span style="float:right">H</span> <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">-</span> <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">D</span> <span style="float:right">H</span> <span style="float:right">M</span></u> ◎電圧測定結果 Measured Results of voltage <table border="1" style="width:100%"> <tr> <td>充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t1)</math> Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>VmaxとVbの間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t2)</math> Absolute difference of voltages between Vmax and Vb</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t3)</math> Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>VminとVcの間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t4)</math> Absolute difference of voltages between Vmin and Vc</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> </table>	充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse	V	放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse	V	放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse	V	t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t1)$ Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1	V	VmaxとVbの間の電圧絶対差 $\Delta V(t2)$ Absolute difference of voltages between Vmax and Vb	V	t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t3)$ Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3	V	VminとVcの間の電圧絶対差 $\Delta V(t4)$ Absolute difference of voltages between Vmin and Vc	V	◎試験キャパシタ Test Capacitor キャパシタ種別 <span style="float:right">キャパシタ数</span> <u>Capacitor Sort <span style="float:right">Capacitor Quantity</span></u> 定格容量 <span style="float:right">作動電圧</span> <span style="float:right">最小</span> <span style="float:right">最大</span> <u>Nominal Capacity <span style="float:right">F</span> Operating Voltage Minimum <span style="float:right">Maximum</span> <span style="float:right">V</span></u> 最大許容連続電流 <u>Maximum allowed continuous current <span style="float:right">A</span></u> ○構成 Structure 車両仕様 <span style="float:right">単位キャパシタ</span> <u>Box on vehicle <span style="float:right">Module</span></u> 単位キャパシタ数 <span style="float:right">セル数/単位キャパシタ</span> <span style="float:right">接続抵抗</span> <u>Module quantity <span style="float:right">Quantity/module</span> Contact resistance <span style="float:right"><math>\Omega</math></span></u> ◎ソーク記録 Soak record ソーク時間 月 日 時 分 ~ 月 日 時 分 <u>Soak time <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">D</span> <span style="float:right">H</span> <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">-</span> <span style="float:right">M</span> <span style="float:right">D</span> <span style="float:right">H</span> <span style="float:right">M</span></u> ◎電圧測定結果 Measured Results of voltage <table border="1" style="width:100%"> <tr> <td>充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t1)</math> Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>VmaxとVbの間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t2)</math> Absolute difference of voltages between Vmax and Vb</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t3)</math> Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> <tr> <td>VminとVcの間の電圧絶対差 <math>\Delta V(t4)</math> Absolute difference of voltages between Vmin and Vc</td> <td style="text-align:right">V</td> </tr> </table>	充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse	V	放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse	V	放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse	V	t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t1)$ Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1	V	VmaxとVbの間の電圧絶対差 $\Delta V(t2)$ Absolute difference of voltages between Vmax and Vb	V	t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t3)$ Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3	V	VminとVcの間の電圧絶対差 $\Delta V(t4)$ Absolute difference of voltages between Vmin and Vc	V
充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse	V																												
放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse	V																												
放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse	V																												
t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t1)$ Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1	V																												
VmaxとVbの間の電圧絶対差 $\Delta V(t2)$ Absolute difference of voltages between Vmax and Vb	V																												
t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t3)$ Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3	V																												
VminとVcの間の電圧絶対差 $\Delta V(t4)$ Absolute difference of voltages between Vmin and Vc	V																												
充電パルス開始直前(t1)の無負荷電圧 Va No-load voltage right before start of the charge pulse	V																												
放電パルス開始直前(t3)の無負荷電圧 Vb No-load voltage right before start of the discharge pulse	V																												
放電パルス終了(t4)から30秒後の無負荷電圧 Vc No-load voltage recorded 30 seconds after the end of the discharge pulse	V																												
t1の時点におけるVaと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t1)$ Absolute difference of voltages between Va and the intercept value of the straight-line approximation at t1	V																												
VmaxとVbの間の電圧絶対差 $\Delta V(t2)$ Absolute difference of voltages between Vmax and Vb	V																												
t3の時点におけるVbと直線近似の切片値の間の電圧絶対差 $\Delta V(t3)$ Absolute difference of voltages between Vb and the intercept value of the straight-line approximation at t3	V																												
VminとVcの間の電圧絶対差 $\Delta V(t4)$ Absolute difference of voltages between Vmin and Vc	V																												
◎静電容量及び内部抵抗の計算	◎静電容量及び内部抵抗の計算																												

新			旧		
Calculation of capacitance and resistance			Calculation of capacitance and resistance		
静電容量：充電時	$C_{\text{charge}} = \frac{\sum_{t_1}^{t_2} I_{\text{meas}} \times \Delta t}{V_b - V_a}$	F	静電容量：充電時	$C_{\text{charge}} = \frac{\sum_{t_1}^{t_2} I_{\text{meas}} \times \Delta t}{V_b - V_a}$	F
静電容量：放電時	$C_{\text{discharge}} = \frac{\sum_{t_3}^{t_4} I_{\text{meas}} \times \Delta t}{V_c - V_b}$	F	静電容量：放電時	$C_{\text{discharge}} = \frac{\sum_{t_3}^{t_4} I_{\text{meas}} \times \Delta t}{V_c - V_b}$	F
内部抵抗：充電時	$R_{\text{charge}} = \frac{\Delta V(t_1) + \Delta V(t_2)}{2 \times I_{\text{test}}}$		内部抵抗：充電時	$R_{\text{charge}} = \frac{\Delta V(t_1) + \Delta V(t_2)}{2 \times I_{\text{test}}}$	
内部抵抗：放電時	$R_{\text{discharge}} = \frac{\Delta V(t_3) + \Delta V(t_4)}{2 \times I_{\text{test}}}$		内部抵抗：放電時	$R_{\text{discharge}} = \frac{\Delta V(t_3) + \Delta V(t_4)}{2 \times I_{\text{test}}}$	
備考 Remarks			備考 Remarks		
付表 24-2 Attached Table 24-2 (略)			付表 21-2 Attached Table 21-2 (略)		
付表 25 Attached Table 25 電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HPC) Exhaust Emission from Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles Test Data Record Form (HEC, HPC)			付表 22 Attached Table 22 電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HP) Exhaust Emission from Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles Test Data Record Form (HEC, HPC)		
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
◎試験電動機 Test Motor/Generator			◎試験電動機 Test Motor/Generator		
種別	型式	番号	種別	型式	番号
Sort	Type	No.	Sort	Type	No.
定格出力	定格電圧		定格出力	定格電圧	
Rated Output	kW/min <sup>-1</sup> (rpm)	Rated Voltage	Rated Output	kW/min <sup>-1</sup> (rpm)	Rated Voltage
		V			V
◎試験インバータ Test Inverter			◎試験インバータ Test Inverter		
種別	型式	番号	種別	型式	番号

新				旧			
Sort	Type	No.		Sort	Type	No.	
定格出力	定格電圧			定格出力	定格電圧		
Rated Output	kVA	Rated Voltage	V	Rated Output	kVA	Rated Voltage	V
◎試験蓄電装置				◎試験蓄電装置			
Test Rechargeable Energy Storage System (RESS)				Test Rechargeable Energy Storage System (RESS)			
蓄電装置種別	型式	番号	セル数	蓄電装置種別	型式	番号	セル数
RESS Sort	Type	No.	Number of cells	RESS Sort	Type	No.	Cell Quantity
定格容量	定格電圧			定格容量	定格電圧		
Rated Capacity	Ah or Wh	Rated Voltage	V	Nominal Capacity	Ah or Wh	Nominal Voltage	V
◎試験スーパーキャパシタ				◎試験スーパーキャパシタ			
Test super capacitor				Test super capacitor			
スーパーキャパシタ種別	定格静電容量			スーパーキャパシタ種別	定格静電容量		
Super capacitor Sort	Rated capacitance		F	Super capacitor Sort	Rated capacitance		F
◎車両諸元等				◎車両諸元等			
Vehicle specification, etc				Vehicle specification, etc			
○変速機				○変速機			
Transmission				Transmission			
手動変速機	機械式自動変速機	その他		手動変速機	機械式自動変速機	その他	
Manual transmission	Automated Mechanical Transmission	others ( )		Manual transmission	Automated Mechanical Transmission	others	
○車両諸元				○車両諸元			
Vehicle specification				Vehicle specification			
ハイブリッドシステム出力 (P <sub>rated</sub> )				ハイブリッドシステム出力 (P <sub>rated</sub> )			
Hybrid system power			kW	Hybrid system power			kW
試験車質量				試験車質量			
Vehicle test mass			kg	Vehicle test mass			kg
タイヤ動的負荷半径 (r)				タイヤ動的負荷半径			
Dynamic tire radius			m	Tire rolling radius			m
主変速機				主変速機			
Main transmission	ギヤ段数			Main transmission	ギヤ段数		
	No. of gears				No. of gears		
ギヤ比	1速	2速		ギヤ比	1速	2速	
Gear ratio	1st	2nd		Gear ratio	1s	2nd	
	3速	4速			3速	4速	
	3rd	4th			3rd	4th	
	5速	6速			5速	6速	

新				旧			
	5th		6th		5th		6th
	7 速		8 速		7 速		8 速
	7th		8th		7th		8th
副変速機	ギヤ段数			副変速機	ギヤ段数		
Sub transmission	No. of gears			Sub transmission	No. of gears		
ギヤ比	(H)		(L)	ギヤ比	(H)		(L)
Gear ratio	High		Low	Gear ratio	High		Low
終減速機ギヤ比 (シミュレーション、実機)				終減速機ギヤ比 (シミュレーション、実機)			
Final gear ratio				Final gear ratio			
アイドリングエンジン回転速度				アイドリングエンジン回転速度			
Engine idling speed min <sup>-1</sup>				Engine idling speed min <sup>-1</sup>			
◎HEC, HPC モードの模擬走行結果				◎HEC, HPC モードの模擬走行結果			
Results of WHDC mode simulation				Results of WHDC mode simulation			
電気量収支		電気量収支エネルギー換算値		電気量収支		電気量収支エネルギー換算値	
Electricity balance	Ah	Energy balance	kWh	Electricity balance	Ah	Energy balance	kWh
エンジン正側積算軸出力 (Weng_ref)		ハイブリッドシステム正側積算軸出力 (Wsys_HHS)		エンジン正側積算軸出力 (Weng_ref)		ハイブリッドシステム正側積算軸出力 (Wsys_HHS)	
Energy of Engine Output	kWh	Energy of Hybrid System Output	kWh	Energy of Engine Output	kWh	Energy of Hybrid System Output	kWh
電気量収支エネルギー換算値/エンジン正側積算軸出力 (Weng_ref)				電気量収支エネルギー換算値/エンジン正側積算軸出力 (Weng_ref)			
Energy balance / Energy of Engine Output				Energy balance / Energy of Engine Output			
備考				備考			
Remarks				Remarks			
付表 26-1				付表 23-1			
Attached Table 26-1				Attached Table 23-1			
電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HPC)				電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HPC)			
Exhaust Emission From Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicle Test Data Record Form (HEC, HPC)				Exhaust Emission From Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicle Test Data Record Form (HEC, HPC)			
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		
◎試験エンジン				◎試験エンジン			
Test Engine				Test Engine			
エンジン型式		エンジン番号		エンジン型式		エンジン番号	
Engine type		Engine No.		Engine type		Engine No.	
最高出力/回転速度		総排気量		最高出力/回転速度		総排気量	

新	旧
<p>Max power/Engine speed      kW /      min<sup>-1</sup>      Total displacement      L</p> <p>気筒数/サイクル</p> <p>No. of cylinders/cycle      /</p> <p style="text-align: center;">ブローバイ・ガス還元装置付 / 大気開放ブローバイ・ガス合流測定</p> <p style="text-align: center;">With blow-by gas re-circulation system / Atmosphere release blow-by gas routing measurement</p> <p>◎燃料及び潤滑油</p> <p>Fuel and Lubrication oil</p> <p>燃料密度(温度)      体積膨張率</p> <p>Fuel Density(Temperature)      g/cm<sup>3</sup>(      K(°C))      Volume expansion rate      K<sup>-1</sup>(°C<sup>-1</sup>)</p> <p>低位発熱量      潤滑油</p> <p>Lower Heating Value      J/g      Lubrication oil</p> <p>◎排出ガス及び粒子状物質の測定方法</p> <p>Measuring Method for Exhaust Emissions and Particulate Matters</p> <p>排出ガス      <input type="checkbox"/>希釈測定法(CFV/PDP/SSV)      <input type="checkbox"/>直接測定法</p> <p>Exhaust emissions      Diluted exhaust measurement (CFV/PDP/SSV)      Raw exhaust measurement</p> <p>粒子状物質      <input type="checkbox"/>全流希釈法(単段/二段)      <input type="checkbox"/>分流希釈法(全量捕集/部分捕集)</p> <p>Particulate matters      Full flow dilution      Partial flow dilution</p> <p style="text-align: center;">(Single dilution/Double dilution)      (Totalsampling/Fractional sampling)</p> <p>◎試験用装置</p> <p>Test Equipment</p> <p>エンジンダイナモメータ      型式</p> <p>Engine dynamometer      Type</p> <p>排出ガス分析計      型式</p> <p>Exhaust gas analyzer      Type</p> <p>希釈装置      全流希釈      型式      (採取量設定値      )</p> <p>Dilution system      Full flow dilution      Type      (Sampling amount set value      m<sup>3</sup>/min)</p> <p style="text-align: center;">分流希釈      型式      (1/サンプル率設定値      )</p> <p style="text-align: center;">Partial flow dilution      Type      (1/Sample ratio set value      )</p> <p>精密天秤      型式</p> <p>Analytical balance      Type</p> <p style="color: red;">固体粒子数計測器      型式</p> <p style="color: red;">Solid Particle Counter      Type</p> <p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録</p> <p>Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.</p> <p>吸入負圧      排気圧力</p>	<p>Max power/Engine speed      kW /      min<sup>-1</sup>      Total displacement      L</p> <p>気筒数/サイクル</p> <p>No. of cylinders/cycle      /</p> <p style="text-align: center;">ブローバイ・ガス還元装置付 / 大気開放ブローバイ・ガス合流測定</p> <p style="text-align: center;">With blow-by gas re-circulation system / Atmosphere release blow-by gas routing measurement</p> <p>◎燃料及び潤滑油</p> <p>Fuel and Lubrication oil</p> <p>燃料密度(温度)      体積膨張率</p> <p>Fuel Density(Temperature)      g/cm<sup>3</sup>(      K(°C))      Volume expansion rate      K<sup>-1</sup>(°C<sup>-1</sup>)</p> <p>低位発熱量      潤滑油</p> <p>Lower Heating Value      J/g      Lubrication oil</p> <p>◎排出ガス及び粒子状物質の測定方法</p> <p>Measuring Method for Exhaust Emissions and Particulate Matters</p> <p>排出ガス      <input type="checkbox"/>希釈測定法(CFV/PDP/SSV)      <input type="checkbox"/>直接測定法</p> <p>Exhaust emissions      Diluted exhaust measurement (CFV/PDP/SSV)      Raw exhaust measurement</p> <p>粒子状物質      <input type="checkbox"/>全流希釈法(単段/二段)      <input type="checkbox"/>分流希釈法(全量捕集/部分捕集)</p> <p>Particulate matters      Full flow dilution      Partial flow dilution</p> <p style="text-align: center;">(Single dilution/Double dilution)      (Totalsampling/Fractional sampling)</p> <p>◎試験用装置</p> <p>Test Equipment</p> <p>エンジンダイナモメータ      型式</p> <p>Engine dynamometer      Type</p> <p>排出ガス分析計      型式</p> <p>Exhaust gas analyzer      Type</p> <p>希釈装置      全流希釈      型式      (採取量設定値      )</p> <p>Dilution system      Full flow dilution      Type      (Sampling amount set value      m<sup>3</sup>/min)</p> <p style="text-align: center;">分流希釈      型式      (1/サンプル率設定値      )</p> <p style="text-align: center;">Partial flow dilution      Type      (1/Sample ratio set value      )</p> <p>精密天秤      型式</p> <p>Analytical balance      Type</p> <p>◎吸入空気圧力、排気圧力等の記録</p> <p>Record of Intake air restriction, Exhaust Pressure, etc.</p> <p>吸入負圧      排気圧力</p>



新				旧			
Intake air restriction	kPa	Exhaust pressure	kPa	Intake air restriction	kPa	Exhaust pressure	kPa
給気冷却器出口の空気温度				給気冷却器出口の空気温度			
Air temperature at intercooler outlet	K(°C)			Air temperature at intercooler outlet	K(°C)		
備考 Remarks				備考 Remarks			
付表 26-2 Attached Table 26-2 (略)				付表 23-2 Attached Table 23-2 (略)			
付表 26-3 Attached Table 26-3 (略)				付表 23-3 Attached Table 23-3 (略)			
付表 26-4 Attached Table 26-4 (略)				付表 23-4 Attached Table 23-4 (略)			
付表 26-5 Attached Table 26-5 (略)				付表 23-5 Attached Table 23-5 (略)			
付表 26-6 Attached Table 26-6 (略)				付表 23-6 Attached Table 23-6 (略)			
付表 26-7 Attached Table 26-7 (略)				付表 23-7 Attached Table 23-7 (略)			
付表 26-8 Attached Table 26-8				付表 23-8 Attached Table 23-8			
PM 測定記録 (冷機状態 HEC, HPC)				PM 測定記録 (冷機状態 HEC, HPC)			
PM Emission Record (Cold Start HEC, HPC)				PM Emission Record (Cold Start HEC, HPC)			
◎粒子状物質の試験成績				◎粒子状物質の試験成績			
Particulate Matters Test Results				Particulate Matters Test Results			
試験開始時刻		時	分	試験開始時刻		時	分
Measurement start time		H	M	Measurement start time		H	M
捕集フィルタ表面ガス流速			cm/s	捕集フィルタ表面ガス流速			cm/s
Sampling filter gas flow velocity			cm/s	Sampling filter gas flow velocity			cm/s
			Actual cycle work				Actual cycle work
kWh				kWh			
全流希釈法による場合				全流希釈法による場合			

新								旧								
For full flow dilution								For full flow dilution								
希釈排出ガス Diluted exhaust gas					バックグラウンド Background			排出量 Emission mass	希釈排出ガス Diluted exhaust gas					バックグラウンド Background		排出量 Emission mass
捕集質量 Collected mass	希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空気の質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass	捕集質量 Collected mass		希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	二次希釈空気の質量 (モル量) Mass (Mole) of secondary dilution air	捕集質量 Collected mass	サンプル質量 Sample mass		
mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test	mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test		
分流通積法による場合 For partial flow dilution								分流通積法による場合 For partial flow dilution								
捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガスの合計値 (モル量) Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	<u>排出量又はSPN計測時流量補正前の排出量</u> <u>Emission mass or Emission mass uncorrected for SPN measurement flow</u>	<u>粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量</u> <u>Total mass of diluted exhaust gas extracted from the dilution tunnel for particle number sampling</u>	<u>SPN計測時流量補正後の排出量</u> <u>Emission mass corrected for SPN measurement flow</u>	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量の合計値 (モル量) Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	<u>排出量</u> <u>Emission mass</u>		
						<u>g/test</u>	<u>kg</u>	g/test								
mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test	kg	g/test	mg	kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test		

新					旧						
◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring					◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) PTFE coated glass fiber filter <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PMP support ring <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き) PTFE membrane filter with PTFE support ring						
備考 Remarks					備考 Remarks						
付表 26-9 Attached Table 26-9 (略)					付表 23-9 Attached Table 23-9 (略)						
付表 26-10 Attached Table 26-10 PM 測定記録 (暖機状態 HEC, HPC) PM Emission Record (Hot Start HEC, HPC)					付表 23-10 Attached Table 23-10 PM 測定記録 (暖機状態 HEC, HPC) PM Emission Record (Hot Start HEC, HPC)						
◎粒子状物質の試験成績					◎粒子状物質の試験成績						
Particulate Matters Test Results					Particulate Matters Test Results						
試験開始時刻		時	分		試験開始時		時	分			
Measurement start time		H	M		Measurement start time		H	M			
捕集フィルタ表面ガス流速				実サイクル仕事量		捕集フィルタ表面ガス流速				実サイクル仕事量	
Sampling filter gas flow velocity				Actual cycle work		Sampling filter gas flow velocity				Actual cycle work	
cm/s						cm/s					
kWh					kWh						
全流希釈法による場合					全流希釈法による場合						
For full flow dilution					For full flow dilution						
希釈排出ガス				バックグラウンド		希釈排出ガス				バックグラウンド	
Diluted exhaust gas				Background		Diluted exhaust gas				Background	
捕集質量	希釈排出ガス質量	サンプル質量	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量)	二次希釈空気	捕集質量	サンプル質量	捕集フィルタを通過した二次希釈排出ガス質量 (モル量)	二次希釈空気	捕集質量	サンプル質量	排出量
Collected mass	Mass (Mole) of the diluted exhaust gas	Sample mass (mole)	Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	Mass (Mole) of secondary dilution air	Collected mass	Sample mass	Mass (Mole) of secondary diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	Mass (Mole) of secondary dilution air	Collected mass	Sample mass	Emission mass

新								旧								
											filter					
mg	kg (kmol)	kg (mol)		kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	mg	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	mg	kg (mol)	g/test	
分流希釈法による場合 For partial flow dilution								分流希釈法による場合 For partial flow dilution								
捕集質量 Collected mass	サンプル率の平均値の逆数 Inverse number of mean value of sample ratio	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量の合計値 (モル量) Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	排出量又はSPN計測時流量補正前の排出量 Emission mass or uncorrected for SPN measurement flow	粒子数サンプリングのために希釈トンネルから抽出した希釈排出ガスの総質量 Total mass of diluted exhaust gas extracted from the dilution tunnel for particle sampling	SPN計測時流量補正後の排出量 Emission mass corrected for SPN measurement flow	サンプル質量 (モル量) Sample mass (mole)	排出ガス質量の合計値 (モル量) Total sum of exhaust gas mass (mole)	捕集フィルタを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through sampling filter	希釈トンネルを通過した希釈排出ガス質量 (モル量) Mass (Mole) of diluted exhaust gas that has passed through dilution tunnel	排出量 Emission mass			
mg		kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test	kg	g/test	kg (mol)	kg (kmol)	kg (mol)	kg (mol)	kg (mol)	g/test		
◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き)								◎捕集フィルタの材質 Sampling filter material <input type="checkbox"/> PTFE コーティングガラス繊維フィルタ <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PMP サポートリング付き) <input type="checkbox"/> PTFE 薄膜フィルタ (PTFE サポートリング付き)								
PTFE coated glass fiber filter PTFE membrane filter with PMP support ring PTFE membrane filter with PTFE support ring								PTFE coated glass fiber filter PTFE membrane filter with PMP support ring PTFE membrane filter with PTFE support ring								
備考 Remarks								備考 Remarks								
付表 26-11 Attached Table 26-11 SPN 測定記録 (冷機状態 HEC, HPC) SPN Emission Record (Cold Start HEC, HPC)								<u>(新設)</u>								

新		旧		
◎固体粒子数の試験成績 Solid Particulate Number Test Results 試験開始時刻 時 分 Measurement start time H M 実サイクル仕事量 Actual cycle work kWh				
全流希釈法による場合 For full flow dilution				
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	総希釈排出ガス質量[m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test
分流希釈法による場合 For partial flow dilution				
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	等価希釈排出ガス質量[m <sub>edf</sub> ] Mass of equivalent diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test
ダイレクトサンプリング法による場合 For Dilect Sampling				
校正係数 [k] Calibration factor	データサンプリング周波数 [f] Data sampling frequency	粒子数 [N <sub>i</sub> ] Particle number		

新	旧													
<table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; margin-bottom: 10px;"> <tr> <td style="width: 10%; text-align: center;">-</td> <td style="width: 50%; text-align: center;">Hz</td> <td style="width: 40%; text-align: center;">個/test</td> </tr> </table> <p>□校正係数が粒子数カウンターの内部で適用される場合はkに1を用いること Where the calibration factor is applied internally within the particle number counter, a value of 1 shall be used for k</p> <p>備考 Remarks</p> <hr style="border: 1px solid black;"/> <hr style="border: 1px solid black;"/> <p>付表 26-12 Attached Table 26-12</p> <p style="text-align: center;">SPN 測定記録 (暖機状態 HEC, HPC) SPN Emission Record (Hot Start HEC, HPC)</p> <p>◎固体粒子数の試験成績 Solid Particulate Number Test Results</p> <p>試験開始時刻                      時                      分 Measurement start time              H                      M</p> <p>実サイクル仕事量 Actual cycle work                                              kWh</p> <p>全流希釈法による場合 For full flow dilution</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse; text-align: center;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">粒子平均濃度 [C<sub>s</sub>] Average concentration of particles</th> <th style="width: 25%;">総希釈排出ガス質 量[m<sub>ed</sub>] Total mass of diluted exhaust gas</th> <th style="width: 15%;">校正係数 [k] Calibration factor</th> <th style="width: 20%;">平均粒子濃度減少 係数[f<sub>r</sub>] Particle concentration reduction factor</th> <th style="width: 25%;">粒子数 [N] Particle number</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>個/cm<sup>3</sup></td> <td>kg/test</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>個/test</td> </tr> </tbody> </table> <p>分流希釈法による場合 For partial flow dilution</p>	-	Hz	個/test	粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	総希釈排出ガス質 量[m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number	個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test	<p>(新設)</p>
-	Hz	個/test												
粒子平均濃度 [C <sub>s</sub> ] Average concentration of particles	総希釈排出ガス質 量[m <sub>ed</sub> ] Total mass of diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数[f <sub>r</sub> ] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number										
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test										

新					旧
粒子平均濃度 [Cs] Average concentration of particles	等価希釈排出ガス 質量 [medf] Mass of equivalent diluted exhaust gas	校正係数 [k] Calibration factor	平均粒子濃度減少 係数 [fr] Particle concentration reduction factor	粒子数 [N] Particle number	
個/cm <sup>3</sup>	kg/test	-	-	個/test	
ダイレクトサンプリング法による場合 For Direct Sampling					
校正係数 [k] Calibration factor	データサンプリング周 波数 [f] Data sampling frequency		粒子数 [Ni] Particle number		
-	Hz		個/test		
<input type="checkbox"/> 校正係数が粒子数カウンターの内部で適用される場合は k に 1 を用いること Where the calibration factor is applied internally within the particle number counter, a value of 1 shall be used for k					
備考 Remarks					
<hr/> <hr/> <hr/>					
付表 26-13 Attached Table 26-13 電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HPC) Exhaust Emission From Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicle Test Data Record Form (HEC, HPC)					付表 23-11 Attached Table 23-11 電気ハイブリッド重量車排出ガスの試験記録及び成績 (HEC, HPC) Exhaust Emission From Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicle Test Data Record Form (HEC, HPC)

新				旧						
エンジン型式 Engine type		エンジン番号 Engine No.		エンジン型式 Engine type		エンジン番号 Engine No.				
◎試験結果 Test Results				◎試験結果 Test Results						
○重み付け排出量 Weighted emission mass				○重み付け排出量 Weighted emission mass						
	暖機状態 Hot start	冷機状態 Cold start	排出率 The brake specific emissions		暖機状態 Hot start	冷機状態 Cold start	排出率 The brake specific emissions			
CO	g/test	g/test	g/kWh	CO	g/test	g/test	g/kWh			
NMHC	g/test	g/test	g/kWh	NMHC	g/test	g/test	g/kWh			
NOx	g/test	g/test	g/kWh	NOx	g/test	g/test	g/kWh			
PM	g/test	g/test	g/kWh	PM	g/test	g/test	g/kWh			
<u>SPN</u>	<u>個/test</u>	<u>個/test</u>	<u>個/kWh</u>	<u>(新設)</u>						
CO <sub>2</sub>	g/test	g/test	g/kWh	CO <sub>2</sub>	g/test	g/test	g/kWh			
実サイクル仕事量 Actual cycle work	kWh	kWh	/	実サイクル仕事量 Actual cycle work	kWh	kWh	/			
備考 Remarks				備考 Remarks						
付表 27 Attached Table 27				付表 24 Attached Table 24						
周期的再生調整係数算出用排出ガス試験記録 Exhaust Emission Test Record for Calculation of Periodic Adjustment Factor				周期的再生調整係数算出用排出ガス試験記録 Exhaust Emission Test Record for Calculation of Periodic Adjustment Factor						
試験期日 Test Date	年 Y.	月 M.	日 D.	試験場所 Test Site	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
エンジン型式		エンジン番号		エンジン型式		エンジン番号				



新						旧						
Engine type _____			Engine No. _____			Engine type _____			Engine No. _____			
◎試験記録 Test Record						◎試験記録 Test Record						
○再生が生じていない試験からの平均排出率 $\bar{e}$ Specific emission rate from a test in which the regeneration does not occur						○再生が生じていない試験からの平均排出率 $\bar{e}$ Specific emission rate from a test in which the regeneration does not occur						
		排出物成分 Exhaust emission components						排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM
平均排出率: $\bar{e}$ Specific emission rate: $\bar{e}$ (g/kWh 又は個/kWh)							平均排出率: $\bar{e}$ Specific emission rate: $\bar{e}$ (g/kWh)					
サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$							サイクル数: $n$ Number of cycle: $n$					
○再生が生じている試験からの平均排出率 $\bar{e}_r$ Specific emission rate from a test in which the regeneration occurs						○再生が生じている試験からの平均排出率 $\bar{e}_r$ Specific emission rate from a test in which the regeneration occurs						
		排出物成分 Exhaust emission components						排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM
平均排出率: $\bar{e}_r$ Specific emission rate: $\bar{e}_r$ (g/kWh 又は個/kWh)							平均排出率: $\bar{e}_r$ Specific emission rate: $\bar{e}_r$ (g/kWh)					
サイクル数: $n_r$ Number of cycle: $n_r$							サイクル数: $n_r$ Number of cycle: $n_r$					
○暖機モード試験に関する平均排出率 $\bar{e}_w$ Specific emission rate related to hot start						○暖機モード試験に関する平均排出率 $\bar{e}_w$ Specific emission rate related to hot start						
		排出物成分 Exhaust emission components						排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM
平均排出率: $\bar{e}_w$ Specific emission rate: $\bar{e}_w$ (g/kWh 又は個/kWh)							平均排出率: $\bar{e}_w$ Specific emission rate: $\bar{e}_w$ (g/kWh)					
○各測定物質の周期的再生調整係数 $k_{MTr}$ 、 $k_{MDr}$ 、 $k_{Tr}$ 、 $k_{Dr}$ Each measurement substance periodic regeneration adjustment factor						○各測定物質の周期的再生調整係数 $k_{MTr}$ 、 $k_{MDr}$ 、 $k_{Tr}$ 、 $k_{Dr}$ Each measurement substance periodic regeneration adjustment factor						
再生調整係数 Regeneration adjustment factor		排出物成分 Exhaust emission components				再生調整係数 Regeneration adjustment factor		排出物成分 Exhaust emission components				
		CO	NMHC	NOx	PM	SPN			CO	NMHC	NOx	PM

新							旧					
乗法		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	乗法		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Multiplicative	加法 Additive	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	Multiplicative	加法 Additive	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
$k_{Mtr}$	$k_{Mtr}$ (g/kWh <u>又は個</u> /kWh)						$k_{Mtr}$	$k_{Mtr}$ (g/kWh)				
$k_{Dr}$	$k_{Dr}$ (g/kWh <u>又は個</u> /kWh)						$k_{Dr}$	$k_{Dr}$ (g/kWh)				
備考 Remarks							備考 Remarks					
付表 28-1 Attached Table 28-1 検証試験記録 (電気ハイブリッド重量車 (HILS システム)) Driving Precision Verification Record (Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles (HILS System)) (シャシダイナモメータ試験, パワートレーンダイナモメータ試験) (Chassis Dynamometer Test, Powertrain Dynamometer Test)							付表 25-1 Attached Table 25-1 検証試験記録 (電気ハイブリッド重量車 (HILS システム)) Driving Precision Verification Record (Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles (HILS System)) (シャシダイナモメータ試験, パワートレーンダイナモメータ試験) (Chassis Dynamometer Test, Powertrain Dynamometer Test)					
試験期日	年	月	日	試験場所	試験担当者		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		Test date	Y.	M.	D.	Test Site	Tested by
◎試験自動車 Test vehicle 車名・型式 Make・type							◎試験自動車 Test vehicle 車名・型式 Make・type					
◎試験エンジン Test engine エンジン型式 Engine type エンジン番号 Engine No.							◎試験エンジン Test engine エンジン型式 Engine type エンジン番号 Engine No.					
最高出力 Maximum Output			最大トルク Maximum torque				最高出力 Maximum Output			最大トルク Maximum torque		
kW/min <sup>-1</sup> (rpm)			N·m/ min <sup>-1</sup> (rpm)				kW/min <sup>-1</sup> (rpm)			N·m/ min <sup>-1</sup> (rpm)		
総排気量 Total displacement							総排気量 Total displacement					
L							L					
気筒数、サイクル No. of cylinder, cycle							気筒数、サイクル No. of cylinder, cycle					
◎試験電動機 Test Motor/Generator							◎試験電動機 Test Motor/Generator					
種別 Sort		型式 Type		番号 No.			種別 Sort		型式 Type		番号 No.	

新				旧			
定格出力		定格電圧		定格出力		定格電圧	
Rated Output	kW/min-1 (rpm)	Rated Voltage	V	Rated Output	kW/min-1 (rpm)	Rated Voltage	V
◎試験インバータ				◎試験インバータ			
Test Inverter				Test Inverter			
種別	型式	番号		種別	型式	番号	
Sort	Type	No.		Sort	Type	No.	
定格出力		定格電圧		定格出力		定格電圧	
Rated Output	kVA	Rated Voltage	V	Rated Output	kVA	Rated Voltage	V
◎試験蓄電装置				◎試験蓄電装置			
Test Rechargeable Energy Storage System (RESS)				Test Rechargeable Energy Storage System (RESS)			
種別	型式	番号		種別	型式	番号	
Sort	Type	No.		Sort	Type	No.	
定格容量		定格電圧		定格容量		定格電圧	
Rated Capacity	Ah	Rated Voltage	V	Nominal Capacity	Ah	Nominal Voltage	V
◎試験スーパーキャパシタ				◎試験スーパーキャパシタ			
Test super capacitor				Test super capacitor			
スーパーキャパシタ種別		定格静電容量		スーパーキャパシタ種別		定格静電容量	
Super capacitor Sort		Rated capacitance	F	Super capacitor Sort		Rated capacitance	F
◎車両諸元等				◎車両諸元等			
Vehicle specification, etc				Vehicle specification, etc			
○変速機				○変速機			
Transmission				Transmission			
手動変速機	機械式自動変速機	その他		手動変速機	機械式自動変速機	その他	
Manual transmission	Automated Mechanical transmission	others		Manual transmission	Automated Mechanical transmission	others	
○車両諸元				○車両諸元			
Vehicle specification				Vehicle specification			
ハイブリッドシステム出力 (P <sub>rated</sub> )				ハイブリッドシステム出力 (P <sub>rated</sub> )			
Hybrid system power		kW		Hybrid system power		kW	
試験車質量				試験車質量			
Vehicle test mass		kg		Vehicle test mass		kg	
前面投影面積				全面投影面積			
Vehicle frontal area		m <sup>2</sup>		Vehicle frontal area		m <sup>2</sup>	

新	旧																																																
タイヤ動的負荷半径 (r) <u>Dynamic tire radius</u> m	タイヤ動的負荷半径 <u>Tire rolling radius</u> m																																																
主変速機                    ギヤ段数 <u>Main transmission</u> <u>No. of gears</u>	主変速機                    ギヤ段数 <u>Main transmission</u> <u>No. of gears</u>																																																
<table border="0"> <tr> <td>ギヤ比</td><td>1 速</td><td>2 速</td></tr> <tr> <td>Gear ratio</td><td>1st</td><td>2nd</td></tr> <tr> <td></td><td>3 速</td><td>4 速</td></tr> <tr> <td></td><td>3rd</td><td>4th</td></tr> <tr> <td></td><td>5 速</td><td>6 速</td></tr> <tr> <td></td><td>5th</td><td>6th</td></tr> <tr> <td></td><td>7 速</td><td>8 速</td></tr> <tr> <td></td><td>7th</td><td>8th</td></tr> </table>	ギヤ比	1 速	2 速	Gear ratio	1st	2nd		3 速	4 速		3rd	4th		5 速	6 速		5th	6th		7 速	8 速		7th	8th	<table border="0"> <tr> <td>ギヤ比</td><td>1 速</td><td>2 速</td></tr> <tr> <td>Gear ratio</td><td>1st</td><td>2nd</td></tr> <tr> <td></td><td>3 速</td><td>4 速</td></tr> <tr> <td></td><td>3rd</td><td>4th</td></tr> <tr> <td></td><td>5 速</td><td>6 速</td></tr> <tr> <td></td><td>5th</td><td>6th</td></tr> <tr> <td></td><td>7 速</td><td>8 速</td></tr> <tr> <td></td><td>7th</td><td>8th</td></tr> </table>	ギヤ比	1 速	2 速	Gear ratio	1st	2nd		3 速	4 速		3rd	4th		5 速	6 速		5th	6th		7 速	8 速		7th	8th
ギヤ比	1 速	2 速																																															
Gear ratio	1st	2nd																																															
	3 速	4 速																																															
	3rd	4th																																															
	5 速	6 速																																															
	5th	6th																																															
	7 速	8 速																																															
	7th	8th																																															
ギヤ比	1 速	2 速																																															
Gear ratio	1st	2nd																																															
	3 速	4 速																																															
	3rd	4th																																															
	5 速	6 速																																															
	5th	6th																																															
	7 速	8 速																																															
	7th	8th																																															
副変速機                    ギヤ段数 <u>Sub transmission</u> <u>No. of gears</u> ギヤ比                    (H)                    (L) Gear ratio                High                    Low	副変速機                    ギヤ段数 <u>Sub transmission</u> <u>No. of gears</u> ギヤ比                    (H)                    (L) Gear ratio                High                    Low																																																
終減速機ギヤ比 <u>Final gear ratio</u>	終減速機ギヤ比 <u>Final gear ratio</u>																																																
アイドリングエンジン回転速度 <u>Engine idling speed</u> min <sup>-1</sup> (rpm)	アイドリングエンジン回転速度 <u>Engine idling speed</u> min <sup>-1</sup> (rpm)																																																
最高出力エンジン回転速度 <u>Engine speed at maximum output</u> min <sup>-1</sup> (rpm)	最高出力エンジン回転速度 <u>Engine speed at maximum output</u> min <sup>-1</sup> (rpm)																																																
有負荷最高エンジン回転速度 <u>Maximum full load engine speed</u> min <sup>-1</sup> (rpm)	有負荷最高エンジン回転速度 <u>Maximum full load engine speed</u> min <sup>-1</sup> (rpm)																																																
<u>V1000</u> km/h	<u>V1000</u> km/h																																																
備考 <u>Remarks</u> _____ _____ _____	備考 <u>Remarks</u> _____ _____ _____																																																
付表 <u>28</u> -2 Attached Table <u>28</u> -2 (略)	付表 <u>25</u> -2 Attached Table <u>25</u> -2 (略)																																																
付表 <u>29</u> Attached Table <u>29</u> 検証試験記録 (電気ハイブリッド重量車 (HILS システム) ) Verification Test Record Form (Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles (HILS	付表 <u>26</u> Attached Table <u>26</u> 検証試験記録 (電気ハイブリッド重量車 (HILS システム) ) Verification Test Record Form (Heavy-Duty Hybrid Electric Vehicles (HILS																																																

新								旧											
System)) (シャシダイナモメータ試験の自動車負荷設定記録 (台上惰行法) ) (Motor Vehicle Load Setting for Chassis Dynamometer Test Record) (Platform Coast-Down Method)								System)) (シャシダイナモメータ試験の自動車負荷設定記録 (台上惰行法) ) (Motor Vehicle Load Setting for Chassis Dynamometer Test Record) (Platform Coast-Down Method)											
◎試験自動車								◎試験自動車											
Test vehicle								Test vehicle											
車名・型式 (類別)		原動機型式		最高出力				車名・型式 (類別)		原動機型式		最高出力							
Make・Type(variant)		Engine type		Maximum output kW /min <sup>-1</sup> {rpm}				Make・Type(variant)		Engine type		Maximum output kW /min <sup>-1</sup> {rpm}							
車台番号		変速機		減速比				車台番号		変速機		減速比							
Chassis No.		Transmission		Reduction ratio				Chassis No.		Transmission		Reduction ratio							
走行距離		タイヤのサイズ						走行距離		タイヤのサイズ									
Running Distance		km Tire size						Running Distance		km Tire size									
試験自動車重量		タイヤ空気圧		前輪		後輪		試験自動車重量		タイヤ空気圧		前輪		後輪					
Test vehicle weight		kg Tire air pressure		Front		kPa/Rear		Test vehicle weight		kg Tire air pressure		Front		kPa/Rear					
ハイブリッドシステム出力								ハイブリッドシステム出力											
Hybrid system power kW								Hybrid system power kW											
◎走行抵抗								◎走行抵抗											
Running resistance								Running resistance											
転がり抵抗係数								ころがり抵抗係数											
Coefficient of rolling resistance N/kg								Coefficient of rolling resistance N/kg											
空気抵抗係数								空気抵抗係数											
Coefficient of air resistance N/(m <sup>2</sup> ・(km/h) <sup>2</sup> )								Coefficient of air resistance N/(m <sup>2</sup> ・(km/h) <sup>2</sup> )											
試験自動車の前面投影面積								試験自動車の前面投影面積											
Area of front projection of test vehicle m <sup>2</sup>								Area of front projection of test vehicle m <sup>2</sup>											
◎シャシダイナモメータにおける負荷設定記録								◎シャシダイナモメータにおける負荷設定記録											
Setting record of load on chassis dynamometer								Setting record of load on chassis dynamometer											
設定期日		年		月		日		設定場所		設定期日		年		月		日		設定場所	
Setting date		Y.		M.		D.		Setting site		Setting date		Y		M		D		Setting site	
シャシダイナモメータ ( 多点設定、 係数設定、 1点設定 )								シャシダイナモメータ ( 多点設定、 係数設定、 1点設定 )											
Chassis dynamometer (DC/DY, EC/DY) ( Multi-point setting, Coefficient setting, Single setting)								Chassis dynamometer (DC/DY, EC/DY) ( Multi-point setting, Coefficient setting, Single setting)											
試験自動車質量				駆動輪のタイヤ空気圧				試験自動車質量				駆動輪のタイヤ空気圧							
Test vehicle weight mass				kg Air pressure of driving wheels				Test vehicle weight mass				kg Air pressure of driving wheels							
速	惰行時間	平均惰行時	設定走行抵	目標走行	設定誤	ダイヤル	備考	速	惰行時間	平均惰行時	設定走行抵	目標走行	設定誤	ダイヤル	備考				
度	Coasting time	間	抗	抵抗	差	目盛	Remarks	度	Coasting time	間	抗	抵抗	差	目盛	Remarks				

新								旧																											
Speed km/h	s		Mean coasting time s	Set running resistance N	Target running resistance e N	Setting error %	Dial graduati on	Speed km/h	s		Mean coasting time s	Set running resistance N	Target running resistance e N	Setting error %	Dial graduati on																				
90								90																											
80								80																											
70								70																											
60								60																											
50								50																											
40								40																											
30								30																											
20								20																											
備考 Remarks								備考 Remarks																											
<p>TRIAS 31-J042(4)-<u>03</u> 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)</p> <p>1. ~10. (略)</p> <p>別表 1 測定値及び計算値の桁表記 (略)</p> <table border="1"> <thead> <tr><th>項目</th><th>桁表記</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>(略)</td><td></td></tr> <tr><td><u>タイヤ円周長さ</u></td><td>製造者設計値 (mm)</td></tr> <tr><td>(略)</td><td></td></tr> <tr><td>排出ガス測定値</td><td>CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</td></tr> </tbody> </table>								項目	桁表記	(略)		<u>タイヤ円周長さ</u>	製造者設計値 (mm)	(略)		排出ガス測定値	CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)	<p>TRIAS 31-J042(4)-<u>02</u> 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード)</p> <p>1. ~10. (略)</p> <p>別表 1 測定値及び計算値の桁表記 (略)</p> <table border="1"> <thead> <tr><th>項目</th><th>桁表記</th></tr> </thead> <tbody> <tr><td>(略)</td><td></td></tr> <tr><td><u>タイヤ動荷重半径</u></td><td>製造者設計値 (mm)</td></tr> <tr><td>(略)</td><td></td></tr> <tr><td>排出ガス測定値</td><td>CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</td></tr> </tbody> </table>								項目	桁表記	(略)		<u>タイヤ動荷重半径</u>	製造者設計値 (mm)	(略)		排出ガス測定値	CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
項目	桁表記																																		
(略)																																			
<u>タイヤ円周長さ</u>	製造者設計値 (mm)																																		
(略)																																			
排出ガス測定値	CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)																																		
項目	桁表記																																		
(略)																																			
<u>タイヤ動荷重半径</u>	製造者設計値 (mm)																																		
(略)																																			
排出ガス測定値	CO 規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)																																		

新			旧		
(補正前)	THC	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>	(補正前)	THC	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 加法	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 加法	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	THC	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>		THC	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 乗法	CO	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載</u>	再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 乗法	CO	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	THC	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載</u>		THC	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載</u>		NMHC	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	NOx	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載</u>		NOx	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	PM	<u>小数第5位を四捨五入し、小数第4位まで記載</u>		PM	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
<u>劣化補正值 (DF) 加法</u>	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	<u>劣化補正值 (DF)</u>	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>THC</u>	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)
<u>劣化補正值</u>	<u>CO</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>	<u>(新設)</u>		

新			旧		
<u>(DF)</u> <u>乗法</u>	<u>NMHC</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>			
	<u>NOx</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>			
	<u>PM</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>			
最終排出ガス値	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	CO	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	
	<u>THC</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位まで記載</u>	<u>THC</u>	<u>規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)</u>	
	NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	NMHC	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	
	NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	NOx	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	
	PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	PM	規制値の下位2桁目を四捨五入し、1桁目まで記載 (g/km)	
(略)			(略)		
ドライビン グインデッ クス	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>ER</u>	<u>小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載</u>	
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>DR</u>	<u>小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載</u>	
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>EER</u>	<u>小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載</u>	
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	<u>ASCR</u>	<u>小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載</u>	
	IWR	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載	IWR	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載	
	RMSSE	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載	RMSSE	小数第3位を四捨五入し、小数第2位まで記載	
(略)			(略)		
別表2 測定値及び計算値の末尾処理			別表2 測定値及び計算値の末尾処理		
項目	桁表記		項目	桁表記	
(略)			(略)		
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>メタン効率</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位までとする</u>	
<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>エタン効率</u>	<u>小数第4位を四捨五入し、小数第3位までとする</u>	
(略)			(略)		
試験帳票 Test Report			試験帳票 Test Report		



新	旧																														
1. (略)	1. (略)																														
1.1. 全般 GENERAL	1.1. 全般 GENERAL																														
<table border="1"> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>用途 Category</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>車体の形状 Bodywork</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	車台番号 Vehicle numbers	:		用途 Category	:		<u>(削除)</u>	:		車体の形状 Bodywork	:		駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:		<table border="1"> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>用途 Category</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>車体の形状 Bodywork</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	車台番号 Vehicle numbers	:		用途 Category	:		<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:		車体の形状 Bodywork	:		駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:	
車台番号 Vehicle numbers	:																														
用途 Category	:																														
<u>(削除)</u>	:																														
車体の形状 Bodywork	:																														
駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:																														
車台番号 Vehicle numbers	:																														
用途 Category	:																														
<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:																														
車体の形状 Bodywork	:																														
駆動方式 (F F、F R、4WD等) Drive wheels	:																														
1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture	1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture																														
<table border="1"> <tr> <td><u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u></td> <td>:</td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> </table>	<u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>(削除)</u>	<table border="1"> <tr> <td><u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u></td> <td>:</td> <td><u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u></td> </tr> </table>	<u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u>																								
<u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>(削除)</u>																													
<u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u>																													
1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE	1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE																														
<table border="1"> <tr> <td><u>最小エンジン回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	<u>最小エンジン回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:		<table border="1"> <tr> <td><u>最小回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	<u>最小回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:																									
<u>最小エンジン回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:																														
<u>最小回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:																														
1.1.3. (略)	1.1.3. (略)																														
1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM	1.1.4 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM																														
<table border="1"> <tr> <td><u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:		<table border="1"> <tr> <td><u>作動方式</u> <u>actuation technology</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table>	<u>作動方式</u> <u>actuation technology</u>	:																									
<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:																														
<u>作動方式</u> <u>actuation technology</u>	:																														
1.1.5. ~1.1.7. (略)	1.1.5. ~1.1.7. (略)																														
1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)	1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)																														

新	旧																																																												
<p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr><td>変速機の型式 Gearbox</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td><u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u></td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>主モード Predominant mode</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>コントロールユニット Control unit</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>変速機潤滑方式 Gearbox lubricant</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤサイズ Tire size</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤ製造者 Make</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤ型式 Tire type</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td><u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u></td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>空気圧 Tire pressure (kPa)</td><td>:</td><td></td></tr> </table> <p><u>1.1.9.</u> ギヤ比 Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).</p> <p>(略)</p> <p><u>1.1.10.</u> 電動機 ELECTRIC MACHINE</p> <p><u>1.1.11.</u> 駆動用バッテリー TRACTION REESS</p> <p>1.1.12. ~1.2. (略)</p>	変速機の型式 Gearbox	:		<u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u>	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit	:		変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:		タイヤサイズ Tire size	:		タイヤ製造者 Make	:		タイヤ型式 Tire type	:		<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u>	:		空気圧 Tire pressure (kPa)	:		<p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr><td>変速機の型式 Gearbox</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td><u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u></td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>主モード Predominant mode</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>コントロールユニット Control unit</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>変速機潤滑方式 Gearbox lubricant</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤサイズ Tire size</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤ製造者 Make</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>タイヤ型式 Tire type</td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td><u>動荷重半径 (m)</u> <u>Dimensions front /rear</u></td><td>:</td><td></td></tr> <tr><td>空気圧 Tire pressure (kPa)</td><td>:</td><td></td></tr> </table> <p>ギヤ比 Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).</p> <p>(略)</p> <p><u>1.1.9.</u> 電動機 ELECTRIC MACHINE</p> <p><u>1.1.10.</u> 駆動用バッテリー TRACTION REESS</p> <p>1.1.12. ~1.2. (略)</p>	変速機の型式 Gearbox	:		<u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u>	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit	:		変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:		タイヤサイズ Tire size	:		タイヤ製造者 Make	:		タイヤ型式 Tire type	:		<u>動荷重半径 (m)</u> <u>Dimensions front /rear</u>	:		空気圧 Tire pressure (kPa)	:	
変速機の型式 Gearbox	:																																																												
<u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u>	:																																																												
主モード Predominant mode	:																																																												
コントロールユニット Control unit	:																																																												
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:																																																												
タイヤサイズ Tire size	:																																																												
タイヤ製造者 Make	:																																																												
タイヤ型式 Tire type	:																																																												
<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u>	:																																																												
空気圧 Tire pressure (kPa)	:																																																												
変速機の型式 Gearbox	:																																																												
<u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u>	:																																																												
主モード Predominant mode	:																																																												
コントロールユニット Control unit	:																																																												
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:																																																												
タイヤサイズ Tire size	:																																																												
タイヤ製造者 Make	:																																																												
タイヤ型式 Tire type	:																																																												
<u>動荷重半径 (m)</u> <u>Dimensions front /rear</u>	:																																																												
空気圧 Tire pressure (kPa)	:																																																												

新	旧																																																
1. 2. 1 車両重量 MASS	1. 2. 1 車両重量 MASS																																																
<table border="1"> <tr> <td style="color: red;">試験自動車重量</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Test mass of V (kg)</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	試験自動車重量	:		Test mass of V (kg)			<table border="1"> <tr> <td style="color: red;"><del>車両</del>試験自動車重量</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Test mass of V (kg)</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	<del>車両</del> 試験自動車重量	:		Test mass of V (kg)																																						
試験自動車重量	:																																																
Test mass of V (kg)																																																	
<del>車両</del> 試験自動車重量	:																																																
Test mass of V (kg)																																																	
1. 2. 2. ～1. 2. 3. (略)	1. 2. 2. ～1. 2. 3. (略)																																																
1. 2. 4. 変速点車速 GEAR SHIFT POINT	1. 2. 4. 変速車速 GEAR SHIFT POINT																																																
<table border="1"> <tr> <td>変速車速</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Gear shifting</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	変速車速	:		Gear shifting			<table border="1"> <tr> <td>変速車速</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Gear shifting</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	変速車速	:		Gear shifting																																						
変速車速	:																																																
Gear shifting																																																	
変速車速	:																																																
Gear shifting																																																	
2. 試験結果 TEST RESULTS	2. 試験結果 TEST RESULTS																																																
2. 1 排出ガス試験結果 WLTC TEST	2. 1 排出ガス試験結果 WLTC TEST																																																
<table border="1"> <tr> <td>シャシダイ負荷設定方法</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td>惰行法/ホイールトルク法</td> </tr> <tr> <td>Method of chassis dyne setting</td> <td></td> <td>coastdown / torque meter method</td> </tr> <tr> <td>ダイナモ制御モード</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td>固定走行方式/反復方式</td> </tr> <tr> <td>Dynamometer operation mode</td> <td></td> <td>fixed run / iterative method</td> </tr> <tr> <td style="color: red;">惰行モード有無</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Coast down mode</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>追加プリコン</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Additional preconditioning</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	シャシダイ負荷設定方法	:	惰行法/ホイールトルク法	Method of chassis dyne setting		coastdown / torque meter method	ダイナモ制御モード	:	固定走行方式/反復方式	Dynamometer operation mode		fixed run / iterative method	惰行モード有無	:		Coast down mode			追加プリコン	:		Additional preconditioning			<table border="1"> <tr> <td>シャシダイ負荷設定方法</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td>惰行法/ホイールトルク法</td> </tr> <tr> <td>Method of chassis dyne setting</td> <td></td> <td>coastdown / torque meter method</td> </tr> <tr> <td>ダイナモ制御モード</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td>固定走行方式/反復方式</td> </tr> <tr> <td>Dynamometer operation mode</td> <td></td> <td>fixed run / iterative method</td> </tr> <tr> <td style="color: red;">コーストダウンモード有無</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Coast down mode</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td>追加プリコン</td> <td style="text-align: center;">:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>Additional preconditioning</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	シャシダイ負荷設定方法	:	惰行法/ホイールトルク法	Method of chassis dyne setting		coastdown / torque meter method	ダイナモ制御モード	:	固定走行方式/反復方式	Dynamometer operation mode		fixed run / iterative method	コーストダウンモード有無	:		Coast down mode			追加プリコン	:		Additional preconditioning		
シャシダイ負荷設定方法	:	惰行法/ホイールトルク法																																															
Method of chassis dyne setting		coastdown / torque meter method																																															
ダイナモ制御モード	:	固定走行方式/反復方式																																															
Dynamometer operation mode		fixed run / iterative method																																															
惰行モード有無	:																																																
Coast down mode																																																	
追加プリコン	:																																																
Additional preconditioning																																																	
シャシダイ負荷設定方法	:	惰行法/ホイールトルク法																																															
Method of chassis dyne setting		coastdown / torque meter method																																															
ダイナモ制御モード	:	固定走行方式/反復方式																																															
Dynamometer operation mode		fixed run / iterative method																																															
コーストダウンモード有無	:																																																
Coast down mode																																																	
追加プリコン	:																																																
Additional preconditioning																																																	
2. 1. 1. (略)	2. 1. 1. (略)																																																
2. 1. 1. 1. 排出ガス Pollutant emissions	2. 1. 1. 1. 排出ガス Pollutant emissions																																																
2. 1. 1. 1. 1. (略)	2. 1. 1. 1. 1. (略)																																																
Test 1	Test 1																																																

新						旧					
排出ガス値 Pollutants	CO (g/km)	THC (g/km)	NMHC (g/km)	NOx (g/km)	Particulate Matter (g/km)	排出ガス値 Pollutants	CO (g/km)	THC (g/km)	NMHC (g/km)	NOx (g/km)	Particulate Matter (g/km)
測定値 Measured values						測定値 Measured values					
再生調整係数 (K i) : 加法 Regeneration factors (Ki) Additive						再生調整係数 (K i) : 加法 Regeneration factors (Ki) Additive					
再生調整係数 (K i) : 乗法 Regeneration factors (Ki) Multiplicative						再生調整係数 (K i) : 乗法 Regeneration factors (Ki) Multiplicative					
<u>劣化補正值(DF) 加法</u> <u>Deterioration</u> <u>factors addition</u>						<u>劣化補正值(DF)</u> <u>Deterioration</u> <u>factors addition</u>					
<u>劣化補正值(DF) 乗法</u> <u>Deterioration</u> <u>factors</u> <u>multiplication</u>						<u>(新設)</u>					
最終排出ガス値 Final values						最終排出ガス値 Final values					
規制値 Limit values						規制値 Limit values					
(略)						(略)					
2. 1. 1. 1. 1. 1. ~ 2. 4. 1. (略)						2. 1. 1. 1. 1. 1. ~ 2. 4. 1. (略)					
2. 5. パワートレイン POWERTRAIN						2. 5. パワートレイン POWERTRAIN					
2. 5. 1. 車両 Vehicle						2. 5. 1. 車両 Vehicle					
エンジン型式 Engine code	:					エンジン型式 Engine code	:				

新		旧	
変速機 (手動、自動、CVT 等) Transmission type (ex. manual, automatic, CVT)	:	変速機 Transmission type	: <del>手動、自動</del> <del>manual, automatic</del>
変速機の仕様 Transmission model (manufacturer's codes)	:	変速機の仕様 Transmission model (manufacturer's codes)	:
(略)		(略)	(略)
2.6. 試験結果 TEST RESULTS		2.6. 試験結果 TEST RESULTS	
<u>(削除)</u>		<u>2.6.1. 車両</u> <u>Vehicle High</u>	
試験日 Dates of tests	:	試験期日 Dates of tests	:
(略)		(略)	
試験用紙 Template for Test Sheet		試験用紙 Template for Test Sheet	
(略)		(略)	
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): <u>(削除)</u>	:	ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): (a) <u>ER</u> :Energy Rating (b) <u>DR</u> :Distance Rating (c) <u>EER</u> :Energy Economy Rating (d) <u>ASCR</u> :Absolute Speed Change Rating- (e) IWR :Inertial Work Rating (f) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	: <u>ER</u> <u>DR</u> <u>EER</u> <u>ASCR</u> IWR RMSSE
(a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	:		
(略)		(略)	

新			旧		
<u>備考</u> Remarks			<u>(新設)</u>		
TRIAS 31-J042GTR015- <u>02</u> 軽・中量車排出ガス試験 (WLTC モード) 1. ～4. 9. (略) 別表 1 測定値及び計算値の桁表記			TRIAS 31-J042GTR015- <u>01</u> 軽・中量車排出ガス試験 ( <u>世界統一技術規則第 15 号</u> (WLTC モード)) 1. ～4. 9. (略) 別表 1 測定値及び計算値の桁表記		
項目		桁表記	項目		桁表記
(略)			(略)		
<u>タイヤ円周長さ</u>		製造者設計値 (mm)	<u>タイヤ動荷重半径</u>		製造者設計値 (mm)
(略)			(略)		
排出ガス測定値 (補正前)	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)	排出ガス測定値 (補正前)	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	THC	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		THC	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 加法	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)	再生調整係数 (K <sub>i</sub> ): 加法	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	THC	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		THC	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
再生調整係数	CO	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載</u>	再生調整係数	CO	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>

新			旧		
(K i) : 乗法	THC	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載</u>	(K i) : 乗法	THC	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載</u>		NMHC	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NOx	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載</u>		NOx	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	PM	<u>小数第 5 位を四捨五入し、小数第 4 位まで記載</u>		PM	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
劣化補正值 (DF) 加法	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)	劣化補正值 (DF)	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>THC</u>	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
<u>劣化補正值 (DF) 乗法</u>	<u>CO</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>	<u>(新設)</u>		
	<u>NMHC</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>			
	<u>NOx</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>			
	<u>PM</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>			
最終排出ガス値	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)	最終排出ガス値	CO	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	<u>THC</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位まで記載</u>		<u>THC</u>	<u>規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)</u>
	NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NMHC	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		NOx	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
	PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)		PM	規制値の下位 2 桁目を四捨五入し、1 桁目まで記載 (g/km)
ドライビン グインデックス	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>	ドライビン グインデックス	<u>ER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>DR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>EER</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>ASCR</u>	<u>小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載</u>
	IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載		IWR	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載

新			旧		
	RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載		RMSSE	小数第 3 位を四捨五入し、小数第 2 位まで記載
(略)			(略)		
別表 2 測定値及び計算値の末尾処理 (略)			別表 2 測定値及び計算値の末尾処理 (略)		
	項目	桁表記		項目	桁表記
(略)			(略)		
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>メタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>
	<u>(削除)</u>	<u>(削除)</u>		<u>エタン効率</u>	<u>小数第 4 位を四捨五入し、小数第 3 位までとする</u>
(略)			(略)		
試験帳票 Test Report			試験帳票 Test Report		
1. (略)			1. (略)		
1.1. 全般 GENERAL			1.1. 全般 GENERAL		
車台番号 Vehicle numbers	:		車台番号 Vehicle numbers	:	
用途 Category	:		用途 Category	:	
<u>(削除)</u>	:		<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:	
車体の形状 Bodywork	:		車体の形状 Bodywork	:	
駆動方式 (F F、F R、4 WD等) Drive wheels	:		駆動方式 (F F、F R、4 WD等) Drive wheels	:	
(略)			(略)		
1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE			1.1.2. 内燃機関 INTERNAL COMBUSTION ENGINE		
<u>最小エンジン回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:		<u>最小回転数</u> <u>nmin drive (rpm)</u>	:	



新	旧																																																																		
<p>(略)</p> <p>1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM</p> <table border="1"> <tr> <td><u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> Fuel injection system</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.5. ~1.1.7. (略)</p> <p>1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>変速機の型式 Gearbox</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>主モード Predominant mode</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>コントロールユニット Control unit</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>変速機潤滑方式 Gearbox lubricant</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤサイズ Tire size</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤ製造者 Make</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤ型式 Tire type</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> Circumference of the tires front/rear</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>空気圧 Tire pressure (kPa)</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.9. ~2.1.1. (略)</p>	<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> Fuel injection system	:		変速機の型式 Gearbox	:		変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit	:		変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:		タイヤサイズ Tire size	:		タイヤ製造者 Make	:		タイヤ型式 Tire type	:		<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> Circumference of the tires front/rear	:		空気圧 Tire pressure (kPa)	:		<p>(略)</p> <p>1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM</p> <table border="1"> <tr> <td><u>供給方式</u> System description</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.5. ~1.1.7. (略)</p> <p>1.1.8. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>変速機の型式 Gearbox</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>主モード Predominant mode</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>コントロールユニット Control unit</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>変速機潤滑方式 Gearbox lubricant</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤサイズ Tire size</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤ製造者 Make</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>タイヤ型式 Tire type</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>動荷重半径 (m)</u> Dimensions front /rear</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>空気圧 Tire pressure (kPa)</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.9. ~2.1.1. (略)</p>	<u>供給方式</u> System description	:		変速機の型式 Gearbox	:		変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit	:		変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:		タイヤサイズ Tire size	:		タイヤ製造者 Make	:		タイヤ型式 Tire type	:		<u>動荷重半径 (m)</u> Dimensions front /rear	:		空気圧 Tire pressure (kPa)	:	
<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> Fuel injection system	:																																																																		
変速機の型式 Gearbox	:																																																																		
変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:																																																																		
主モード Predominant mode	:																																																																		
コントロールユニット Control unit	:																																																																		
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:																																																																		
タイヤサイズ Tire size	:																																																																		
タイヤ製造者 Make	:																																																																		
タイヤ型式 Tire type	:																																																																		
<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> Circumference of the tires front/rear	:																																																																		
空気圧 Tire pressure (kPa)	:																																																																		
<u>供給方式</u> System description	:																																																																		
変速機の型式 Gearbox	:																																																																		
変速タイプ (手動、自動、CVT 等) Gear shifting procedure (manual, automatic, CVT)	:																																																																		
主モード Predominant mode	:																																																																		
コントロールユニット Control unit	:																																																																		
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:																																																																		
タイヤサイズ Tire size	:																																																																		
タイヤ製造者 Make	:																																																																		
タイヤ型式 Tire type	:																																																																		
<u>動荷重半径 (m)</u> Dimensions front /rear	:																																																																		
空気圧 Tire pressure (kPa)	:																																																																		

新						旧					
2.1.1.1. 排出ガス Pollutant emissions						2.1.1.1. 排出ガス Pollutant emissions					
2.1.1.1.1. (略)						2.1.1.1.1. (略)					
Test 1						Test 1					
排出ガス値 Pollutants	CO (g/km)	THC (g/km)	NMHC (g/km)	NOx (g/km)	Particulate Matter (g/km)	排出ガス値 Pollutants	CO (g/km)	THC (g/km)	NMHC (g/km)	NOx (g/km)	Particulate Matter (g/km)
測定値 Measured values						測定値 Measured values					
再生調整係数 (K <sub>i</sub> ) : 加法 Regeneration factors (K <sub>i</sub> ) Additive						再生調整係数 (K <sub>i</sub> ) : 加法 Regeneration factors (K <sub>i</sub> ) Additive					
再生調整係数 (K <sub>i</sub> ) : 乗法 Regeneration factors (K <sub>i</sub> ) Multiplicative						再生調整係数 (K <sub>i</sub> ) : 乗法 Regeneration factors (K <sub>i</sub> ) Multiplicative					
劣化補正值(DF) 加法 Deterioration factors addition						劣化補正值(DF) 加法 Deterioration factors addition					
<u>劣化補正值(DF) 乗法</u> <u>Deterioration</u> <u>factors</u> <u>multiplication</u>						<u>(新設)</u>					
最終排出ガス値 Final values						最終排出ガス値 Final values					
規制値 Limit values						規制値 Limit values					
(略)						(略)					
2.1.1.1.1.1. ~2.5.1. (略)						2.1.1.1.1.1. ~2.5.1. (略)					
2.6. 試験結果 TEST RESULTS						2.6. 試験結果 TEST RESULTS					

新	旧																																																		
<p><u>(削除)</u></p> <table border="1" data-bbox="183 274 1102 338"> <tr> <td>試験期日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>(略)</p> <p>試験用紙 Template for Test Sheet</p> <table border="1" data-bbox="183 778 1102 1343"> <tr> <td colspan="3">(略)</td> </tr> <tr> <td rowspan="6">           ドライビングインデックス            Drive trace indices:            The following indices shall be            calculated according            to SAE J2951(Revised JAN2014):  <u>(削除)</u>             (a) IWR :Inertial Work Rating            (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed            Error         </td> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td>IWR</td> <td></td> </tr> <tr> <td>RMSSE</td> <td></td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>備考</u> Remarks</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	試験期日 Dates of tests	:		(略)			ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): <u>(削除)</u>  (a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	<u>(削除)</u>		<u>(削除)</u>		<u>(削除)</u>		<u>(削除)</u>		IWR		RMSSE		(略)			<u>備考</u> Remarks			<p><u>2.6.1. 車両</u> <u>Vehicle High</u></p> <table border="1" data-bbox="1155 274 2074 338"> <tr> <td>試験期日 Dates of tests</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>(略)</p> <p>試験用紙 Template for Test Sheet</p> <table border="1" data-bbox="1155 778 2074 1343"> <tr> <td colspan="3">(略)</td> </tr> <tr> <td rowspan="6">           ドライビングインデックス            Drive trace indices:            The following indices shall be            calculated according            to SAE J2951(Revised JAN2014):  <u>(a) ER :Energy Rating</u>  <u>(b) DR :Distance Rating</u>  <u>(c) EER :Energy Economy Rating</u>  <u>(d) ASCR:Absolute Speed Change</u>  <u>Rating-</u>  <u>(e) IWR :Inertial Work Rating</u>  <u>(f) RMSSE :Root Mean Squared Speed</u>            Error         </td> <td><u>ER</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>DR</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>EER</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>ASCR</u></td> <td></td> </tr> <tr> <td>IWR</td> <td></td> </tr> <tr> <td>RMSSE</td> <td></td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td></td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(新設)</u></td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	試験期日 Dates of tests	:		(略)			ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): <u>(a) ER :Energy Rating</u> <u>(b) DR :Distance Rating</u> <u>(c) EER :Energy Economy Rating</u> <u>(d) ASCR:Absolute Speed Change</u> <u>Rating-</u> <u>(e) IWR :Inertial Work Rating</u> <u>(f) RMSSE :Root Mean Squared Speed</u> Error	<u>ER</u>		<u>DR</u>		<u>EER</u>		<u>ASCR</u>		IWR		RMSSE		(略)			<u>(新設)</u>		
試験期日 Dates of tests	:																																																		
(略)																																																			
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): <u>(削除)</u>  (a) IWR :Inertial Work Rating (b) RMSSE :Root Mean Squared Speed Error	<u>(削除)</u>																																																		
	<u>(削除)</u>																																																		
	<u>(削除)</u>																																																		
	<u>(削除)</u>																																																		
	IWR																																																		
	RMSSE																																																		
(略)																																																			
<u>備考</u> Remarks																																																			
試験期日 Dates of tests	:																																																		
(略)																																																			
ドライビングインデックス Drive trace indices: The following indices shall be calculated according to SAE J2951(Revised JAN2014): <u>(a) ER :Energy Rating</u> <u>(b) DR :Distance Rating</u> <u>(c) EER :Energy Economy Rating</u> <u>(d) ASCR:Absolute Speed Change</u> <u>Rating-</u> <u>(e) IWR :Inertial Work Rating</u> <u>(f) RMSSE :Root Mean Squared Speed</u> Error	<u>ER</u>																																																		
	<u>DR</u>																																																		
	<u>EER</u>																																																		
	<u>ASCR</u>																																																		
	IWR																																																		
	RMSSE																																																		
(略)																																																			
<u>(新設)</u>																																																			

新	旧																																																				
<p>TRIAS 31-J119-<u>02</u> 路上走行時のディーゼル軽・中量車排出ガス試験</p> <p>1. ～7. (略)</p> <p>別表 1 測定値及び計算値の桁表記</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th>桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>タイヤ円周長さ</u></td> <td>製造者設計値 (mm)</td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>試験帳票 Test Report (略)</p> <p>1. (略)</p> <p>1.1. 全般 GENERAL</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <tbody> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>用途 Category</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>車体の形状 Bodywork</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <tbody> <tr> <td><u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u></td> <td>:</td> <td><u>(削除)</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	桁表記	(略)		<u>タイヤ円周長さ</u>	製造者設計値 (mm)	(略)		車台番号 Vehicle numbers	:		用途 Category	:		<u>(削除)</u>	:		車体の形状 Bodywork	:		駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels	:		<u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>(削除)</u>	<p>TRIAS 31-J119-<u>01</u> 路上走行時のディーゼル軽・中量車排出ガス試験</p> <p>1. ～7. (略)</p> <p>別表 1 測定値及び計算値の桁表記</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th>桁表記</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>(略)</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>タイヤ動荷重半径</u></td> <td>製造者設計値 (mm)</td> </tr> <tr> <td>(略)</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>試験帳票 Test Report (略)</p> <p>1. (略)</p> <p>1.1. 全般 GENERAL</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <tbody> <tr> <td>車台番号 Vehicle numbers</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>用途 Category</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>車体の形状 Bodywork</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels</td> <td>:</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>1.1.1. パワートレイン Powertrain Architecture</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <tbody> <tr> <td><u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u></td> <td>:</td> <td><u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	桁表記	(略)		<u>タイヤ動荷重半径</u>	製造者設計値 (mm)	(略)		車台番号 Vehicle numbers	:		用途 Category	:		<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:		車体の形状 Bodywork	:		駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels	:		<u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u>
項目	桁表記																																																				
(略)																																																					
<u>タイヤ円周長さ</u>	製造者設計値 (mm)																																																				
(略)																																																					
車台番号 Vehicle numbers	:																																																				
用途 Category	:																																																				
<u>(削除)</u>	:																																																				
車体の形状 Bodywork	:																																																				
駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels	:																																																				
<u>パワートレイン (ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>(削除)</u>																																																			
項目	桁表記																																																				
(略)																																																					
<u>タイヤ動荷重半径</u>	製造者設計値 (mm)																																																				
(略)																																																					
車台番号 Vehicle numbers	:																																																				
用途 Category	:																																																				
<u>乗車定員</u> <u>Number of seats including the driver</u>	:																																																				
車体の形状 Bodywork	:																																																				
駆動方式 (FF、FR、4WD等) Drive wheels	:																																																				
<u>パワートレイン (HV等) Powertrain architecture</u>	:	<u>ICE/NOVC-HEV/OVC-HEV</u>																																																			

新	旧																																																						
<p>1.1.2. ～1.1.3. (略)</p> <p>1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM</p> <table border="1"> <tr> <td><u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.5. 吸気システム INTAKE SYSTEM (If applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one intake system, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>過給器 Pressure charger</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>吸気冷却器 Intercooler</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>(削除)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.6. (略)</p> <p>1.1.7. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>変速機の型式 Gearbox</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>主モード Predominant mode</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>コントロールユニット Control unit</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:		過給器 Pressure charger	:		吸気冷却器 Intercooler	:		<u>(削除)</u>	:		<u>(削除)</u>	:		変速機の型式 Gearbox	:		<u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u>	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit			<p>1.1.2. ～1.1.3. (略)</p> <p>1.1.4. 燃料供給システム FUEL FEED SYSTEM</p> <table border="1"> <tr> <td><u>作動方式</u> <u>actuation technology</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.5. 吸気システム INTAKE SYSTEM (If applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one intake system, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>過給器 Pressure charger</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>吸気冷却器 Intercooler</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>エアフィルター</u> <u>Air filter (element)</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>吸気サイレンサー</u> <u>Intake silencer</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> </table> <p>1.1.6. (略)</p> <p>1.1.7. 変速機 TRANSMISSION (if applicable)</p> <p>2つ以上のシステムは帳票を追加 For more than one Transmission, please repeat the paragraph</p> <table border="1"> <tr> <td>変速機の型式 Gearbox</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td><u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u></td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>主モード Predominant mode</td> <td>:</td> <td></td> </tr> <tr> <td>コントロールユニット Control unit</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>	<u>作動方式</u> <u>actuation technology</u>	:		過給器 Pressure charger	:		吸気冷却器 Intercooler	:		<u>エアフィルター</u> <u>Air filter (element)</u>	:		<u>吸気サイレンサー</u> <u>Intake silencer</u>	:		変速機の型式 Gearbox	:		<u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u>	:		主モード Predominant mode	:		コントロールユニット Control unit		
<u>燃料噴射システム (直噴、筒内 等)</u> <u>Fuel injection system</u>	:																																																						
過給器 Pressure charger	:																																																						
吸気冷却器 Intercooler	:																																																						
<u>(削除)</u>	:																																																						
<u>(削除)</u>	:																																																						
変速機の型式 Gearbox	:																																																						
<u>変速タイプ (手動、自動、CVT 等)</u> <u>Gear shifting procedure</u> <u>(manual, automatic, CVT)</u>	:																																																						
主モード Predominant mode	:																																																						
コントロールユニット Control unit																																																							
<u>作動方式</u> <u>actuation technology</u>	:																																																						
過給器 Pressure charger	:																																																						
吸気冷却器 Intercooler	:																																																						
<u>エアフィルター</u> <u>Air filter (element)</u>	:																																																						
<u>吸気サイレンサー</u> <u>Intake silencer</u>	:																																																						
変速機の型式 Gearbox	:																																																						
<u>変速タイプ (自動、手動)</u> <u>Gear shifting procedure</u>	:																																																						
主モード Predominant mode	:																																																						
コントロールユニット Control unit																																																							

新		旧	
変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:	変速機潤滑方式 Gearbox lubricant	:
タイヤサイズ Tire size	:	タイヤサイズ Tire size	:
タイヤ製造者 Make	:	タイヤ製造者 Make	:
タイヤ型式 Tire type	:	タイヤ型式 Tire type	:
<u>タイヤ円周長さ (前輪 / 後輪)</u> <u>Circumference of the tires front/rear</u>	:	<u>動荷重半径 (前輪 / 後輪)</u> <u>Dimensions front /rear</u>	:
空気圧 Tire pressure (kPa)	:	空気圧 Tire pressure (kPa)	:
(略)		(略)	
<u>1.1.8.</u> ギヤ比 Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).		ギヤ比 Transmission ratios (R. T), primary ratios (R. P) and (vehicle speed (km/h)) / (engine speed (1000 (rpm)) (V1000) for each of the gearbox ratios (R. B.).	
(略)		(略)	
<u>1.1.9.</u> 電動機 ELECTRIC MACHINE		<u>1.1.8.</u> 電動機 ELECTRIC MACHINE	
(略)		(略)	
<u>1.1.10.</u> 駆動用バッテリー TRACTION REESS		<u>1.1.9.</u> 駆動用バッテリー TRACTION REESS	
(略)		(略)	
<u>1.1.11.</u> パワー・エレクトロニクス POWER ELECTRONICS		<u>1.1.10.</u> パワー・エレクトロニクス POWER ELECTRONICS	
1.2. (略)		1.2. (略)	
1.2.1 車両重量 MASS		1.2.1 車両重量 MASS	

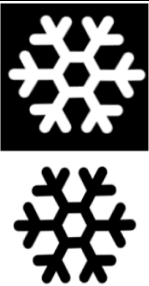
新				旧			
試験自動車重量 Test mass of V (kg)		:		車両—試験自動車重量 Test mass of V (kg)		:	
1. 2. 2. ～1. 2. 3. (略)				1. 2. 2. ～1. 2. 3. (略)			
1. 2. 4. 変速点車速 GEAR SHIFT POINT				1. 2. 4. 変速車速 GEAR SHIFT POINT			
変速車速 Gear shifting		:		変速車速 Gear shifting		:	
(略)				(略)			
TRIAS 32-J052R048-05 灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験				TRIAS 32-J052R048-04 灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験			
1. ～3. (略) 別表 (略)				1. ～3. (略) 別表 (略)			
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				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			
(略)				(略)			
1. 一般規定 General				1. 一般規定 General			
項番号 Operation No.	項目 Item	判定 Determination	備考 Remarks	項番号 Operation No.	項目 Item	判定 Determination	備考 Remarks
3. 1～3. 26 (略)				3. 1～3. 26 (略)			
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		(新設)			
3. 28～3. 29 (略)				3. 28～3. 29 (略)			
3. 30	製造者ロゴに関する一般規定	適・否		(新設)			

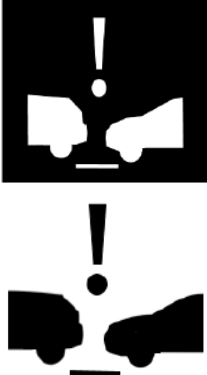

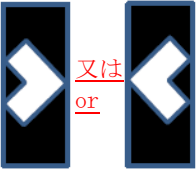
新			旧	
<u>3.30.1</u>	<u>General provisions relating to Manufacturer logo</u>	<u>Pass・Fail</u>		
<u>3.31</u>	<u>運転支援プロジェクトンに関する一般規定</u> <u>General provisions relating to Driver Assistance Projection</u>			<u>(新設)</u>
<u>3.31.1</u>	<u>運転支援プロジェクトンは、図柄、記号又はその両方で構成されること。</u> <u>The Driver Assistance Projection shall be constituted of patterns, symbols or both.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>		<u>(新設)</u>
<u>3.31.2</u>	<u>運転支援プロジェクトンは、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。</u> <u>イ 危険な交通状況の存在。</u> <u>ロ 運転者の注意を必要とする他の交通の存在。</u> <u>ハ 他の交通等との距離を維持すること。</u> <u>ニ 正しい車線を維持すること。</u> <u>The Driver Assistance Projection shall be projected only to warn the driver traffic information:</u> <u>(a) the presence of hazardous traffic situation</u> <u>(b) the presence of other road users which require the driver's attention</u> <u>(c) to maintain the distances to surrounding other road users</u> <u>(d) to maintain the correct lane</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>		<u>(新設)</u>
<u>3.31.3</u>	<u>運転支援プロジェクト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。</u> <u>It shall activate the system which operates the Driver Assistant Projection regarding symbols and</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>		<u>(新設)</u>





新				旧			
	<u>patterns allowed to project in Annex 14 only in the cases of meeting the operating conditions in Annex 14.</u>						
<u>3.31.4</u>	<u>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。</u> <u>It shall be always possible to manually deactivate and reactivate the system which operates the Driver Assistant Projection.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				<u>(新設)</u>	
<u>3.31.5</u>	<u>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つた場合において、直ちに作動を停止する構造であること。</u> <u>It shall deactivate the system which operates the Driver Assistant Projection immediately when not meeting the operating conditions in Annex 14.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				<u>(新設)</u>	
<u>3.31.6</u>	<u>運転支援プロジェクションを投影する機能は、電気的に検知可能な故障が発生した場合において、自動的に運転支援プロジェクションの投影を停止する構造であること。</u> <u>The Driver Assistance Projection shall be deactivated automatically in case of an electrically detectable failure of the system.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				<u>(新設)</u>	
2. (略) 付表 2-1～付表 6 (略)  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				2. (略) 付表 2-1～付表 6 (略)  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			

新	旧												
Automatic switching conditions dipped-beam headlamps	Automatic switching conditions dipped-beam headlamps												
(略)	(略)												
<p>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、<u>別紙 13 に規定する要件に従って</u>、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、<u>次に掲げる場合にあつては、解除している状態であってもよい。</u>なお、自動的に<u>点灯及び消灯する機能</u>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。</p>	<p>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、<u>次に掲げる場合を除き、すれ違い用前照灯の自動点灯及び消灯に関するに規定する要件に従って</u>、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、自動的に<u>消灯する機能</u>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。</p>												
(略)	(略)												
<u>付表 8</u>	<u>(新設)</u>												
<u>Attached Table 8</u>													
<p>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  <u>Installation of Lamps, Reflex Reflectors and Direction Indicator Lamps Test</u>  <u>Data Record Form</u></p>													
<p>9. 運転支援プロジェクションに関する要件  <u>Requirements for The Driver Assistance Projection</u></p>													
<table border="1"> <thead> <tr> <th>試験期日</th> <th>年</th> <th>月</th> <th>日</th> <th>試験場所</th> <th>試験担当者</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>Test date</td> <td>Y.</td> <td>M.</td> <td>D.</td> <td>Test Site</td> <td>Tested by</td> </tr> </tbody> </table>	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	
試験期日	年	月	日	試験場所	試験担当者								
Test date	Y.	M.	D.	Test Site	Tested by								
<p>◎試験自動車  <u>Test vehicle</u>  車名・型式（類別）                      車台番号  <u>Make/Type (Variant)</u>                      <u>Chassis No.</u>  灯火器型式                      配光可変型前照灯の種別  <u>Type of device</u>                      <u>Light distribution adjustable headlamp type</u></p>													
<p>◎試験成績  <u>Test results</u></p>													
<p>4. 23. 9. 3. 2. <u>配光可変型走行用ビーム（四輪自動車に備えるものに限る。）は、</u>  <u>3. 31. 2. に規定する交通情報を運転者に適切に警告するために、運転支援プロジェクションを投影させることができる。</u>  <u>The adaptive main beam (limited only installed to four wheeled vehicle) may produce the Driver Assistance Projection in order to warn the driver appropriately regarding special traffic situations or conditions provisioned in paragraph 3.31.2.</u></p>													

新		旧	
4.23.9.3.2.1.	<p>運転支援プロジェクションの外縁から自動車の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。</p> <p>The lateral distance from the outer edges of the Driver Assistance Projection with respect to the trajectory of the centre of gravity of the vehicle shall not be more than 1,250 mm.</p>		<p>適・否 Pass・Fail</p>
4.23.9.3.2.2.	<p>運転支援プロジェクションは、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阻害するものでないこと。</p> <p>Driver Assistance Projection shall not interfere with information displayed by the Field of Vision Assistant as defined in paragraph 2.20. in UN Regulation No. 125.</p>		<p>適・否 Pass・Fail</p>
4.23.9.3.2.3.	<p>運転支援プロジェクションは、ワイパーが2分間以上連続で作動している場合には、投影されないものであること。</p> <p>Driver Assistance Projection shall not operate when the windshield wiper is switched ON and its continuous operation has occurred for a period of at least two minutes.”</p>		<p>適・否 Pass・Fail</p>
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
	<p>路面凍結警告 Slippery road warning</p>	<p>＝</p>	<p>適・否 Pass・Fail</p>

新				旧
	<p><u>衝突危険警告</u> <u>Risk of collision warning</u></p>	<p><u>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。</u> <u>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。</u> <u>Triggered when the relative speed is larger than 30 km/h and Risk of Collision Time is less than 1.4 s.</u> <u>Flashing at 4.0 hz +/- 1.0 hz allowed.</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>	
	<p><u>逆走警告</u> <u>Wrong way warning</u></p>	<p><u>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。</u> <u>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。</u> <u>Activated when the vehicle is entering a one-way road or a highway in opposite direction.</u> <u>Flashing at 4.0 hz +/- 1.0 hz allowed.</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>	
	<p><u>車線維持支援警告</u> <u>Lane keeping assist warning</u></p>	<p><u>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。</u> <u>Activated if the vehicle unintentionally exits its lane.</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>	

新				旧			
 又は or 							
備考 Remarks <hr/> <hr/> <hr/> 以下略				以下略			
TRIAS 32-R053-01 二輪自動車等の灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験 (協定規則第 53 号)  1. ～3. (略)  付表 1-1. Attached Table 1-1.  二輪自動車等の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 (協定規則第 53 号)  (略)  ◎試験成績 Test results 1. 一般仕様 1.General specifications				TRIAS 32-R053-01 二輪自動車等の灯火器及び反射器並びに指示装置の取付装置試験 (協定規則第 53 号)  1. ～3. (略)  付表 1-1. Attached Table 1-1.  二輪自動車等の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 (協定規則第 53 号)  (略)  ◎試験成績 Test results 1. 一般仕様 1.General specifications			
項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks	項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks

新				旧																			
(略)				(略)																			
5.13.	灯火の色 本規則で言及する灯火等の灯光及び 反射光の色は、以下の通りとする。 (略) <table border="1"> <tr> <td>車室外乗降支援 灯</td> <td>白色</td> </tr> <tr> <td><u>配光可変型前照 灯 (ADB)</u></td> <td><u>白色</u></td> </tr> </table> Colours of the lights The colours of the lights referred to in this Regulation shall be as follows: (略) <table border="1"> <tr> <td>Exterior courtesy lamp</td> <td>white</td> </tr> <tr> <td><u>Adaptive Driving-Beam (ADB)</u></td> <td><u>white</u></td> </tr> </table>	車室外乗降支援 灯	白色	<u>配光可変型前照 灯 (ADB)</u>	<u>白色</u>	Exterior courtesy lamp	white	<u>Adaptive Driving-Beam (ADB)</u>	<u>white</u>	(略)		5.13.	灯火の色 本規則で言及する灯火等の灯光及び 反射光の色は、以下の通りとする。 (略) <table border="1"> <tr> <td>車室外乗降支援 灯</td> <td>白色</td> </tr> <tr> <td><u>(新設)</u></td> <td></td> </tr> </table> Colours of the lights The colours of the lights referred to in this Regulation shall be as follows: (略) <table border="1"> <tr> <td>Exterior courtesy lamp</td> <td>white</td> </tr> <tr> <td><u>(新設)</u></td> <td></td> </tr> </table>	車室外乗降支援 灯	白色	<u>(新設)</u>		Exterior courtesy lamp	white	<u>(新設)</u>		(略)	
車室外乗降支援 灯	白色																						
<u>配光可変型前照 灯 (ADB)</u>	<u>白色</u>																						
Exterior courtesy lamp	white																						
<u>Adaptive Driving-Beam (ADB)</u>	<u>white</u>																						
車室外乗降支援 灯	白色																						
<u>(新設)</u>																							
Exterior courtesy lamp	white																						
<u>(新設)</u>																							
(略)				(略)																			
<u>5.15.7.</u>	<u>配光可変型前照灯 (ADB) (6.16. 項)</u> <u>Adaptive Driving-Beam (ADB)</u> <u>(paragraph 6.16.)</u>	<u>有・無</u> <u>Yes・No</u>		<u>(新設)</u>																			
(略)				(略)																			
付表 1-2. (略)				付表 1-2. (略)																			
付表 2-1. Attached Table 2-1.				付表 2-1. Attached Table 2-1.																			
◎試験成績 Test results 2. 個別仕様 2. Individual specifications				◎試験成績 Test results 2. 個別仕様 2. Individual specifications																			
項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks	項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks																
(略)				(略)																			

新				旧			
6.1.3.1.1.	<p>独立した走行用前照灯を別の前面灯火の<u>上もしくは下または片側に装着することができる。</u></p> <p>これらの灯火が縦に並ぶ場合には、<u>その走行用前照灯の基準中心が車両中心面上に位置しなければならない。</u></p> <p>これらの灯火が横に並ぶ場合には、それらの基準中心が車両中心面に<u>関して</u>対称でなければならない。</p> <p>An independent driving lamp may be fitted above or below or to one side of another front lamp:</p> <p>if these lamps are on top of the other the reference centre of the driving lamp must be located within the <u>median</u> longitudinal plane of the vehicle;</p> <p>if these lamps are side by side their reference centre must be symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</p>	(略)		6.1.3.1.1.	<p>独立した走行用前照灯を別の前面灯火の<u>上又は下又は片側に取り付けてもよい。</u></p> <p>これらの灯火が縦に並ぶ場合には、走行用前照灯の<u>基準中心の位置が</u>車両中心面上に<u>なければならない。</u></p> <p>これらの灯火が横に並ぶ場合には、それらの基準中心は車両中心面に<u>対して</u>対称でなければならない。</p> <p>An independent driving lamp may be fitted above or below or to one side of another front lamp:</p> <p>if these lamps are on top of the other the reference centre of the driving lamp must be located within the <u>medium</u> longitudinal plane of the vehicle;</p> <p>if these lamps are side by side their reference centre must be symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</p>	(略)	
(略)				(略)			
<u>6.1.6.</u>	<u>電気結線</u> <u>Electrical connections</u>			<u>(新設)</u>			
<u>6.1.6.1.</u>	<p><u>すれ違い用前照灯は走行用前照灯と同時に点灯状態であってもよい。</u></p> <p><u>ただし、車両に UN 規則 No. 113 または No. 149 に従って認可された補助走行用前照灯が搭載されている場合には、以下の灯火のうち少なくとも1つが補助走行用前照灯と同時に点灯状態であるものとする：</u></p> <p><u>(a) すれ違い用前照灯、</u></p> <p><u>(b) UN 規則 No. 113 または No. 149 により認可された主走行用前照灯、</u></p> <p><u>(c) UN 規則 No. 149 の 01 改訂シリーズ以降により認可されたクラス A または B の走行用前照灯。</u></p>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>					

新			旧		
	<p><u>The passing-beam(s) may remain switched ON with the driving-beam(s).</u></p> <p><u>However, when the vehicle is fitted with secondary driving-beam(s) approved in accordance with UN Regulations Nos. 113 or 149, at least one of the following lamps shall remain switched ON with the secondary driving beam(s):</u></p> <p><u>(a) Passing-beam(s);</u></p> <p><u>(b) Primary driving-beam approved according to UN Regulations Nos. 113 or 149;</u></p> <p><u>(c) Driving-beam of Class A or B approved according to the 01 and subsequent series of amendments to UN Regulation No. 149.</u></p>				
6.1.6.2.	<p><u>走行用前照灯の制御は、以下の各入力に対して検出および反応できるセンサシステムが制御信号を生成することにより、その点灯および消灯を自動にしてもよい:</u></p> <p><u>(a) 周囲照明条件、</u></p> <p><u>(b) 対向車両の前照灯装置および前部灯火信号装置が発する光、</u></p> <p><u>(c) 先行車両の後部灯火信号装置が発する光。</u></p> <p><u>性能を向上させるための追加センサ機能は容認される。</u></p> <p><u>本項において、「車両」とは、カテゴリL、M、N、O、Tの車両および自転車を含み、当該車両が反射器とともに灯火および灯火信号装置を装備し、それらが点灯されるものを指す。</u></p> <p><u>The control of the driving-beam headlamp(s) may be automatic regarding their switching ON and OFF, the control signals being produced by a sensor system which</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>			



新			旧	
	<p><u>is capable of detecting and reacting to each of the following inputs:</u></p> <p><u>(a) Ambient lighting conditions;</u></p> <p><u>(b) The light emitted by the front lighting devices and front light-signalling devices of oncoming vehicles;</u></p> <p><u>(c) The light emitted by the rear light-signalling devices of preceding vehicles.</u></p> <p><u>Additional sensor functions to improve performance are allowed.</u></p> <p><u>For the purpose of this paragraph, "vehicles" means vehicles of categories L, M, N, O, T, as well as bicycles, such vehicles being equipped with retro-reflectors, with lighting and light-signalling devices, which are switched ON.</u></p>			
<u>6.1.6.3.</u>	<p><u>走行用前照灯を手動で点灯および消灯すること、並びに走行用前照灯の自動制御を手動で停止させることがつねに可能であるものとする。加えて、走行用前照灯の消灯およびその自動的制御の停止は単純かつ即時的な手動操作によるものとし、サブメニューの使用は容認されない。</u></p> <p><u>It shall always be possible to switch the driving-beam headlamp(s) ON and OFF manually and to manually deactivate the automatic control of the driving-beam headlamp(s). Moreover, the switching OFF, of the driving-beam headlamp(s) and the deactivation of their automatic control, shall be by means of a simple and immediate manual operation; the use of submenus is not allowed.</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>		

新				旧			
(略)				(略)			
6.1.7.		(略)		6.1.7.		(略)	
(略)		(略)		(略)		(略)	
6.1.7.3.		<p>走行用前照灯の制御が自動の場合、走行用前照灯機能の自動制御が作動中である表示が運転者に与えられるものとする。この情報は、自動操作が作動中の際、表示され続けるものとする。</p> <p><u>If the control of the driving-beam headlamp(s) is automatic, an indication shall be provided to the driver that the automatic control of the driving-beam function is activated. This information shall remain displayed as long as the automatic operation is activated.</u></p>	<p>適・否</p> <p>Pass・Fail</p>	(略)		(略)	
6.1.8.		(略)		6.1.8.		(略)	
(略)		(略)		(略)		(略)	
6.1.8.3.		<p>走行用前照灯の自動点灯および消灯： Automatic switching ON and OFF of the driving-beam headlamp(s)：</p>		(略)		(略)	
6.1.8.3.1.		<p>走行用前照灯の自動点灯および消灯を制御するために使用されるセンサシステムは、以下の要件に適合するものとする：</p> <p><u>The sensor system used to control the automatic switching ON and OFF of the driving-beam headlamp(s) shall comply with the following requirements:</u></p>	<p>適・否</p> <p>Pass・Fail</p>	(略)		(略)	
6.1.8.3.1.1.		<p>上記 6.1.6.2. 項に定義された他の車両が発する光を当該センサが検出できる最小領域の境界は、下記の角度によって画定される。</p> <p><u>The boundaries of the minimum fields in which the sensor is able to detect light emitted from other vehicles defined in paragraph</u></p>	<p>適・否</p> <p>Pass・Fail</p>	(略)		(略)	
6.1.8.3.1.1.1.		(略)		(略)		(略)	

新				旧			
			<p><u>6.1.6.2. above are defined by the angles indicated below.</u></p> <p><u>6.1. 水平角：左方 15° および右方 15° 。</u>  <u>8.3. 垂直角：上方 5° および下方 2° 。</u>  <u>1.1. これらの角度は、センサの中心を通り、車両中心面に平行な水平直線を基準として、センサ開口の中心から測定する。</u>  <u>Horizontal angles: 15 degrees to the left and 15 degrees to the right.</u>  <u>Vertical angles: 5 degrees upwards and 2 degrees downwards.</u>  <u>These angles are measured from the centre of the sensor aperture relative to a horizontal straight line through its centre and parallel to the longitudinal median plane of the vehicle.</u></p>				
		<p><u>6.1.8. 3.1.2.</u></p>	<p><u>センサシステムは、直線平坦路上で下記を検出することができるものとする：</u>  <u>(a) 少なくとも 400m 先までの対向する動力駆動車両、</u>  <u>(b) 少なくとも 100m 先までの先行する動力駆動車両またはトレーラー連結車両、</u>  <u>(c) 少なくとも 75m 先までの対向する自転車。その灯火が発光面積 10±3 cm<sup>2</sup> および地上高 0.8m で光度 150cd の白色ランプによって代表されるもの。</u>  <u>上記 (a) および (b) への適合を検証するため、対向および先行の動力駆動車両（またはトレーラー連結車両）は、車幅灯および尾灯（該当する場合）並びにすれ違い用前照灯を点灯するものとする。</u>  <u>The sensor system shall be able to detect on a straight level road:</u></p>				

新				旧			
			<p>(a) <u>An oncoming power driven vehicle at a distance extending to at least 400 m;</u></p> <p>(b) <u>A preceding power driven vehicle or a vehicle-trailers combination at a distance extending to at least 100 m;</u></p> <p>(c) <u>An oncoming bicycle at a distance extending to at least 75 m, its illumination represented by a white lamp with a luminous intensity of 150 cd with a light emitting area of 10± 3cm<sup>2</sup> and a height above a ground of 0.8 m.</u></p> <p><u>To verify compliance with (a) and (b) above, the oncoming and preceding power driven vehicle (or vehicle-trailer combination) shall have position lamps (if applicable) and passing-beam headlamp(s) switched ON.</u></p>				
		<p><u>6.1.8.3.2.</u></p>	<p><u>走行用前照灯からすれ違い用前照灯およびその逆の切り替えを自動的に実行してもよいが、不快さ、注意散漫またはグレアを生じさせないものとする。</u></p> <p><u>The transition from driving-beam to passing-beam and vice versa may be performed automatically and shall not cause discomfort, distraction or glare.</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>			
		<p><u>6.1.8.3.3.</u></p>	<p><u>自動制御の全体的な性能を以下により検証するものとする：</u></p> <p><u>The overall performance of the automatic control shall be verified by:</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>			
		<p><u>6.1.8.3.3.1.</u></p>	<p><u>シミュレーション、または申請者が用意し、型式認可当局が承認したその他の検証手段。</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>			

新				旧			
			<p><u>Means of simulation or other means of verification accepted by the Type Approval Authority, as provided by the applicant.</u></p>				
		<p><u>6.1.8.3.3.2.</u></p>	<p><u>附則9の1.項によるテスト走行。自動制御の性能を文書記録し、申請者の説明と照合するものとする。明らかな異常（たとえば過度の角運動またはフリッカー）が見られたときは疑義を呈するものとする。</u></p> <p><u>A test drive according to paragraph 1 in Annex 9. The performance of the automatic control shall be documented and checked against the applicant's description. Any obvious malfunctioning shall be contested (e. g. excessive angular movement or flicker).</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>			
		<p><u>6.1.8.3.4.</u></p>	<p><u>走行用前照灯の制御は、走行用前照灯が以下の場合にのみ自動的に点灯されるようにしてもよい：</u></p> <p><u>(a) 上記 6.1.6.2.項で言及された車両が 6.1.8.3.1.1. 項 および 6.1.8.3.1.2. 項による領域および距離の範囲内で検出されない。および</u></p> <p><u>(b) 検出された周囲照明レベルが下記 6.1.8.3.5. 項の規定に合致する。</u></p> <p><u>The control of the driving-beam headlamp(s) may be such that the driving-beam headlamp(s) are switched ON automatically only when:</u></p> <p><u>(a) No vehicles, as mentioned in paragraph 6.1.6.2. above, are detected within the fields and distances according to paragraphs 6.1.8.3.1.1. and 6.1.8.3.1.2. ; and</u></p> <p><u>(b) The detected ambient lighting levels are as prescribed in</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>			

新			旧		
		<p><u>paragraph 6.1.8.3.5. below.</u></p> <p><u>6.1.8.3.5.</u> <u>走行用前照灯は、自動的に点灯された場合、上記6.1.6.2.項で言及された対向車両または先行車両が6.1.8.3.1.1.項および6.1.8.3.1.2.項による領域および距離の範囲内で検出された時点で自動的に消灯されるものとする。</u></p> <p><u>さらに、周囲照明条件によって発生する照度が7,000 lxを超えたときは、走行用前照灯が自動的に消灯されるものとする。</u></p> <p><u>シミュレーションまたは型式認可当局が承認したその他の検証手段により、本要件への適合を申請者が実証するものとする。必要ならば、車両上のセンサ取付け位置と同じ高さのコサイン補正されたセンサにより、水平面上で照度を測定するものとする。十分な証拠文書または型式認可当局が承認した他の手段により、メーカーがこれを実証してもよい。</u></p> <p><u>In the case where driving-beam headlamp(s) are switched ON automatically, they shall be switched OFF automatically when oncoming or preceding vehicles, as mentioned in paragraph 6.1.6.2. above, are detected within the fields and distances according to paragraphs 6.1.8.3.1.1. and 6.1.8.3.1.2.</u></p> <p><u>Moreover, they shall be switched OFF automatically when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7000 lx.</u></p> <p><u>Compliance with this requirement shall be demonstrated by the applicant, using simulation or</u></p>			
			<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>		

新				旧			
		<u>other means of verification accepted by the Type Approval Authority. If necessary 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.</u>					

付表 2-1-1.  
Attached Table 2-1-1.

◎試験成績  
Test results

走行用前照灯の自動制御に関するテスト走行（附則 9 1. 項）  
Test drive for the automatic control of the driving-beam headlamp(s).  
(paragraph 1. in Annex9 )

(新設)

テストセクション Test Section	交通条件 Traffic conditions	道路種別 Road type		
		市街地 Urban areas	多車線道路 (例：高速道路) Multi-lane road, e.g. motorway	田舎道 Country road
	速度 Speed	50±10km/h	100±20km/h	80±20km/h
	テストコース 全長に対する 平均比率 Average percentage of the full test course length	10%	20%	70%

新					旧				
A	1台の対向車両 または先行車 両に対し、反復 的に走行用前 照灯が点灯お よび消灯され る。 Single oncoming vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the driving-beam will switch ON and OFF.								
				<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
B	対向車両およ び先行車両が 組み合わされ た交通状況に 対し、反復的に 走行用前照灯 が点灯および 消灯される。 Combined oncoming and preceding traffic situations, in a frequency so that the driving-beam will switch ON and OFF.								
				<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
C	能動のおよび 受動的な追い								
				<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				



新					旧				
	<u>越し操作に対し、反復的に走行用前照灯が点灯および消灯される。</u> <u>Active and passive overtaking manoeuvres, in a frequency so that the driving-beam will switch ON and OFF.</u>								
D	<u>6.1.8.3.1.2. 項に記載の対向する自転車。</u> <u>Oncoming bicycle, as described in paragraph 6.1.8.3.1.2.</u>								<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
E	<u>対向車両および先行車両が組み合わされた交通状況</u> <u>Combined oncoming and preceding traffic situations</u>								<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
付表 2-2. Attached Table 2-2.  ◎試験成績 Test results					付表 2-2. Attached Table 2-2.  ◎試験成績 Test results				

新				旧			
2. 個別仕様 2. Individual specifications				2. 個別仕様 2. Individual specifications			
項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks	項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks
(略)				(略)			
6. 2. 1. 1.	<u>排気量 125cm<sup>3</sup> 以下の原動機付自転車の場合</u> 下記に従って認可された型式のものを1個又は2個： (a) 協定規則第 113 号のクラス C、D <u>または E</u> (b) 協定規則第 112 号 (h) 協定規則第 98 号 (i) 協定規則第 149 号のクラス A、B、D、CS、DS または ES <u>(j) 協定規則第 149 号の 01 改訂シリーズ以降のクラス C または V</u> <u>For motorcycles having a cylinder capacity ≤ 125 cm<sup>3</sup></u> One or two of approved type according to: (a) Class C, D or E of <u>UN Regulation</u> No. 113 (b) <u>UN Regulation</u> No. 112 (h) <u>UN Regulation</u> No. 98. (i) Class A, B, D, CS, DS or ES of UN Regulation No. 149 <u>(j) Class C or V of the 01 and subsequent series of amendments to UN Regulation No. 149</u>	(略)		6. 2. 1. 1.	<u>総排気量 ≤ 125 cm<sup>3</sup> の原動機付自転車</u> 下記に従って認可された型式のものを1個又は2個： (a) 協定規則第 113 号のクラス C、D <u>又は E</u> (b) 協定規則第 112 号 (h) 協定規則第 98 号 (i) 協定規則第 149 号のクラス A、B、D、CS、DS 又は ES  One or two of approved type according to (a) Class C, D or E of <u>Regulation</u> No. 113 (b) <u>Regulation</u> No. 112 (h) <u>Regulation</u> No. 98 (i) Class A, B, D, CS, DS or ES of UN Regulation No. 149	(略)	
6. 2. 1. 2.	<u>排気量 125cm<sup>3</sup> 超の二輪自動車</u> 下記に従って認可された型式のものを1個又は2個： (a) 協定規則第 113 号のクラス D <u>または E</u> (b) 協定規則第 112 号 (g) 協定規則第 98 号 (h) 協定規則第 149 号のクラス A、B、	(略)		6. 2. 1. 2.	<u>総排気量 &gt; 125 cm<sup>3</sup> の二輪自動車</u> 下記に従って認可された型式のものを1個又は2個： (a) 協定規則第 113 号のクラス D <u>又は E</u> (b) 協定規則第 112 号 (g) 協定規則第 98 号 (h) 協定規則第 149 号のクラス A、B、	(略)	

新				旧			
	<p>D、DS または ES</p> <p><u>(i) 協定規則第 149 号の 01 改訂シリーズ以降のクラス C または V</u></p> <p>下記に従って認可された型式のものを 2 個：</p> <p><u>(j) 協定規則第 113 号のクラス C、</u> <u>(k) 協定規則第 149 号のクラス CS</u></p> <p><u>For motorcycles having a cylinder capacity &gt; 125 cm<sup>3</sup></u></p> <p>One or two of approved type according to</p> <p>(a) Class D or E of <u>UN Regulation No. 113</u></p> <p>(b) UN Regulation No. 112</p> <p>(g) UN Regulation No. 98</p> <p>(h) Class A, B, D, DS or ES of UN Regulation No. 149;</p> <p><u>(i) Class C or V of the 01 and subsequent series of amendments to UN Regulation No. 149</u></p> <p>Two of approved type according to</p> <p><u>(j) Class C of UN Regulation No. 113</u></p> <p><u>(k) Class CS of UN Regulation No. 149</u></p>				<p>D、DS 又は ES</p> <p>下記に従って認可された型式のものを 2 個：</p> <p><u>(i) 協定規則第 113 号のクラス C、</u> <u>(j) 協定規則第 149 号のクラス CS</u></p> <p>One or two of approved type according to</p> <p>(a) Class D or E of <u>Regulation No. 113</u></p> <p>(b) Regulation No. 112</p> <p>(g) Regulation No. 98</p> <p>(h) Class A, B, D, DS or ES of UN Regulation No. 149</p> <p>Two of approved type according to</p> <p><u>(i) Class C of UN Regulation No. 113</u></p> <p><u>(j) Class CS of UN Regulation No. 149</u></p>		
(略)				(略)			
6.2.3.1.4.	<p>屈曲照明を<u>生じる</u>追加の灯火装置を取り付ける場合には、協定規則第 113 号又は第 149 号<u>により</u>すれ違い用前照灯の一部として<u>型式認可された追加灯火装置を</u>以下の条件で取り付けるものとする：</p> <p><u>1 対以上の追加灯火装置の場合</u>は、それらの基準中心が車両中心面に対して<u>対称になるように</u>取り付けるものとする。</p> <p>単一の追加灯火装置の<u>場合</u>は、その基準中心が車両中心面と一致するものとする。</p>	(略)		6.2.3.1.4.	<p>屈曲照明を<u>提供する</u>追加の灯火装置を取り付ける場合には、協定規則第 113 号又は第 149 号<u>に従って</u>すれ違い用前照灯の一部として<u>型式認可を受けた装置を</u>、以下の条件で取り付けるものとする：</p> <p><u>対を成す追加灯火装置の場合</u>、それらの基準中心が車両中心面に対して<u>対称になるように</u>取り付けるものとする。</p> <p>単一の追加灯火装置の<u>場合</u>、その基準中心が車両中心面と一致するものとする。</p>	(略)	

新				旧			
		<p>If installed, additional lighting unit(s) which provide bend lighting, type approved as part of the passing-beam according to UN Regulation No. 113 or 149, shall be installed under the following conditions:</p> <p>In the case of (a) pair(s) of additional lighting units, they shall be installed so that their reference centre(s) are symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</p> <p>In the case of a single additional lighting unit, its reference centre shall be coincident with the <u>median</u> longitudinal plane of the vehicle.</p>				<p>If installed, additional lighting unit(s) which provide bend lighting, type approved as part of the passing-beam according to UN Regulation No. 113 or 149, shall be installed under the following conditions:</p> <p>In the case of (a) pair(s) of additional lighting units, they shall be installed so that their reference centre(s) are symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</p> <p>In the case of a single additional lighting unit, its reference centre shall be coincident with the <u>medium</u> longitudinal plane of the vehicle.</p>	
(略)				(略)			
付表 2-3. ~2-12. (略)				付表 2-3. ~2-12. (略)			
付表 2-13. Attached Table 2-13.				付表 2-13. Attached Table 2-13.			
◎試験成績 Test results 2. 個別仕様 2. Individual specifications				◎試験成績 Test results 2. 個別仕様 2. Individual specifications			
項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks	項番号 Operation No.	項目 Items	判定 Determination	備考 Remarks
(略)				(略)			
6.13.4.1 .1.	<p>独立昼間走行灯を別の前面灯火の上、下又は片側に<u>取り付けることができる</u>：これらの灯火が縦に並ぶ場合には、<u>その</u>昼間走行灯の基準中心が車両中心面<u>内</u>に位置するものとする。</p>	(略)		6.13.4.1 .1.	<p>独立昼間走行灯は別の前面灯火の上、下又は片側に<u>取り付けてもよい</u>：これらの灯火が縦に並ぶ場合には、昼間走行灯の基準中心は、車両中心面<u>上</u>に位置するものとする。</p>	(略)	

新				旧			
		<p>これらの灯火が横に並ぶ場合には、照射面の<u>縁端</u>が車両中心面から 250 mm 以内にあるものとする。</p> <p>An independent daytime running lamp may be installed above, below or to one side of another front lamp:</p> <p>If these lamps are one above the other, the reference centre of the daytime running lamp shall be located within the <u>median</u> longitudinal plane of the vehicle; if these lamps are side by side, the edge of the illuminating surface shall not be more than 250 mm from the median longitudinal plane of the vehicle.</p>				<p>これらの灯火が横に並ぶ場合には、照射面の<u>端部</u>が車両中心面から 250mm 以内にあるものとする。</p> <p>An independent daytime running lamp may be installed above, below or to one side of another front lamp:</p> <p>If these lamps are one above the other, the reference centre of the daytime running lamp shall be located within the <u>medium</u> longitudinal plane of the vehicle; if these lamps are side by side, the edge of the illuminating surface shall not be more than 250 mm from the median longitudinal plane of the vehicle.</p>	
(略)				(略)			
付表 2-14. ~2-15. (略)				付表 2-14. ~2-15. (略)			
<p><u>付表 2-16.</u> <u>Attached Table 2-16.</u></p> <p>◎試験成績 <u>Test results</u> <u>2. 個別仕様</u> <u>2. Individual specifications</u></p>				<p><u>(新設)</u></p>			
<u>項番号</u> <u>Operation No.</u>	<u>項目</u> <u>Items</u>	<u>判定</u> <u>Determination</u>	<u>備考</u> <u>Remarks</u>				
6.16.	<p><u>配光可変型走行用前照灯 (ADB) (協定規則第 149 号)</u> <u>以下に別段の規定がない場合、本規則の走行用前照灯に関する要件 (6.1. 項) が ADB に適用される。</u> <u>Adaptive Driving-Beam (ADB) (UN Regulation No. 149)</u> <u>Where not otherwise specified</u></p>						

新				旧			
		<u>below, the requirements for driving-beam headlamp(s) (paragraph 6.1.) of this Regulation apply to the ADB.</u>					
	<u>6.16.1.</u>	<u>数</u> <u>Number</u>					
	<u>6.16.1.1.</u>	<u>1個。</u> <u>One.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
	<u>6.16.1.2.</u>	<u>取り付けユニットは1個または2個とする。</u> <u>Installation units shall be one or two.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
	<u>6.16.3.</u>	<u>位置</u> <u>ADBは、その後のテスト手順に先立ち、ADBニュートラル状態に設定するものとする。</u> <u>Position</u> <u>The ADB shall, prior to the subsequent test procedures, be set to the ADB neutral state</u>					
	<u>6.16.3.1</u> <u>:</u>	<u>幅および高さ：</u> <u>寸法はすべて、取り付けユニットの基準軸の方向で観察した見かけの表面の最近端の値である。</u> <u>In width and height:</u> <u>All dimensions refer to the nearest edge of the apparent surface(s) observed in the direction of the reference axis, of the installation unit(s).</u>					
	<u>6.16.3.1.1.</u>	<u>独立ADB取り付けユニットを別の前面灯火の上もしくは下または片側に装着することができる。これらの灯火が縦に並ぶ場合には、そのADB取り付けユニットの基準中心が車両中心面内に位置しなければならない。これらの灯火が横に並ぶ場合には、それらの基準中心が車両中心面に関して対称でなければならない。</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				

新				旧			
		<p><u>An independent ADB installation unit may be fitted above or below or to one side of another front lamp: if these lamps are on top of the other the reference centre of the ADB installation unit must be located within the median longitudinal plane of the vehicle; if these lamps are side by side their reference centre must be symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</u></p>					
6.16.3 .1.2.		<p><u>別の前面灯火と相互組み込み式の ADB 取り付けユニットは、その基準中心が車両中心面内に位置するように装着しなければならない。ただし、ADB 取り付けユニットと並べて、独立の主要すれ違い用前照灯、または車幅灯と相互組み込み式の主要すれ違い用前照灯も装着する場合は、それらの基準中心が車両中心面に関して対称でなければならない。</u></p> <p><u>An ADB installation unit, that is reciprocally incorporated with another front lamp, must be fitted in such a way that its reference centre lies within the median longitudinal plane of the vehicle. However, when the vehicle is also fitted with an independent principal passing-beam headlamp, or a principal passing-beam headlamp that is reciprocally incorporated with a front position lamp alongside the ADB installation unit, their reference centres must be symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>				

新			旧		
6.16.3 1.3.	<p>2個の ADB 取り付けユニットの一方または両方が別の前面灯火と相互組み込み式になっているものは、それらの基準中心が車両中心面に関して対称になるように装着しなければならない。</p> <p>Two ADB installation units of which either one or both are reciprocally incorporated with another front lamp must be fitted in such a way that their reference centres are symmetrical in relation to the median longitudinal plane of the vehicle.</p>	<p>適・否 Pass・Fail</p>			
6.16.3.2 -	<p>長さ：車両前部の位置。発する光が直接的に、あるいは後写鏡および／または車両の反射面によって間接的に運転者に不快さを生じさせなければ、この要件の充足とみなす。</p> <p>In length: at the front of the vehicle. This requirement is regarded as satisfied if the light emitted does not cause discomfort to the driver either directly or indirectly by means of the rear-view mirrors and/or reflective surfaces on the vehicle.</p>	<p>適・否 Pass・Fail</p>			
6.16.3.3 -	<p>いかなる場合も、すべての独立 ADB 取り付けユニットについて、その照射面の縁端と主要すれ違い用前照灯を発生する灯火の照射面の縁端間の距離が 200 mm を超えてはならない。独立 ADB 取り付けユニットの照射面の縁端と地面の距離は 500 mm から 1,300 mm でなければならない。</p> <p>In any case, the distance between the edge of the illuminating surface of any independent ADB installation unit and the edge of</p>	<p>適・否 Pass・Fail</p>			



新				旧			
		that of the lamp producing the principal passing-beam must not exceed 200 mm. The distance between the edge of the illuminating surface of any independent ADB installation unit and the ground must be from 500 mm to 1,300 mm.					
6.16.3.4	-	ADB 取り付けユニットが 2 個の場合 : 2 つの ADB 取り付けユニットの照射面の間隔が 200 mm を超えてはならない。 In the case of two ADB installation units: the distance separating the illuminating surfaces of two ADB installation units must not exceed 200 mm.	適・否 Pass・Fail				
6.16.4.		幾何学的視認性 申請者の説明により、上記機能取り付けユニットの少なくとも 1 つが本規則の 6.1.4. 項に規定された幾何学的視認角度を満たすものとする。異なる複数の角度の要件に適合させるために個別の取り付けユニットを使用してもよい。 Geometric visibility The angles of geometric visibility specified in paragraph 6.1.4. of this Regulation, shall be met by at least one of the installation units said function, according to the description of the applicant. Individual installation units may be used to comply with the requirements for different angles.	適・否 Pass・Fail				
6.16.5.		方向 前向き。 Orientation Towards the front.	適・否 Pass・Fail				
6.16.5.1	-	ADB の最大照度領域の中心の垂直傾斜は、外部調節装置がある場合を除き、	適・否 Pass・Fail				

新				旧			
		<p><u>±0.5%の範囲内に維持されるものとする。</u></p> <p><u>ADB がすれ違い用前照灯と併せて調節される場合は、この規定を適用しないものとする。</u></p> <p><u>The vertical inclination of the center of the area of maximum illumination of ADB shall remain between ± 0.5 per cent, except in the case where an external adjusting device is present.</u></p> <p><u>In case ADB is adjusted together with the passing-beam(s), this provision shall not apply.</u></p>					
	<u>6.16.6.</u>	<p><u>電気結線</u></p> <p><u>Electrical connections</u></p>					
	<u>6.16.6.1</u> :-	<p><u>ADB からすれ違いビームへの切り替えでは、走行ビームの全灯火装置を同時に消灯にするものとする。</u></p> <p><u>For changing over from the ADB to the passing-beam all lighting units for the driving-beam shall be de-activated simultaneously.</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>				
	<u>6.16.6.2</u> :-	<p><u>ADB は、6.16.8.1. 項の規定を前提として、以下の各入力に対して検出および反応できるセンサシステムが制御信号を生成することにより、配光可変型として設計されるものとする：</u></p> <p><u>(a) 周囲照明条件、</u></p> <p><u>(b) 対向車両の前照灯装置および前部灯火信号装置が発する光、</u></p> <p><u>(c) 先行車両の後部灯火信号装置が発する光。</u></p> <p><u>性能を向上させるための追加センサ機能は容認される。</u></p> <p><u>本項において、「車両」とは、カテゴリ L、M、N、O、T の車両および自転車を含み、当該車両が反射器とともに灯火および灯火信号装置を装備し、それ</u></p>	<p><u>適・否</u></p> <p><u>Pass・Fail</u></p>				

新			旧	
	<p><u>らが点灯されるものを指す。</u>  <u>The ADB shall be designed to be adaptive, subject to the provisions in paragraph 6.16.8.1., the control signals being produced by a sensor system which is capable of detecting and reacting to each of the following inputs:</u>  <u>(a) Ambient lighting conditions;</u>  <u>(b) The light emitted by the front lighting devices and front light-signalling devices of oncoming vehicles;</u>  <u>(c) The light emitted by the rear light-signalling of preceding vehicles;</u>  <u>Additional sensor functions to improve performance are allowed.</u>  <u>For the purpose of this paragraph, "vehicles" means vehicles of categories L, M, N, O, T, as well as bicycles, such vehicles being equipped with retro-reflectors, with lighting and light-signalling devices, which are switched ON.</u></p>			
6.16.6.3 -	<p><u>ADB を手動で点灯および消灯すること、および自動制御を手動で停止させることがつねに可能であるものとする。</u>  <u>加えて、ADB の消灯およびその自動制御の停止は単純かつ即時的な手動操作によるものとし、サブメニューの使用は容認されない。</u>  <u>It shall always be possible to activate and deactivate the ADB manually, and to manually deactivate the automatic control.</u>  <u>Moreover, the deactivation, of the ADB and of their automatic control, shall be by means of a simple and</u></p>	<p><u>適・否</u>  <u>Pass・Fail</u></p>		

新				旧			
		<u>immediate manual operation; the use of sub-menus is not allowed.</u>					
<u>6.16.6.4</u>	<u>-</u>	<u>すれ違い用前照灯は、ADB と同時に点灯状態であってもよい。</u> <u>The passing-beam(s) may remain switched ON at the same time as the ADB.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
<u>6.16.6.5</u>	<u>-</u>	<u>運転者がADBをADBニュートラル状態に設定すること、およびそれを自動操作に戻すことがつねに可能であるものとする。</u> <u>It shall always be possible for the driver to set the ADB to the ADB neutral state and to return it to its automatic operation.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
<u>6.16.7.</u>		<u>テルテール</u> <u>Tell-tale</u>					
<u>6.16.7.1</u>	<u>-</u>	<u>本規則の6.1.7.項の規定(走行用前照灯に関する)は、ADBの個別部分に適用される。</u> <u>The provisions of paragraphs 6.1.7. (for the driving-beam headlamp(s)) of this Regulation apply to the respective parts of an ADB.</u>					
<u>6.16.7.2</u>	<u>-</u>	<u>ADB用の視覚的故障テルテールの装備は義務であり、非点滅式とする。協定規則第149号の4.13.項に従って故障信号を受け取ったときには必ずこのテルテールが作動されるものとし、その故障継続中は点灯状態を維持するものとする。これを一時的に中止してもよいが、エンジンを始動および停止する装置のON/OFF時に必ず再開されるものとする。</u> <u>A visual failure tell-tale for ADB is mandatory. It shall be non-flashing. It shall be activated whenever a failure signal is</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				

新			旧		
		<u>received in accordance with paragraph 4.13. of UN Regulation No. 149. It shall remain activated while the failure is present. It may be cancelled temporarily, but shall be repeated whenever the device which starts and stops the engine is switched ON and OFF.</u>			
<u>6.16.7.3</u> <u>.</u>		<u>走行ビームの適応が作動中であることを運転者に示すために視覚的テルテールを設けるものとする。この情報は、適応が作動中の間、表示され続けるものとする。</u> <u>A visual tell-tale shall be provided to indicate to the driver that the adaptation of the driving-beam is activated. This information shall remain displayed as long as the adaptation is activated.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>		
<u>6.16.8.</u>		<u>その他の要件</u> <u>Other requirements</u>			
<u>6.16.8.1</u> <u>.</u>		<u>走行ビームの適応</u> <u>Adaptation of the driving-beam</u>			
<u>6.16.8.1.1</u> <u>.</u>		<u>上記 6.16.6.2. 項で説明した走行ビームの適応を制御するためのセンサシステムは、以下の要件に適合するものとする：</u> <u>The sensor system used to control the adaptation of the driving-beam, as described in paragraph 6.16.6.2. above, shall comply with the following requirements:</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>		
<u>6.16.8.1.1.1</u> <u>.</u>		<u>上記 6.16.6.2 項に定義された他の車両が発する光を当該センサが検出できる最小領域の境界は、本規則の 6.1.8.3.1.1. 項に示す角度によって定められる。</u> <u>The boundaries of the minimum</u>			

新				旧			
		<u>fields in which the sensor is able to detect light emitted from other vehicles as defined in paragraph 6.16.6.2. above are given by the angles indicated in paragraph 6.1.8.3.1.1. of this Regulation.</u>					
6.16.8.1.1.2.		<u>センサシステムの感度は、本規則の6.1.8.3.1.2.項の要件に適合するものとする。</u> <u>The sensor system sensitivity shall comply with the requirements in paragraph 6.1.8.3.1.2. of this Regulation.</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				
6.16.8.1.1.3.		<u>周囲照明条件によって発生する照度が7,000lxを超えたときは、配光可変型走行用前照灯が消灯されるものとする。</u> <u>シミュレーションまたは型式認可当局が承認したその他の検証手段により、本要件への適合を申請者が実証するものとする。必要ならば、車両上のセンサ取付け位置と同じ高さのコサイン補正されたセンサにより、水平面上で照度を測定するものとする。十分な証拠文書または型式認可当局が承認した他の手段により、メーカーがこれを実証してもよい。</u> <u>The adaptive driving-beam shall be switched OFF when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7,000 lx.</u> <u>Compliance with this requirement shall be demonstrated by the applicant, using simulation or other means of verification accepted by the Type Approval Authority. If necessary, the illuminance shall be measured on a horizontal surface, with a cosine</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>				

新				旧			
		<p><u>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.</u></p>					
6.16.8.1.1.4.		<p><u>証拠文書または型式認可当局が承認した他の手段により、自動制御の全体的な性能を申請者が実証するものとする。さらに、メーカーは、システムの「安全コンセプト」の設計を開示した文書パッケージを提供するものとする。この「安全コンセプト」は、システム完全性を目的とし、それにより運転者に対して、または対向車両および先行車両に対して不快さ、注意散漫またはグレアを生じさせる恐れがある機械的または電氣的故障が発生した場合でさえも安全走行を確保するように、システム内、たとえば電子ユニット内部に組み込まれた方策の記述である。この記述では、「システム」のすべての制御機能および目標達成のために採用された方法についても、制御が発動される仕組みを含めて、簡単に説明するものとする。「安全コンセプト」では、何らかの外的要因（たとえば塵埃を原因とするもの）によってセンサ入力が不明確になった場合に確実に故障モードを発動させるために講じられる手段を説明するものとする。</u></p> <p><u>すべての入力変数および検知変数の一覧を提示し、それらの有効範囲を定めるものとする。</u></p> <p><u>メーカーが定めたシステムの機能および安全コンセプトを説明するものとする。提出文書は簡潔なものとするが、関係するすべてのシステム領域の</u></p>	<p><u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u></p>				

新	旧
<p><u>専門知識が設計および開発に生かされた証拠を示すものとする。</u>  <u>定期技術検査について、「システム」の現在の動作状況を確認できる方法を提出文書に説明するものとする。</u>  <u>型式認可の目的に対し、この文書を検証プロセスのための基礎資料とみなすものとする。</u></p> <p><u>The overall performance of the automatic control shall be demonstrated by the applicant by documentation or by other means accepted by the Type Approval Authority. Furthermore, the manufacturer shall provide a documentation package which gives access to the design of "the safety concept" of the system. This "safety concept" is a description of the measures designed into the system, for example within the electronic units, so as to address system integrity and thereby ensure safe operation even in the event of mechanical or electrical failure which could cause any discomfort, distraction or glare, either to the driver or to oncoming and preceding vehicles. This description shall also give a simple explanation of all the control functions of the "system" and the methods employed to achieve the objectives, including a statement of the mechanism(s) by which control is exercised. The "safety concept" shall describe the measures taken to ensure that failure mode is triggered if any external agent (e.g. caused by</u></p>	



新				旧			
		<p><u>dirt) obscures the sensor input.</u>  <u>A list of all input and sensed variables shall be provided and the working range of these shall be defined.</u>  <u>The functions of the system and the safety concept, as laid down by the manufacturer, shall be explained.</u>  <u>The documentation shall be brief, yet provide evidence that the design and development has had the benefit of expertise from all the system fields which are involved.</u>  <u>For periodic technical inspections, the documentation shall describe how the current operational status of the "system" can be checked.</u>  <u>For Type Approval purposes this documentation shall be taken as the basic reference for the verification process.</u></p>					
6.16.8.1.1.5		<p><u>走行ビームの適応により、運転者と対向車および先行車のいずれにも不快さ、注意散漫またはグレアが生じないことを検証するため、技術機関は、附則 9 の 2. 項に従ってテスト走行を実施するものとする。これには、申請者の説明に基づくシステム制御関連のあらゆる状況が含まれるものとする。走行ビームの適応性能を文書記録し、申請者の説明と照合するものとする。明らかな異常（たとえば過度の角運動またはフリッカー）が見られたときは疑義を呈するものとする。</u>  <u>To verify, that the adaptation of the driving-beam does not cause any discomfort, distraction or glare, neither to the driver nor to oncoming and preceding vehicles,</u></p>	<p><u>適・否</u>  <u>Pass・Fail</u></p>				

新					旧				
				<p><u>the technical service shall perform a test drive according to paragraph 2. in Annex 9. This shall include any situation relevant to the system control on the basis of the applicant's description. The performance of the adaptation of the driving-beam shall be documented and checked against the applicant's description. Any obvious malfunctioning shall be contested (e.g. excessive angular movement or flicker).</u></p>					
		6.16.8.2	-	<p><u>走行ビーム照明またはそのモード実行（該当時）のために同時に通電できる灯火装置の最大総光度は、430,000cdを超えないものとする。これが基準値100に相当する。</u></p> <p><u>この最大光度は、走行ビーム出力のために同時に使用される取り付けユニット上に表示された個々の基準マークを合計して求めるものとする。</u></p> <p><u>The aggregate maximum intensity of the lighting units that can be energized simultaneously to provide the driving-beam lighting or its modes, if any, shall not exceed 430,000 cd, which corresponds to a reference value of 100.</u></p> <p><u>This maximum intensity shall be obtained by adding together the individual reference marks indicated on the installation units that are simultaneously used to provide the driving-beam.</u></p>					

新					旧
<p>付表 2-16-1. Attached Table 2-16-1.</p> <p>◎試験成績 Test results 配光可変型走行用前照灯に関するテスト走行（附則 9 2. 項） Test drive for adaptive driving-beam headlamp(s). (paragraph 2. in Annex9 )</p>					(新設)
<u>テストセクション</u> Test Section	<u>交通条件</u> Traffic conditions	<u>道路種別</u> Road type			
		<u>市街地</u> Urban areas	<u>多車線道路</u> (例：高速道路) Multi-lane road, e.g. motorway	<u>田舎道</u> Country road	
	<u>速度</u> Speed	50±10km/h	100±20km/h	80±20km/h	
	<u>テストコース全長に対する平均比率</u> Average percentage of the full test course length	10%	20%	70%	
A	<u>1台の対向車両または1台の先行車両に対し、反復的に配光可変型走行用前照灯が反応して適応プロセスを実証する。</u> Single oncoming		<u>適・否</u> Pass・Fail	<u>適・否</u> Pass・Fail	

新					旧				
	<u>vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the adaptive driving-beam will react to demonstrate the adaptation process.</u>								
<u>B</u>	<u>対向車両および先行車両が組み合わされた交通状況。反復的に配光可変型走行用前照灯が反応して適応プロセスを実証する。Combined oncoming and preceding traffic situations. In a frequency so that the adaptive driving-beam will react to demonstrate the adaptation process.</u>		<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>					
<u>C</u>	<u>能動のおよび受動的な追い</u>		<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>	<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>					

新					旧				
	<u>越し操作に対し、反復的に配光可変型走行用前照灯が反応して適応プロセスを実証する。</u> <u>Active and passive overtaking manoeuvres, in a frequency so that the adaptive driving-beam will react to demonstrate the adaptation process.</u>								
<u>D</u>	<u>6.16.8.1.1.2 項に記載の対向する自転車</u> <u>Oncoming bicycle, as described in paragraph 6.16.8.1.1.2.</u>								<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
<u>E</u>	<u>対向車両および先行車両が組み合わされた交通状況</u> <u>Combined oncoming and preceding traffic situations</u>								<u>適・否</u> <u>Pass・Fail</u>
					以下略				

新	旧																																										
以下略																																											
<p>TRIAS 32-R149-<u>02</u> 照射灯火試験（協定規則第 149 号（前照灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td>照度</td> <td>lx</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 6 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	照度	lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			<p>TRIAS 32-R149-<u>01</u> 照射灯火試験（協定規則第 149 号（前照灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> <tr> <td>照度</td> <td>lx</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>	照度	lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）		
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
照度	lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
（略）																																											
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																																									
照度	lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
（略）																																											
<p>TRIAS 33-R149-<u>02</u> 照射灯火試験（協定規則第 149 号（前部霧灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>	<p>TRIAS 33-R149-<u>01</u> 照射灯火試験（協定規則第 149 号（前部霧灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求</u>																								
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>																																									
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求</u>																																									

新			旧		
		<u>(4桁目を四捨五入)</u>			<u>桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
照度	lx	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	照度	lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
付表 (略)			付表 <u>(削除)</u>		
		<u>【新旧対照表別紙7参照】</u>			<u>(新設)</u>
TRIAS 33(2)-R149- <u>02</u> 照射灯火試験（協定規則第149号（側方照射灯））  1.～4.（略）  別表 測定値の取扱い			TRIAS 33(2)-R149- <u>01</u> 照射灯火試験（協定規則第149号（側方照射灯））  1.～4.（略）  別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
照度	lx	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	照度	lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
付表 (略)			付表 <u>(削除)</u>		
		<u>【新旧対照表別紙8参照】</u>			<u>(新設)</u>

新	旧																														
<p>TRIAS 33(3)-R148-<u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（低速走行時側方照射灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 9 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 33(3)-R148-<u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（低速走行時側方照射灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													
<p>TRIAS 34-R148-<u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（車幅灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 10 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 34-R148-<u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（車幅灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													



新	旧																														
<p>TRIAS 34(2)-R148-<u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（前部上側端灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 1 1 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 34(2)-R148-<u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（前部上側端灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													
<p>TRIAS 34(3)-R148-<u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（昼間走行灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 1 2 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 34(3)-R148-<u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（昼間走行灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
（略）																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
（略）																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													

新	旧																																										
<p>TRIAS 35-R150-<u>02</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（前部反射器））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td>光度係数</td> <td>mcd/lx</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td>反射係数</td> <td><u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 （略）</p> <p><u>【新旧対照表別紙 1 3 参照】</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	光度係数	mcd/lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 35-R150-<u>01</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（前部反射器））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> <tr> <td>光度係数</td> <td>mcd/lx</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td>反射係数</td> <td><u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u></td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> </tbody> </table> <p>付表 <u>（削除）</u></p> <p><u>（新設）</u></p>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>	光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
光度係数	mcd/lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																																									
光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
<p>TRIAS 35(2)-R148-<u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（側方灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	<p>TRIAS 35(2)-R148-<u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（側方灯））</p> <p>1. ～4.（略）</p> <p>別表 測定値の取扱い</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3">（略）</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	（略）			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	（略）			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>												
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>																																									
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
（略）																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
（略）																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																																									

新	旧																																										
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙 1 4 参照】</u>	付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>																																										
TRIAS 35(2)-R150- <u>02</u> 再帰反射試験 (協定規則第 150 号 (側方反射器))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> <tr> <td>光度係数</td> <td>mcd/lx</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> <tr> <td>反射係数</td> <td><u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u></td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	光度係数	mcd/lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	TRIAS 35(2)-R150- <u>01</u> 再帰反射試験 (協定規則第 150 号 (側方反射器))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td>cd/m<sup>2</sup></td> <td><u>2</u></td> </tr> <tr> <td>光度係数</td> <td>mcd/lx</td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td>反射係数</td> <td><u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u></td> <td><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>	光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
(略)																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																																									
(略)																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																																									
光度係数	mcd/lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																																									
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																																									
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
(略)																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
(略)																																											
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																																									
光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																																									
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙 1 5 参照】</u>	付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>																																										
TRIAS 36-R148- <u>02</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (番号灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>有効数字 3 桁の指数表示</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>	TRIAS 36-R148- <u>01</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (番号灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>項目</th> <th>単位</th> <th>少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td>cd</td> <td><u>規則で規定されている要求</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>規則で規定されている要求</u>																								
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
(略)																																											
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>																																									
項目	単位	少数第●位を四捨五入																																									
(略)																																											
光度	cd	<u>規則で規定されている要求</u>																																									

新			旧		
		<u>(4桁目を四捨五入)</u>			<u>桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)	<u>【新旧対照表別紙16参照】</u>		付表 <u>(削除)</u>	<u>(新設)</u>	
TRIAS 37-R148- <u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第148号（尾灯）） 1.～4.（略） 別表 測定値の取扱い			TRIAS 37-R148- <u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第148号（尾灯）） 1.～4.（略） 別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)	<u>【新旧対照表別紙17参照】</u>		付表 <u>(削除)</u>	<u>(新設)</u>	
TRIAS 37(2)-R148- <u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第148号（後部霧灯）） 1.～4.（略） 別表 測定値の取扱い			TRIAS 37(2)-R148- <u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第148号（後部霧灯）） 1.～4.（略） 別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		

新			旧		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙18参照】</u>			付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>		
TRIAS 37(3)-R148- <u>02</u> 信号灯火試験 (協定規則第148号 (駐車灯))  1.～4. (略)  別表 測定値の取扱い			TRIAS 37(3)-R148- <u>01</u> 信号灯火試験 (協定規則第148号 (駐車灯))  1.～4. (略)  別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙19参照】</u>			付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>		
TRIAS 37(4)-R148- <u>02</u> 信号灯火試験 (協定規則第148号 (後部上側端灯))  1.～4. (略)  別表 測定値の取扱い			TRIAS 37(4)-R148- <u>01</u> 信号灯火試験 (協定規則第148号 (後部上側端灯))  1.～4. (略)  別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入

新			旧		
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙20参照】</u>			付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>		
TRIAS 38-R150- <u>02</u> 再帰反射試験（協定規則第150号（後部反射器））  1.～4.（略）  別表 測定値の取扱い			TRIAS 38-R150- <u>01</u> 再帰反射試験（協定規則第150号（後部反射器））  1.～4.（略）  別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
光度係数	mcd/lx	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙21参照】</u>			付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>		

新			旧		
TRIAS 38(2)-R150- <u>02</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（大型後部反射器））			TRIAS 38(2)-R150- <u>01</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（大型後部反射器））		
1. ～4.（略）			1. ～4.（略）		
別表 測定値の取扱い			別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
（略）			（略）		
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
（略）			（略）		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
光度係数	mcd/lx	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
付表 （略）			付表 <u>（削除）</u>		
<u>【新旧対照表別紙 2 2 参照】</u>			<u>（新設）</u>		
TRIAS 39-R148- <u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（制動灯））			TRIAS 39-R148- <u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（制動灯））		
1. ～4.（略）			1. ～4.（略）		
別表 測定値の取扱い			別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
（略）			（略）		
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
（略）			（略）		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 （4 桁目を四捨五入）</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>

新	旧																														
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙 2 3 参照】</u>	付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>																														
TRIAS 39(2)-R148- <u>02</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (補助制動灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th style="width: 15%;">単位</th> <th style="width: 55%;">少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td style="text-align: center;">cd</td> <td style="text-align: center;"><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td style="text-align: center;">cd/m<sup>2</sup></td> <td style="text-align: center;"><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	TRIAS 39(2)-R148- <u>01</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (補助制動灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th style="width: 15%;">単位</th> <th style="width: 55%;">少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td style="text-align: center;">cd</td> <td style="text-align: center;"><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td style="text-align: center;">cd/m<sup>2</sup></td> <td style="text-align: center;"><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
(略)																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																													
(略)																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
(略)																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
(略)																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙 2 4 参照】</u>	付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>																														
TRIAS 40-R148- <u>02</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (後退灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th style="width: 15%;">単位</th> <th style="width: 55%;">少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td style="text-align: center;">cd</td> <td style="text-align: center;"><u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td style="text-align: center;">cd/m<sup>2</sup></td> <td style="text-align: center;"><u>有効数字 3 桁の指数表示</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>	TRIAS 40-R148- <u>01</u> 信号灯火試験 (協定規則第 148 号 (後退灯))  1. ～4. (略)  別表 測定値の取扱い <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 30%;">項目</th> <th style="width: 15%;">単位</th> <th style="width: 55%;">少数第●位を四捨五入</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>光度</td> <td style="text-align: center;">cd</td> <td style="text-align: center;"><u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u></td> </tr> <tr> <td colspan="3" style="text-align: center;">(略)</td> </tr> <tr> <td>輝度</td> <td style="text-align: center;">cd/m<sup>2</sup></td> <td style="text-align: center;"><u>2</u></td> </tr> </tbody> </table>	項目	単位	少数第●位を四捨五入	(略)			光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>	(略)			輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
(略)																															
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>																													
(略)																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示</u>																													
項目	単位	少数第●位を四捨五入																													
(略)																															
光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>																													
(略)																															
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>																													



新			旧		
<u>(4桁目を四捨五入)</u>					
付表 (略)			付表 <u>(削除)</u>		
<u>【新旧対照表別紙 2 5 参照】</u>			<u>(新設)</u>		
TRIAS 41-R148- <u>02</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（方向指示器））  1. ～4. (略)			TRIAS 41-R148- <u>01</u> 信号灯火試験（協定規則第 148 号（方向指示器））  1. ～4. (略)		
別表 測定値の取扱い			別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>
付表 (略)			付表 <u>(削除)</u>		
<u>【新旧対照表別紙 2 6 参照】</u>			<u>(新設)</u>		
TRIAS 43(4)-R150- <u>02</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（停止表示器材））  1. ～4. (略)			TRIAS 43(4)-R150- <u>01</u> 再帰反射試験（協定規則第 150 号（停止表示器材））  1. ～4. (略)		
別表 測定値の取扱い			別表 測定値の取扱い		
項目	単位	少数第●位を四捨五入	項目	単位	少数第●位を四捨五入
(略)			(略)		
光度	cd	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	光度	cd	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
(略)			(略)		
輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>有効数字 3 桁の指数表示 (4 桁目を四捨五入)</u>	輝度	cd/m <sup>2</sup>	<u>2</u>

新			旧		
光度係数	mcd/lx	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	光度係数	mcd/lx	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx<sup>-1</sup></u>	<u>有効数字3桁の指数表示 (4桁目を四捨五入)</u>	反射係数	<u>cd・m<sup>-2</sup>・lx</u>	<u>規則で規定されている要求 桁数の次の次位</u>
付表 (略)  <u>【新旧対照表別紙27参照】</u>			付表 <u>(削除)</u>  <u>(新設)</u>		
TRIAS43(5)-R163-01 盗難発生警報装置試験 (協定規則第163号)  1. ~2. 3. (略)  付表 盗難発生警報装置の試験記録及び成績(協定規則第163号) (Uniform provisions concerning the protection against unauthorized use (vehicle alarm system) Test Data Record Form)  (略)  1. 試験自動車及び装置の型式 Test vehicle and Device			TRIAS43(5)-R163-01 盗難発生警報装置試験 (協定規則第163号)  1. ~2. 3. (略)  付表 盗難発生警報装置の試験記録及び成績(協定規則第163号) (Uniform provisions concerning the protection against unauthorized use (vehicle alarm system) Test Data Record Form)  (略)  1. 試験自動車及び装置の型式 Test vehicle and Device		
(略)			(略)		
設定方法 Setting method			設定方法※1 Setteing method		
解除方法 Unsetting method			解除方法※1 Unsetting method		
主な構成部品、搭載位置及び保護等級 Main components, mounting position and degree of protection			主な構成部品、搭載位置及び保護等級※ 1 Main components, mounting position and degree of protection		
試験対象外の構成部品(12.1. ~12.3. 関係) Components not tested(rerated 12.1~ 12.3. 関係)			(新規)		
(削除)			※1 必要に応じ、行数を変更してもよい May modifythe line as need		

新			旧		
2. 試験機器 Test equipment (略) (削除)  (略)			2. 試験機器※2 Test equipment (略)  ※2 別紙を用いても良い May be provided as attachment(s)  (略)		
12.	テスト条件 VAS または AS のすべての構成部品を 7 項で説明した手順に従ってテストするものとする。 Test conditions All components of the VAS or AS shall be tested in accordance with procedures described in paragraph 7.	/	(新規)	(新規)	(新規)
7.	動作パラメータおよび試験条件 Operation parameters and test conditions		7.	動作パラメータおよび試験条件 Operation parameters and test conditions	
(略)			(略)		
7.2.15.	客室監視の誤警報防止の試験 ～ (略) ～		7.2.15.	客室監視の誤警報防止の試験 ～ (略) ～	
13.	説明書 各車両に以下を添付するものとする： Instructions Each vehicle shall be accompanied by:	有/無  Yes No	(新規)	(新規)	(新規)
13.1.	仕様説明書。 メンテナンス説明書。 システムに対する改変または追加の危険に関する全般的警告。 Instructions for use. Instructions for maintenance. A general warning regarding the danger of making any alterations or additions to the system.	/	(新規)	(新規)	(新規)
(略)			(略)		
6.	検証 ～ (略) ～		6.	検証 ～ (略) ～	
(削除)			検証結果 Result of Verification etc.		
TRIAS 43(7)-R138-02 車両接近通報装置試験 (協定規則第 138 号)			TRIAS 43(7)-R138-02 車両接近通報装置試験 (協定規則第 138 号)		

新						旧					
1. ～3. (略) 別表 (略) 付表 1. ～4. (略)						1. ～3. (略) 別表 (略) 付表 1. ～4. (略)					
別表 1 Appendix 1						別表 1 Appendix 1					
定速試験 Constant speed test	走行条件: Running condition:	実走行 Real running	疑似信号 Simulated	シャシダイナモ Chassis dynamometer		定速試験 Constant speed test	走行条件...: Running condition...:	実走行 Real running	疑似信号 Simulated	シャシダイナモ Chassis dynamometer	
(略)						(略)					
後退試験 Reversing test	走行条件: Running condition:	実走行 Real running	疑似信号 Simulated	シャシダイナモ Chassis dynamometer		後退試験 Reversing test	走行条件...: Running condition...:	実走行 Real running	疑似信号 Simulated	シャシダイナモ Chassis dynamometer	
(略)						(略)					
<u>最終結果</u> <u>Final result</u>						<u>(新設)</u>					
<u>V<sub>test</sub></u> <u>[km/h]</u>	<u>Overall sound level</u> <u>[dB(A)]</u>		<u>SPL of 1/3 octave freq.</u> <u>[dB(A)]</u>								
<u>10</u>	<u>L<sub>crs 10</sub></u>										
<u>20</u>	<u>L<sub>crs 20</sub></u>										
<u>Reverse</u>	<u>L<sub>reverse</sub></u>					<u>Pass Fail</u>					
別表 2 Appendix 2						別表 2 Appendix 2					
試験方法: Test procedure:	方法(A) Method A	方法(B) Method B	方法(C) Method C	方法(D) Method D	方法(E) Method E	試験方法...: Test procedure...:	方法(A) Method A	方法(B) Method B	方法(C) Method C	方法(D) Method D	方法(E) Method E
(略)						(略)					
<u>Pass Fail</u>						<u>(新設)</u>					

新	旧
<p><u>TRIAS 43 (10)-001-01</u></p> <p><u>音声信号を用いる車両後退通報装置の試験</u></p> <p>【新旧対照表別紙 2 8 参照】</p>	<p><u>(新設)</u></p>
<p><u>TRIAS 43(10)-R165(1)-01</u></p> <p><u>車両後退通報装置の通報音発生装置試験 (協定規則第 165 号)</u></p> <p>【新旧対照表別紙 2 9 参照】</p>	<p><u>(新設)</u></p>
<p><u>TRIAS 43(10)-R165(2)-01</u></p> <p><u>車両後退通報装置試験 (協定規則第 165 号)</u></p> <p>【新旧対照表別紙 3 0 参照】</p>	<p><u>(新設)</u></p>

附則(令和 5 年 2 月 16 日規程第 22 号)

この規程は、令和 5 年 2 月 16 日から施行する。