

## Regulation No. 125

### Uniform provisions concerning the approval of motor vehicles with regard to the forward field of vision of the motor vehicle driver

#### Contents

##### Regulation

1. Scope
2. Definitions for the purpose of this Regulation
3. Application for approval
4. Approval
5. Specifications
6. Test procedure
7. Modification of vehicle type and extension of approval
8. Conformity of production
9. Penalties for non-conformity of production
10. Production definitively discontinued
11. Names and addresses of Technical Services responsible for conducting approval tests, and of Type Approval Authorities
12. Transitional provisions

##### Annexes

- 1 Communication
  - 2 Arrangements of approval marks
  - 3 Procedure for determining the "H" point and the actual torso angle for seating positions in motor vehicles
- Appendix 1: Description of the three-dimensional "H" point machine (3-D H machine)
- Appendix 2: Three-dimensional reference system
- Appendix 3: Reference data concerning seating positions

## 協定規則第 125号

### 運転者の前方視界に関する自動車の認可に関する統一規定

#### 目次

##### 規則

1. 適用範囲
2. 本規則の目的における定義
3. 認可申請
4. 認可
5. 仕様
6. 試験手順
7. 車両型式の変更及び認可拡大
8. 生産の適合性
9. 生産の不適合に対する罰則
10. 生産中止
11. 認可試験を実施する試験機関及び型式認可を行う行政官庁の名称と所在地
12. 過渡規定

##### 附則

##### 附則1 通知

##### 附則2 認可マークの配置

##### 附則3 自動車の着席位置の「H」点及び実トルソ角を決定する方法

##### 付録1：三次元「H」点測定装置の説明（三次元マネキン）

##### 付録2：三次元座標方式

##### 付録3：着席位置に関する基準データ

##### 附則4 車両の基準点マークと三次元座標軸との間の寸法関係を決定する

4 Method for determining the dimensional relationships between the vehicle's primary reference marks and the three-dimensional reference grid

Appendix

## 1. Scope

1.1. This Regulation applies to the 180 deg. forward field of vision of drivers of category M<sub>1</sub> vehicles<sup>1</sup>.

<sup>1</sup> As defined in the Consolidated Resolution on the Construction of Vehicles (R.E.3.), document ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2, para. 2. -

[www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)

1.2. Its purpose is to ensure an adequate field of vision when the windscreen and other glazed surfaces are dry and clean.

1.3. The requirements of this Regulation are so worded as to apply to category M<sub>1</sub> vehicles in which the driver is on the left. In category M<sub>1</sub> vehicles in which the driver is on the right these requirements shall be applied by inverting the criteria, when appropriate.

## 2. Definitions for the purpose of this Regulation

2.1. "Approval of a vehicle type" means the full procedure whereby a Contracting Party to the Agreement certifies that a vehicle type meets the technical requirements of this Regulation.

2.2. "Vehicle type with regard to the field of vision" means vehicles which do not differ in such essential aspects as:

2.2.1. The external and internal forms and arrangements within the area specified in paragraph 1. above which may affect visibility; and

2.2.2. The shape and dimensions of the windscreen and its mounting.

2.3. "Three-dimensional reference grid" means a reference system which consists of a vertical longitudinal plane X-Z, a horizontal plane X-Y and a vertical transverse plane Y-Z

方法

付録

## 1. 適用範囲

1.1. 本規則は、車両区分M<sub>1</sub>の車両<sup>1</sup>の運転者の180°前方視界に適用する。

<sup>1</sup> 車両構造統合決議（R.E.3）、文書 ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2、2 項（[www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)）の定義による。

1.2. 本規則の目的は、前面ガラス及びその他のガラス面が乾燥状態で清潔な場合に、適切な視界を確保することである。

1.3. 本規則の要件は、運転者が左側に配置される車両区分M<sub>1</sub>の車両に適用するよう規定されている。運転者が右側に配置される車両区分M<sub>1</sub>の車両の場合、本規則の要件を適用する際に適宜左右を逆にするものとする。

## 2. 本規則の目的における定義

2.1. 「車両型式の認可」とは、車両型式が本規則の技術要件に適合することを協定締約国が証明する全手順をいう。

2.2. 「視界に関する車両型式」とは、2.2.1.項から2.2.2.項までに掲げる基本事項において相違しない車両をいう。

2.2.1. 1.項で指定した適用範囲内における車室外及び車室内の形態並びに配置であって、視認性に影響を与え得るもの

2.2.2. 前面ガラス及びその固定部の形状並びに寸法

2.3. 「三次元座標軸」とは、垂直縦断面X-Z、水平面X-Y及び垂直横断面Y-Zで構成される座標方式をいう（附則4、付録の図6参照）。この座標軸

(see Annex 4, Appendix, Figure 6); the grid is used to determine the dimensional relationships between the position of design points on drawings and their positions on the actual vehicle. The procedure for situating the vehicle relative to the grid is specified in Annex 4; all coordinates referred to ground zero shall be based on a vehicle in running order<sup>2</sup> plus one front-seat passenger, the mass of the passenger being 75 kg +/-1 per cent.

<sup>2</sup>The mass of a vehicle in running order includes the mass of the vehicle and its body with cooling fluid, lubricants, fuel, 100 per cent of other liquids, tools, spare wheel and driver. The mass of the driver is evaluated at 75 kg (distributed as follows: 68 kg for the mass of the occupant and 7 kg for the mass of luggage, in accordance with ISO Standard 2416:1992). The tank contains 90 per cent and the other liquid-containing appliances (other than those intended for waste water) 100 per cent of the capacity declared by the manufacturer.

2.3.1. Vehicles fitted with suspension enabling their ground clearance to be adjusted shall be tested under the normal conditions of use specified by the vehicle manufacturer.

2.4. "*Primary reference marks*" means holes, surfaces, marks and identification signs on the vehicle body. The type of reference mark used and the position of each mark relative to the X, Y and Z coordinates of the three-dimensional reference grid and to a design ground plane shall be specified by the vehicle manufacturer.

These marks may be the control points used for body-assembly purposes.

2.5.

"*Seat-back angle*" means the angle defined in the revised Consolidated Resolution on the Construction of Vehicles (R.E.3)<sup>3</sup>, Annex 1, paragraph 2.6. or 2.7.

<sup>3</sup> Revision 2 of R.E.3 is available as document ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2 as amended.

2.6. "*Actual seat-back angle*" means the angle defined in the revised R.E.3, Annex 1, paragraph 2.6.

2.7. "*Design seat-back angle*" means the angle defined in the revised R.E.3, Annex 1, paragraph 2.7.

は、図面上の設計点の位置と実際の車両上での位置との寸法関係を決定するために使用される。座標軸に対して車両を配置する手順は、附則4に定める。ゼロ地点を示す全ての座標は、走行可能な<sup>2</sup>車両の前部座席に乗員1名を追加した場合を基準とする。その場合の乗員の質量は、75 kg±1%とする。

<sup>2</sup> 走行可能な車両の質量には、車両の質量並びに冷却液、潤滑油、燃料及びその他の液体の100%、工具、予備タイヤ及び運転者を載せた車体の質量を含む。運転者の質量は、75 kgとみなす（ISO規格2416:1992に基づき、乗員の質量68 kgと荷物の質量7 kgに配分される）。タンクにはメーカーが公表する容量の90%を入れ、その他の液体が入った器具（廃水のための器具を除く）には容量の100%を入れる。

2.3.1. 地上高を調節可能な緩衝装置を備えた車両は、車両メーカーが指定する通常使用条件で試験を行うものとする。

2.4. 「基準点マーク」とは、車体上の穴、表面、マーク及び識別標識をいう。使用する基準点マークの種類並びに三次元座標軸のX、Y及びZ座標と設計地上面に対する各マークの位置は、車両メーカーが指定するものとする。当該マークは、車体を組み立てる場合には管理点として使用することもできる。

2.5. 「シートバック角」とは、車両構造統合決議（R.E.3）の改正版3の附則1の2.6.項又は2.7.項に定義された角度をいう。

<sup>3</sup> R.E.3の全文改正2は、文書 ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2（改訂版）として発行されている。

2.6. 「実シートバック角」とは、R.E.3の改正版、附則1の2.6.項に定義された角度をいう。

2.7. 「設計シートバック角」とは、R.E.3の改正版、附則1の2.7.項に定義された角度をいう。

2.8. "*V points*" means points whose position in the passenger compartment is determined as a function of vertical longitudinal planes passing through the centres of the outermost designated seating positions on the front seat and in relation to the "R" point and the design angle of the seat-back, which points are used for verifying compliance with the field of vision requirements.

2.9. "*R point or seating reference point*" means the point defined in the revised R.E.3, Annex 1, paragraph 2.4.

2.10. "*H point*" means the point defined in the revised R.E.3, Annex 1, paragraph 2.3.

2.11. "*Windscreen datum points*" means points situated at the intersection with the windscreen of lines radiating forward from the V points to the outer surface of the windscreen.

2.12. "*Armoured vehicle*" means a vehicle intended for the protection of conveyed passengers and/or goods and complying with armour plating anti-bullet requirements.

2.13. "*Transparent area*" means that area of a vehicle windscreen or other glazed surface whose light transmittance measured at right angles to the surface is not less than 70 per cent. In the case of armoured vehicles the light transmittance factor is not less than 60 per cent.

2.14. "*P points*" means the points about which the driver's head rotates when he views objects on a horizontal plane at eye level.

2.15. "*E points*" means points representing the centres of the driver's eyes and used to assess the extent to which "A" pillars obscure the field of vision.

2.16. "*A pillar*" means any roof support forward of the vertical transverse plane located 68 mm in front of the V points and includes non-transparent items such as windscreen mouldings and door frames, attached or contiguous to such a support.

2.17. "*Horizontal seat-adjustment range*" means the range of normal driving positions designated by the vehicle manufacturer for the adjustment of the driver's seat in the direction of the X axis (see paragraph 2.3. above).

2.8. 「V点」とは、車室内において前部座席の最も外側の指定着席位置の中央を通る垂直縦断面の関数として、「R」点及びシートバックの設計角に対して決定される点であり、視界要件への適合を確認するために使用される点をいう。

2.9. 「R点又は着席基準点」とは、R.E.3の改正版、附則1の2.4.項に定義された点をいう。

2.10. 「H点」とは、R.E.3の改正版、附則1の2.3.項に定義された点をいう。

2.11. 「前面ガラス基準点」とは、V点から前面ガラスの外側面へと前方に放射状に伸びた線が前面ガラスと交差する点をいう。

2.12. 「装甲車」とは、輸送される乗員又は物品の保護を目的とし、装甲を用いた防弾の要件に適合する車両をいう。

2.13. 「透明領域」とは、車両の前面ガラス又はその他のガラス面において、当該表面に対して直角に測定した光透過率が70%以上の領域をいう。装甲車の場合には、光透過係数は60%以上とする。

2.14. 「P点」とは、運転者が目の高さの水平面上の物体を見るときに運転者の頭が回転する中心となる点をいう。

2.15. 「E点」とは、運転者の両目の中心を示し、「A」ピラーが視界を遮る範囲を評価するために使用される点をいう。

2.16. 「Aピラー」とは、V点の前方68 mmに位置する垂直横断面よりも前方のルーフを支える支柱をいい、当該支柱に付属又は隣接する前面ガラスのモールディングや扉枠などの非透明部品も含む。

2.17. 「水平方向の座席調節範囲」とは、運転席をX軸の方向に調節する際の通常の運転位置の範囲を車両メーカーが指定したものをいう（上記2.3.項参照）。

2.18. "Extended seat-adjustment range" means the range designated by the vehicle manufacturer for the adjustment of the seat in the direction of the X axis (see paragraph 2.3. above) beyond the range of normal driving positions specified in paragraph 2.17. above and used for converting seats into beds or facilitating entry to the vehicle.

### 3. Application for approval

3.1. The application for approval of a vehicle type with regard to the driver's field of vision shall be submitted by the vehicle manufacturer or by his authorized representative.

3.2. It shall be accompanied by the documents mentioned below in triplicate and include the following particulars:

3.2.1. A description of the vehicle type with regard to the items mentioned in paragraph 2.2. above, together with dimensional drawings and either a photograph or an exploded view of the passenger compartment. The numbers and/or symbols identifying the vehicle type shall be specified; and

3.2.2. Particulars of the primary reference marks in sufficient detail to enable them to be readily identified and the position of each in relation to the others and to the "R" point verified.

3.3. A vehicle representative of the vehicle type to be approved shall be submitted to the Technical Service conducting the approval tests.

### 4. Approval

4.1. If the vehicle type submitted for approval pursuant to this Regulation meets the requirements of paragraph 5. below, approval of that vehicle shall be granted.

4.2. An approval number shall be assigned to each type approved. Its first two digits (at present 01 for the Regulation in its current form) shall indicate the series of amendments incorporating the most recent major technical amendments made to the Regulation at the

2.18. 「拡大座席調節範囲」とは、2.17.項に指定された通常の運転位置の範囲を超えてシートをX軸の方向に調節する際の範囲を車両メーカーが指定したものであり、座席をベッドに変換したり車両への入室を容易にしたりするために使用される範囲をいう（上記2.3.項参照）。

### 3. 認可申請

3.1. 運転者の視界に係る車両型式の認可申請は、車両メーカー又はその正規の委任代理人が行うものとする。

3.2. 申請書には、以下に掲げる項目の詳細を記載した書面を3部添付しなければならない。

3.2.1. 上記2.2.項に記載した項目に係る車両型式の説明、並びに車室の寸法図面及び写真若しくは分解図のいずれか。車両型式を識別する番号及び/又は記号を明記すること。

3.2.2. 容易に確認可能とするため、十分詳細な内容の基準点マークの具体的事項、並びに他の点及び確認対象の「R」点に係る各基準点マークの位置。

3.3. 認可を受けるべき車両型式を代表する車両一台を、認可試験を実施する技術機関に提出しなければならない。

### 4. 認可

4.1. 本規則に従って認可のために提出される車両型式が、下記5.項の要件に適合した場合、当該車両の認可を付与するものとする。

4.2. 認可番号は、認可された各型式毎に割り当てるものとする。認可番号の上2桁（現在、現行の型式では「01」）は、本規則に加えられた主要な技術的修正に関して、認可時点における最新の改訂版を示すものとする。

time of issue of the approval. The same Contracting Party shall not assign the same number to the same vehicle type equipped with another type of field of vision, or to another vehicle type.

4.3. Notice of approval or of refusal or withdrawal of approval pursuant to this Regulation shall be communicated to the Parties to the Agreement which apply this Regulation by means of a form conforming to the model in Annex 1 and photographs and/or plans supplied by the applicant being in a format not exceeding A4 (210 x 297 mm), or folded to that format, and on an appropriate scale.

4.4. There shall be affixed, conspicuously and in a readily accessible place specified on the approval form, to every vehicle conforming to a vehicle type approved under this Regulation, an international approval mark conforming to the model described in Annex 2 to this Regulation, consisting of:

4.4.1. A circle surrounding the letter "E" followed by the distinguishing number of the country which has granted approval<sup>4</sup>;

<sup>4</sup> The distinguishing numbers of the Contracting Parties to the 1958 Agreement are reproduced in Annex 3 to the Consolidated Resolution on the Construction of Vehicles (R.E.3), document ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2/Amend.3 - [www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)

4.4.2. The number of this Regulation, followed by the letter "R", a dash and the approval number to the right of the circle prescribed in paragraph 4.4.1. above.

4.5. If the vehicle conforms to a vehicle type approved under one or more other Regulations, annexed to the Agreement, in the country which has granted approval under this Regulation, the symbol prescribed in paragraph 4.4.1. above need not be repeated; in such a case, the Regulation and approval numbers and the additional symbols shall be placed in vertical columns to the right of the symbol prescribed in paragraph 4.4.1. above.

4.6. The approval mark shall be clearly legible and be indelible.

る。同じ締約国は、別タイプの視界を持つ同じ車両型式又は異なる車両型式には、同じ番号を割り当ててはならない。

4.3. 本規則による認可又は認可の拒否若しくは認可の取消は、附則1のひな形に準拠する書式並びに申請者が提供する写真若しくは平面図を用いて、A4判（210×297 mm）を超えない書式又はA4判に折り畳んだ書式を使って適当な縮尺にして、本規則を採用する協定締約国に対して通知されるものとする。

4.4. 本規則に基づく認可を受けた車両型式に適合する全ての車両には、容易に視認できる位置として認可証類に記載された場所に、下記から成り本規則の附則2に記載されたひな形に準拠する国際認可マークを表示するものとする。

4.4.1. 文字「E」及びその後ろに認可した国の識別番号を記載し、その全体を円で囲む。<sup>4</sup>

<sup>4</sup> 1958年協定の締約国の識別番号は、車両構造統合決議（R.E.3）、文書 ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2/Amend.3（[www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)）の附則3に再録されている。

4.4.2. 上記4.4.1.項に規定する円の右側に本規則の番号、それに続けて「R」、「-」及び認可番号を記載する。

4.5. 本規則に基づく認可を行った国において、当該認可を受けた車両型式に適合する自動車は1つ又は複数の他の規則に基づいて認可された車両型式についても適合する場合には、上記4.4.1.項に規定する記号を複数表示する必要はない。この場合において、他の規則に係る追加の番号及び記号は、上記4.4.1.項に規定する記号の右側に縦列に配置するものとする。

4.6. 認可マークは、はっきりと読み取ることができ、かつ消えないもの

4.7. The approval mark shall be placed close to or on the vehicle data plate.

## 5. Specifications

5.1. Driver's field of vision.

5.1.1. The transparent area of the windscreen shall include at least the windscreen datum points (see Annex 4, Appendix, Figure 1):

5.1.1.1. A horizontal datum point forward of  $V_1$  and 17 deg. to the left (see Annex 4, Appendix, Figure 1);

5.1.1.2. An upper vertical datum point forward of  $V_1$  and 7 deg. above the horizontal;

5.1.1.3. A lower vertical datum point forward of  $V_2$  and 5 deg. below the horizontal;

5.1.1.4. To verify compliance with the forward-vision requirement on the opposite half of the windscreen, three additional datum points, symmetrical to the points defined in paragraphs 5.1.1.1. to 5.1.1.3. above in relation to the median longitudinal plane of the vehicle, are obtained.

5.1.2. The angle of obstruction for each "A" pillar, as described in paragraph 5.1.2.1. below, shall not exceed 6 deg. (see Annex 4, Appendix, Figure 3). In the case of armoured vehicles that angle shall not exceed 10 deg.

The angle of obstruction of the "A" pillar on the passenger side, as defined in paragraph 5.1.2.1.2. below, need not be determined if the two pillars are located symmetrically in relation to the median longitudinal vertical plane of the vehicle.

5.1.2.1. The angle of obstruction of each "A" pillar shall be measured by superimposing in a plane the following two horizontal sections:

Section 1: Starting from the Pm point situated at the location defined in paragraph 5.3.1.1. below, draw a plane forming an angle of 2 deg. upwards in relation to the horizontal plane passing forward through Pm. Determine the horizontal section of

でなければならない。

4.7. 認可マークは、自動車の特性等を表示したプレート上又は当該プレート付近に表示するものとする。

## 5. 仕様

5.1. 運転者の視界

5.1.1. 前面ガラスの透明領域には、少なくとも下記の前面ガラス基準点が含まれるものとする（附則4、付録の図1参照）。

5.1.1.1.  $V_1$ より前方かつ左に17°の水平基準点（附則4、付録の図1参照）

5.1.1.2.  $V_1$ より前方かつ水平より上方に7°の上部垂直基準点

5.1.1.3.  $V_2$ より前方かつ水平より下方に5°の下部垂直基準点

5.1.1.4. 前面ガラスの反対側の半分に関して前方視界の要件への適合を確認する場合には、車両の中央縦断面に対して上記5.1.1.1.項から5.1.1.3.項に定義された点の左右対称を成す3つの追加基準点を取得する。

5.1.2. 下記5.1.2.1.項に記載される各「A」ピラーの妨害角は、6°を上回らないものとする（附則4、付録の図3参照）。装甲車の場合には、当該角度は10°を上回らないものとする。

下記5.1.2.1.2.項に定義される助手席側の「A」ピラーの妨害角は、2つのピラーが車両の中央縦断垂直面に対して左右対称に配置されている場合には決定を要しない。

5.1.2.1. 各「A」ピラーの妨害角は、以下の2つの水平面を1つの平面上に重ね合わせるにより測定するものとする。

面1：下記5.3.1.1.項に定義される位置に置かれたPm点を起点として、Pmを通過して前方に延びた水平面に対して上方に2°の角度をなす平面を描く。「A」ピラーと上記の傾斜面の交点の最も前方の点を起点として、

the "A" pillar starting from the foremost point of the intersection of the "A" pillar and the inclined plane (see Annex 4, Appendix, Figure 2).

Section 2: Repeat the same procedure, taking a plane declining at an angle of 5 deg. downwards in relation to the horizontal plane passing forward through Pm (see Annex 4, Appendix, Figure 2).

5.1.2.1.1. The angle of obstruction of the "A" pillar on the driver's side is the angle formed on the plane view by a parallel, starting from E<sub>2</sub>, to the tangent joining E<sub>1</sub> with the outer edge of section S<sub>2</sub> and the tangent joining E<sub>2</sub> to the inner edge of section S<sub>1</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 3).

5.1.2.1.2. The angle of obstruction of the "A" pillar on the passenger side is the angle formed on the plane view by the tangent joining E<sub>3</sub> to the inner edge of section S<sub>1</sub> and a parallel, starting from E<sub>3</sub>, to the tangent joining E<sub>4</sub> to the outer edge of section S<sub>2</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 3).

5.1.2.2. No vehicle shall have more than two "A" pillars.

5.1.3. Except as provided in paragraph 5.1.3.1. or 5.1.3.2. below, other than the obstructions created by the "A" pillars, the fixed or movable vent or side window division bars, outside radio aerials, rear-view mirrors and windscreen wipers, there should be no obstruction in the driver's 180 deg. forward direct field of vision below a horizontal plane passing through V<sub>1</sub>, and above three planes through V<sub>2</sub>, one being perpendicular to the plane X-Z and declining forward 4 deg. below the horizontal, and the other two being perpendicular to the plane Y-Z and declining 4 deg. below the horizontal (see Annex 4, Appendix, Figure 4).

The following are not considered to be obstructions to the field of vision:

(a) Embedded or printed "radio aerial" conductors, no wider than the following:

(i) Embedded conductors: 0.5 mm,

(ii) Printed conductors: 1.0 mm. These "radio aerial" conductors shall not cross zone A5.

However, three "radio aerial" conductors may cross zone A if their width does not exceed

「A」ピラーの水平面を決定する（附則4、付録の図2参照）。

面2：同じ手順を用いて、Pm を通って前方に延びた水平面に対して下方に5°の角度で傾斜する平面を描く（附則4、付録の図2参照）。

5.1.2.1.1. 運転者側の「A」ピラーの妨害角は、E<sub>2</sub>を起点として、E<sub>1</sub>と面S<sub>2</sub>の外端を結ぶ接線と、E<sub>2</sub>と面S<sub>1</sub>の内端を結ぶ接線まで延びた平行面によって平面図上にできた角度である（附則4、付録の図3参照）。

5.1.2.1.2. 助手席側の「A」ピラーの妨害角は、E<sub>3</sub>と面S<sub>1</sub>の内端を結ぶ接線と、E<sub>3</sub>を起点としてE<sub>4</sub>と面S<sub>2</sub>の外端を結ぶ接線とを終点とする平行面によって平面図上にできた角度である（附則4、付録の図3参照）。

5.1.2.2. いかなる車両も、「A」ピラーの数は2を超えないものとする。

5.1.3. 下記5.1.3.1.項又は5.1.3.2.項に規定された場合を除き、「A」ピラー、固定型若しくは可動型の通気孔、側面ガラス分割バー、外装のラジオアンテナ、後写鏡並びに前面ガラスの窓ふき器により生じる遮蔽を除き、V<sub>1</sub>を通る水平面よりも下で、V<sub>2</sub>を通る3つの平面（面X-Zに対し垂直で水平面の下方前向きに4°傾斜した1つの平面、及び面Y-Zに対し垂直で水平面の下方に4°傾斜した2つの平面）よりも上の部分において、運転者の180°直接前方視界には遮蔽物を設置してはならない（附則4、付録の図4参照）。

以下については、視界の遮蔽物とはみなさない。

(a) 組み込まれたか又は印刷された「ラジオアンテナ」導体。ただし、その幅は以下を超えないこと。

(i) 組み込まれた導体：0.5 mm

(ii) 印刷された導体：1.0 mm



0.5 mm.

<sup>5</sup> As defined in Annex 18, paragraph 2.2. of Regulation No. 43 concerning the approval of safety glazing and glazing material.

(b) Within zone A located "defrosting/demisting" normally in "zigzag" or sinusoidal form having the following dimensions:

(i) Maximum visible width: 0.030 mm,

(ii) Maximum conductor density:

a. If the conductors are vertical: 8/cm,

b. If the conductors are horizontal: 5/cm.

5.1.3.1. An obstruction created by the steering-wheel rim and the instrument panel inside the steering wheel will be tolerated if a plane through  $V_2$ , perpendicular to the plane  $x - z$  and tangential to the highest part of the steering-wheel rim, is declined at least 1 deg. below the horizontal.

The steering wheel, if adjustable, shall be placed in the normal position indicated by the manufacturer or, failing that, midway between the limits of its range(s) of adjustment.

5.1.3.2. An obstruction between a plane through  $V_2$ , and declined at least 1 deg. below the horizontal and a plane through  $V_2$  and declined 4 deg. below the horizontal will be tolerated if the conical projection of this obstruction, starting from  $V_2$ , on an area "S" as defined in paragraph 5.1.3.2.1. below does not exceed 20 per cent of this area. The steering wheel, if adjustable, shall be placed in the normal position indicated by the manufacturer or, failing that, midway between the limits of its range(s) of adjustment.

5.1.3.2.1. The area "S" (see Annex 4, Appendix, Figure 7) is a rectangular vertical area located in a plane perpendicular to the X coordinate 1,500 mm forward of the point  $V_2$ .

これらの「ラジオアンテナ」導体はゾーンAを横断して設置してはならない<sup>5</sup>。ただし、その幅が0.5 mmを超えない場合には、「ラジオアンテナ」導体は3つまで、ゾーンAを横断して設置することができる。

<sup>5</sup> 安全ガラス及びガラス材の認可に関する協定規則第 43号附則18の2.2.項の定義に従う。

(b) ゾーンA内に位置する、以下の寸法の通常「ジグザグ」又は正弦曲線形の「除霜/除霧」:

(i) 最大認識幅: 0.030 mm

(ii) 最大導体密度:

a. 導体が垂直の場合: 8/cm

b. 導体が水平の場合: 5/cm

5.1.3.1. ステアリングホイールの枠及びステアリングホイールの内側の計器盤により生じる遮蔽は、 $V_2$ を通ると共に面 $x-z$ に垂直でステアリングホイールの枠の最も高い部位に接する平面が、水平面より少なくとも下方に1°傾斜している場合は許容される。

調整可能な場合には、ステアリングホイールをメーカーが指定する通常位置に設置し、又はそれが不可能な場合は、その調整可能範囲の上限と下限の中間に設置するものとする。

5.1.3.2.  $V_2$ を通り水平面より少なくとも下方に1°傾斜した平面と、 $V_2$ を通り水平面より下方に4°傾斜した平面との間にある遮蔽物は、5.1.3.2.1.項に定めるエリア「S」において、 $V_2$ を起点とするこの遮蔽物の円錐投影が当該エリアの20%を超えない場合には、許容される。調整可能な場合には、ステアリングホイールを、メーカーが指定する通常位置に設置し、又はそれが不可能な場合は、調整可能範囲の上限と下限の中間に設置するものとする。

5.1.3.2.1. エリア「S」（附則4、付録の図7参照）とは、X座標に対し垂直で、点 $V_2$ の前方1,500 mmにある平面に位置する長方形の垂直エリアであ

The upper edge of the area "S" is defined by a plane passing through  $V_2$  declined forward 1 deg. below the horizontal. The lower edge of the area "S" is defined by a plane passing through  $V_2$  declined forward 4 deg. below the horizontal. The left and right edges of the area "S" are vertical and generated from the intersection lines of the three planes declined 4 deg. as defined in paragraph 5.1.2.2. above.

5.1.3.2.2. In the case of a windscreen extending beyond 1,500 mm forward of the point  $V_2$ , the distance between the area "S" and the point  $V_2$  may be extended accordingly.

5.1.4. In the case where the height of  $V_2$  above the ground exceeds 1,650 mm, the following requirement shall be met:

A 1,200 mm tall cylindrical object with a diameter of 300 mm that is situated inside the space bounded by a vertical plane located 2,000 mm in front of the vehicle, a vertical plane located 2,300 mm in front of the vehicle, a vertical plane located 400 mm from the driver's side of the vehicle, and a vertical plane located 600 mm from the opposite side of the vehicle shall be at least partially visible when viewed directly from  $V_2$  (see Figure 1), regardless of where the object is within that space, unless it is invisible due to a blind spot(s) created by the A pillars, windscreen wipers, or steering wheel.

If the driver's seat is located in the central driving position of the vehicle, the 1,200 mm tall cylindrical object shall be situated inside the space bounded by a vertical plane located 2,000 mm in front of the vehicle, a vertical plane located 2,300 mm in front of the vehicle, a vertical plane located 500 mm from the side of the vehicle (see Figure 2).

**Figure 1**

る。エリア「S」の上端は、水平面より下方前向きに1°傾斜した $V_2$ を通る平面により規定される。エリア「S」の下端は、水平面より下方前向きに4°傾斜した $V_2$ を通る平面により規定される。エリア「S」の左右の端は、垂直で、上記5.1.2.2.項で定める4°傾斜した3つの平面の交線から生じる。

5.1.3.2.2. 前面ガラスが点 $V_2$ の前方1,500 mmを超える場合には、エリア「S」と点 $V_2$ 間の距離は、適宜拡大することができる。

5.1.4.  $V_2$ の地上高が1,650 mmを超える場合は、以下の要件を満たすものとする。

車両の前方2,000 mmに位置する垂直面、車両の前方2,300 mmに位置する垂直面、車両の運転者側から400 mmに位置する垂直面及び車両の反対側から600 mmに位置する垂直面を境界とするスペース内に位置する直径300 mm、高さ1,200 mmの円筒形の物体が、 $V_2$ から直接見た場合に、物体が当該スペースのどこにあるかにかかわらず、少なくとも部分的には視認可能とする（図1参照）。ただし、Aピラー、前面ガラスの窓ふき器又はステアリングホイールにより生じる死角のために視認不能な場合は除く。

運転席が車両の中央運転位置にある場合には、上記高さ1,200 mmの円筒形の物体は、車両の前方2,000 mmに位置する垂直面、車両の前方2,300 mmに位置する垂直面及び車両の側面から500 mmに位置する垂直面を境界とするスペース内に位置するものとする（図2参照）。

**図1**

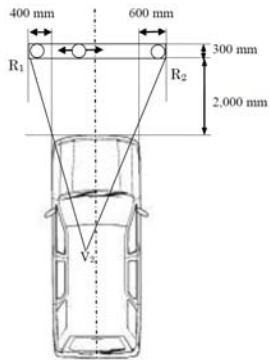
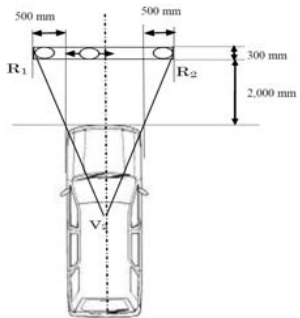


Figure 2



## 5.2. Position of the V points

5.2.1. The position of the V points in relation to the "R" point, as indicated by XYZ coordinates from the three dimensional reference grid, are as shown in Tables I and IV.

5.2.2. Table I indicates the basic coordinates for a design seat-back angle of 25 deg. The positive direction for the coordinates is indicated in Annex 4, Appendix, Figure 1.

Table I

V-point	X	Y	Z
V <sub>1</sub>	68 mm	-5 mm	665 mm
V <sub>2</sub>	68 mm	-5 mm	589 mm

## 5.3. Position of the P points

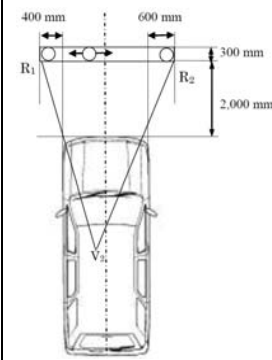
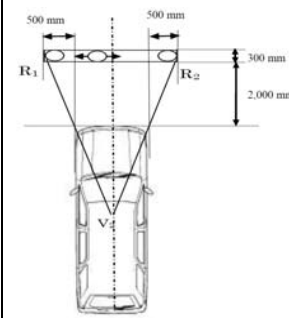


図 2



## 5.2. V点の位置

5.2.1. 三次元座標軸のXYZ座標により示される「R」点に対するV点の位置は、表I及び表IVに示すとおりである。

5.2.2. 設計シートバック角が25°の場合の基本座標を表Iに示す。座標の正方向は、附則4付録の図1に示す。

表 I

V 点	X	Y	Z
V <sub>1</sub>	68 mm	-5 mm	665 mm
V <sub>2</sub>	68 mm	-5 mm	589 mm

## 5.3. P点の位置

5.3.1. The position of the P points in relation to the "R" point, as indicated by the XYZ coordinates from the three-dimensional reference grid, are as shown by Tables II, III and IV.

5.3.1.1. Table II sets out the base coordinates for a design seat-back angle of 25 deg. The positive direction of the coordinates is set out in Annex 4, Appendix, Figure 1.

The Pm point is the point of intersection between the straight line joining P<sub>1</sub>, P<sub>2</sub> and the longitudinal vertical plane passing through the "R" point.

**Table II**

Point P	X	Y	Z
P <sub>1</sub>	35 mm	-20 mm	627 mm
P <sub>2</sub>	63 mm	47 mm	627 mm
Pm	43.36 mm	0 mm	627 mm

5.3.1.2. Table III indicates the further corrections to be made to the X coordinates of P<sub>1</sub> and P<sub>2</sub> when the horizontal seat-adjustment range as defined in paragraph 2.16. above exceeds 108 mm. The positive direction for the coordinates is indicated in Annex 4, Appendix, Figure 1.

**Table III**

Horizontal seat-adjustment range	delta x
108 to 120 mm	-13 mm
121 to 132 mm	-22 mm
133 to 145 mm	-32 mm
146 to 158 mm	-42 mm
more than 158 mm	-48 mm

5.4. Correction for design seat-back angles other than 25 deg.

5.3.1. 三次元座標軸のXYZ座標により示される「R」点に対するP点の位置は、表II、表III及び表IVに示すとおりである。

5.3.1.1. 設計シートバック角が25°の場合の基本座標を表IIに示す。座標の正方向は、附則4付録の図1に示す。

Pm点とは、P<sub>1</sub>とP<sub>2</sub>を結ぶ直線と、「R」点を通る垂直縦断面が交差する点である。

**表 II**

点 P	X	Y	Z
P <sub>1</sub>	35 mm	-20 mm	627 mm
P <sub>2</sub>	63 mm	47 mm	627 mm
Pm	43.36 mm	0 mm	627 mm

5.3.1.2. 上記2.16.項に定めた水平方向座席調節範囲が108 mmを超える場合に、P<sub>1</sub>とP<sub>2</sub>のX座標に対して追加的に実施される補正を表IIIに示す。座標の正方向は、附則4付録の図1に示す。

**表 III**

水平方向座席調節範囲	Δx
108 から 120 mm	-13 mm
121 から 132 mm	-22 mm
133 から 145 mm	-32 mm
146 から 158 mm	-42 mm
158 mm 超	-48 mm

5.4. 25°以外の設計シートバック角に対する補正

Table IV indicates the further corrections to be made to the X and Z coordinates of each P point and each V point when the design seat-back angle is not 25 deg.

The positive direction for the coordinates is indicated in Annex 4, Appendix, Figure 1.

**Table IV**

Seat-back angle (in deg.)	Horizontal coordinates delta x	Vertical coordinates delta z	Seat-back angle (in deg.)	Horizontal coordinates delta x	Vertical coordinates delta z
5	-186 mm	28 mm	23	-18 mm	5 mm
6	-177 mm	27 mm	24	-9 mm	3 mm
7	-167 mm	27 mm	25	0 mm	0 mm
8	-157 mm	27 mm	26	9 mm	-3 mm
9	-147 mm	26 mm	27	17 mm	-5 mm
10	-137 mm	25 mm	28	26 mm	-8 mm
11	-128 mm	24 mm	29	34 mm	-11 mm
12	-118 mm	23 mm	30	43 mm	-14 mm
13	-109 mm	22 mm	31	51 mm	-18 mm
14	-99 mm	21 mm	32	59 mm	-21 mm
15	-90 mm	20 mm	33	67 mm	-24 mm
16	-81 mm	18 mm	34	76 mm	-28 mm
17	-72 mm	17 mm	35	84 mm	-32 mm
18	-62 mm	15 mm	36	92 mm	-35 mm
19	-53 mm	13 mm	37	100 mm	-39 mm

設計シートバック角が25°以外の場合に、各P点及び各V点のX並びにZ座標に対して追加的に実施される補正を表IVに示す。座標の正方向は、附則4付録の図1に示す。

**表 IV**

シートバック角 (単位:°)	水平座標 Δx	垂直座標 Δz	シートバック角 (単位:°)	水平座標 Δx	垂直座標 Δz
5	-186 mm	28 mm	23	-18 mm	5 mm
6	-177 mm	27 mm	24	-9 mm	3 mm
7	-167 mm	27 mm	25	0 mm	0 mm
8	-157 mm	27 mm	26	9 mm	-3 mm
9	-147 mm	26 mm	27	17 mm	-5 mm
10	-137 mm	25 mm	28	26 mm	-8 mm
11	-128 mm	24 mm	29	34 mm	-11 mm
12	-118 mm	23 mm	30	43 mm	-14 mm
13	-109 mm	22 mm	31	51 mm	-18 mm
14	-99 mm	21 mm	32	59 mm	-21 mm
15	-90 mm	20 mm	33	67 mm	-24 mm
16	-81 mm	18 mm	34	76 mm	-28 mm
17	-72 mm	17 mm	35	84 mm	-32 mm
18	-62 mm	15 mm	36	92 mm	-35 mm
19	-53 mm	13 mm	37	100 mm	-39 mm

20	-44 mm	11 mm	38	108 mm	-43 mm
21	-35 mm	9 mm	39	115 mm	-48 mm
22	-26 mm	7 mm	40	123 mm	-52 mm

## 5.5. Position of the E points

5.5.1. E<sub>1</sub> and E<sub>2</sub> points are each 104 mm from P<sub>1</sub>.

E<sub>2</sub> is 65 mm from E<sub>1</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 4).

5.5.2. The straight line joining E<sub>1</sub> and E<sub>2</sub> is rotated about P<sub>1</sub> until the tangent joining E<sub>1</sub> to the outer edge of Section 2 of the "A" pillar on the driver's side is normal to the straight line E<sub>1</sub> - E<sub>2</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 3).

5.5.3. E<sub>3</sub> and E<sub>4</sub> are each 104 mm from point P<sub>2</sub>. E<sub>3</sub> is 65 mm from E<sub>4</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 4).

5.5.4. The straight line E<sub>3</sub> - E<sub>4</sub> is rotated about P<sub>2</sub> until the tangent joining E<sub>4</sub> to the outer edge of Section 2 of the "A" pillar on the passenger's side is normal to the straight line E<sub>3</sub> - E<sub>4</sub> (see Annex 4, Appendix, Figure 3).

## 6. Test procedure

### 6.1. Driver's field of vision

6.1.1. The dimensional relationships between the vehicle's primary reference marks and the three - dimensional reference grid shall be determined by the procedure prescribed in Annex 4.

6.1.2. The position of the points V<sub>1</sub> and V<sub>2</sub> is determined in relation to the "R" point as indicated by the XYZ coordinates of the three-dimensional reference grid and are shown in Table I under paragraph 5.2.2. above and Table IV under paragraph 5.4. above. The windscreen datum points shall then be found from the corrected V points as prescribed in paragraph 5.1.1. above.

6.1.3. The relationship between the P points, the "R" point, and the centre-line of the

20	-44 mm	11 mm	38	108 mm	-43 mm
21	-35 mm	9 mm	39	115 mm	-48 mm
22	-26 mm	7 mm	40	123 mm	-52 mm

## 5.5. E点の位置

5.5.1. E<sub>1</sub>点及びE<sub>2</sub>点は、それぞれP<sub>1</sub>から104 mmの位置にある。

E<sub>2</sub>は、E<sub>1</sub>から65 mmの位置にある（附則4付録の図4参照）。

5.5.2. E<sub>1</sub>とE<sub>2</sub>を結ぶ直線は、運転者側の「A」ピラーの面2の外端とE<sub>1</sub>を結ぶ接線が直線E<sub>1</sub>-E<sub>2</sub>に対して垂直になるまで、P<sub>1</sub>を中心に回転させる（附則4付録の図3参照）。

5.5.3. E<sub>3</sub>及びE<sub>4</sub>は、それぞれ点P<sub>2</sub>から104 mmの位置にある。E<sub>3</sub>は、E<sub>4</sub>から65 mmの位置にある（附則4付録の図4参照）。

5.5.4. 直線E<sub>3</sub>-E<sub>4</sub>は、E<sub>4</sub>と助手席側の「A」ピラーのセクション2の外端とE<sub>4</sub>を結ぶ接線が直線E<sub>3</sub>-E<sub>4</sub>に対して垂直になるまで、P<sub>2</sub>を中心に回転させる（附則4付録の図3参照）。

## 6. 試験手順

### 6.1. 運転者の視界

6.1.1. 車両の基準点マークと三次元座標軸との寸法関係は、附則4に定める手順で決定されるものとする。

6.1.2. 点V<sub>1</sub>及びV<sub>2</sub>の位置は、三次元座標軸のXYZ座標で示される「R」点に対する位置関係で決定され、上記5.2.2.項の表I及び上記5.4.項の表IVに当該位置を示す。また、前面ガラス基準点は、上記5.1.1.項に定めるとおり、補正済みのV点により決定されるものとする。

6.1.3. P点、「R」点と運転者の着座位置の中央線の関係は、三次元座標

driver's seating position, as indicated by XYZ coordinates from the threedimensional reference grid, shall be determined from Tables II and III in paragraph 5.3. above. The correction for design seat-back angles other than 25 deg. Is shown in Table IV under paragraph 5.4. above.

6.1.4. The angle of obstruction (see paragraph 5.1.2. above) shall be measured in the inclined planes, as indicated in Annex 4, Appendix, Figure 2. The relationship between P<sub>1</sub> and P<sub>2</sub>, which are connected to E<sub>1</sub> and E<sub>2</sub> and E<sub>3</sub> and E<sub>4</sub> respectively, is shown in Annex 4, Appendix, Figure 5.

6.1.4.1. Straight line E<sub>1</sub> - E<sub>2</sub> shall be set as described in paragraph 5.5.2. above. The angle of obstruction of the "A" pillar on the driver's side shall be measured as specified in paragraph 5.1.2.1.1. above.

6.1.4.2. Straight line E<sub>3</sub> - E<sub>4</sub> shall be set as described in paragraph 5.5.4. above. The angle of obstruction of the "A" pillar on the passenger side shall then be measured as specified in paragraph 5.1.2.1.2. above.

6.1.5. The manufacturer may measure the angle of obstruction either on the vehicle or in the drawings. In the event of doubt the Technical Services may require the tests be carried out on the vehicle.

## 7. Modification of vehicle type and extension of approval

7.1. Every modification of the vehicle type as defined in paragraph 2.2. above shall be notified to the Type Approval Authority which approved the vehicle type. The Type Approval Authority may then either:

7.1.1. Consider that the modifications made do not have an adverse effect on the conditions of the granting of the approval and grant an extension of approval;

7.1.2. Consider that the modifications made affect the conditions of the granting of the approval and require further tests or additional checks before granting an extension of

軸のXYZ座標で示されるとおり、上記5.3.項の表II及び表IIIにより決定されるものとする。25°以外の設計シートバック角のための補正を、上記5.4.項の表IVに示す。

6.1.4. 妨害角（上記5.1.2.項を参照）は、附則4付録の図2に示すとおり、傾斜面で測定するものとする。E<sub>1</sub>とE<sub>2</sub>及びE<sub>3</sub>とE<sub>4</sub>にそれぞれ結ばれるP<sub>1</sub>及びP<sub>2</sub>の関係を、附則4付録の図5に示す。

6.1.4.1. 直線E<sub>1</sub>-E<sub>2</sub>は、上記5.5.2.項に記載のとおり設定されるものとする。運転者側の「A」ピラーの妨害角は、上記5.1.2.1.1.項に定めるとおり測定されるものとする。

6.1.4.2. 直線E<sub>3</sub>-E<sub>4</sub>は、上記5.5.4.項に記載のとおり設定されるものとする。また、助手席側の「A」ピラーの妨害角は、上記5.1.2.1.2.項に定めるとおり測定されるものとする。

6.1.5. 車両メーカーは、妨害角を、車両上又は図面上のいずれかで測定することができる。試験機関は、疑義がある場合には、試験を車両上で実施するよう要求することができる。

## 7. 車両型式認可の変更及び拡大

7.1. 上記 2.2.項に定める車両型式について変更があった場合には、当該車両型式の認可を付与した行政官庁に届出しなければならない。型式認可を行った行政官庁は、以下に規定するいずれかの処置を行うものとする。

7.1.1. 実施された変更が認可の付与条件に悪影響を与えない場合には、認可の拡大を承認するものとする。

7.1.2. 実施された変更が認可の付与条件に影響を与える場合には、認可の拡大を承認する前に追加試験又は追加検査を要求するものとする。

approval.

7.2. Confirmation or refusal of approval, specifying the alterations, shall be communicated by the procedure specified in paragraph 4.3. above to the Contracting Parties to the Agreement which apply this Regulation.

7.3. The Type Approval Authority shall inform the other Contracting Parties of the extension by means of the communication form which appears in Annex 2 to this Regulation. It shall assign a serial number to each extension, to be known as the extension number.

## 8. Conformity of production

8.1. Procedures concerning conformity of production shall conform to the general provisions defined in Appendix 2 to the Agreement (E/ECE/324-E/ECE/TRANS/505/Rev.2) and meet the following requirements:

8.2. A vehicle approved pursuant to this Regulation shall be so manufactured as to conform to the type approved by meeting the requirements of paragraph 5. above;

8.3. The Type Approval Authority which has granted approval may at any time verify the conformity of control methods applicable to each production unit. The normal frequency of such inspections shall be once every two years.

## 9. Penalties for non-conformity of production

9.1. The approval granted in respect of a vehicle type pursuant to this Regulation may be withdrawn if the requirements laid down in paragraph 8. above are not complied with.

9.2. If a Contracting Party withdraws an approval it had previously granted, it shall forthwith so notify the other Contracting Parties applying this Regulation by sending them a communication form conforming to the model in Annex 1 to this Regulation.

## 10. Production definitively discontinued

7.2. 行政官庁は、変更に係る認可又は認可の拒否を行った場合には、変更点を明記の上、上記 4.3.項に規定した手続きにより、本規則を採用する協定締約国に通知するものとする。

7.3. 型式認可を付与した行政官庁は、本規則附則 2 に掲載した通知書により、認可の拡大を他の協定締約国に通知するものとする。型式認可を付与した行政官庁は、各拡大に対して通し番号を割り当て、拡大番号として通知するものとする。

## 8. 生産の適合性

8.1. 生産の適合性に関する手続きは、本協定の付録 2 (E/ECE/324-E/ECE/TRANS/505/Rev.2) に定める一般規定に適合すると共に、以下の要件を満たさなければならない。

8.2. 本規則に従って認可を受けた車両は、上記の 5.項の要件に適合することにより受けた型式認可に適合するよう製造されるものとする。

8.3. 型式認可を行った行政官庁は、各生産施設に採用した適合性管理方法をいつでも確認することができる。当該確認は、通常 2 年に 1 度の頻度で実施されるものとする。

## 9. 生産の不適合に対する罰則

9.1. 本規則に基づく車両型式に関する認可は、上記 8.項の要件に適合しない場合には取り消されることがある。

9.2. 協定締約国は、既に行われた認可を取り消す場合には、本規則附則 1 のひな形に準拠する通知書を送付することにより、ただちに本規則を採用している他の協定締約国に通知するものとする。

## 10. 生産中止



If the holder of the approval completely ceases to manufacture a type of vehicle approved in accordance with this Regulation, he shall so inform the Type Approval Authority which granted the approval, which in turn shall forthwith inform the other Contracting Parties to the Agreement applying this Regulation by means of a communication form conforming to the model in Annex 1 to this Regulation.

### **11. Names and addresses of the Technical Services responsible for conducting approval tests and of Type Approval Authorities**

The Contracting Parties to the Agreement applying this Regulation shall communicate to the United Nations Secretariat the names and addresses of the Technical Services responsible for conducting approval tests and of the Type Approval Authorities which grant approval and to which forms certifying approval or extension or refusal or withdrawal of approval are to be sent.

### **12. Transitional provisions**

12.1. As from the official date of entry into force of the 01 series of amendments, no Contracting Party applying this Regulation shall refuse to grant approval under this Regulation as amended by the 01 series of amendments.

12.2. As from 24 months after the date of entry into force of the 01 series of amendments to this Regulation, Contracting Parties applying this Regulation shall grant approvals only if the vehicle type to be approved meets the requirements of this Regulation as amended by the 01 series of amendments.

12.3. Contracting Parties applying this Regulation shall not refuse to grant extensions of approvals for existing types which have been granted according to the original version of this Regulation.

12.4. Even after the entry into force of the 01 series of amendments to this Regulation, type approvals of the vehicles to the original version of this Regulation shall remain valid.

認可を受けた者は、本規則に基づく車両型式の生産を中止する場合には、型式認可を付与した行政官庁に対して、その旨を届出しなければならない。届出を受けた行政官庁は、本規則を採用する他の協定締約国に対して、本規則附則1のひな形に準拠する通知書により、その旨をただちに通知するものとする。

### **11. 認可試験を実施する技術機関及び型式認可を行う行政官庁の名称と所在地**

本規則を採用する協定加盟国は、国連事務局に対して、認可試験を実施する試験機関、並びに認可を付与し、認可、認可の拡大、認可の拒否若しくは認可の取消に係る通知書類の送付先となる、型式認可を行う行政官庁の名称と所在地を通知するものとする。

### **12. 過渡規定**

12.1. 第1改訂版の正式な発効日より、本規則を採用する締約国は、第1改訂版によって改訂された本規則に準拠した認可の付与を拒否しないものとする。

12.2. 本規則の第1改訂版の発効日から24カ月後より、本規則を採用する締約国は、認可対象となる車両型式が第1改訂版によって改訂された本規則の要件を満たす場合にのみ認可を付与するものとする。

12.3. 本規則を採用する協定締約国は、本規則の初版に従って付与された既存型式に関する認可の拡大を拒否してはならない。

12.4. 本規則の第1改訂版の発効後も、本規則の初版に基づく車両の型式認可は引き続き有効であるものとする。本規則を採用する協定締約国は、

Contracting Parties applying this Regulation shall continue to accept them.

12.5. Notwithstanding the transitional provisions above, Contracting Parties whose application of this Regulation comes into force after the date of entry into force of the 01 series of amendments are not obliged to accept approvals which were granted in accordance with the original version of this Regulation.

**Annex 1**

**Communication**

(maximum format: A4 (210 x 297 mm))

issued by: Name of administration:

.....  
.....  
.....



<sup>1</sup> Distinguishing number of the country which has granted/refused/withdrawn approval (see approval provisions in the Regulation).

concerning<sup>2</sup>:

<sup>2</sup> Delete what does not apply.

Approval granted

Approval extended

Approval refused

Approval withdrawn

Production definitively discontinued

of a type of vehicle with regard to the driver's forward field of vision pursuant to

当該認可を引き続き受け入れるものとする。

12.5. 上記の過渡規定にかかわらず、本規則の適用が第1改訂版の発効日より後に有効となる締約国は、本規則の初版に従って付与された認可を受け入れる義務を負わない。

**附則1**

**通知**

(最大判形：A4 (210×297 mm) )

発行：行政官庁名

.....  
.....  
.....



<sup>1</sup> 認可を付与／拒否／取り消した国の識別番号（本規則の認可条項を参照）。

協定規則第125号に基づく運転者の前方視界に関する車両型式の

認可

認可拡大

認可拒否

認可取消

生産中止

について<sup>2</sup>

<sup>2</sup> 該当しないものを抹消する。

Regulation No. 125

Approval No.

Extension No.

1. Trademark:

2. Type and trade name(s):

3. Name and address of manufacturer:

4. If applicable, name and address of manufacturer's representative:

5. Brief description of vehicle:

6. Data to enable the identification of reference point "R" of the seating position designated for the driver in relation to the primary reference marks:

7. Identification, place and relative positions of the primary reference marks:

8. Date of submission of vehicle for approval:

9. Technical Service performing the approval tests:

10. Date of report issued by that Service:

11. Number of report issued by that Service:

12. Approval with regard to the driver's field of vision is granted/refused<sup>2</sup>:

<sup>2</sup>Delete what does not apply.

13. Place:

14. Date:

15. Signature:

16. Annexed to this communication are the following documents, bearing the approval number indicated above:

..... dimensional drawings

..... exploded view or photograph of the passenger compartment

17. Any remarks:

**Annex 2**

認可番号

拡大番号

1. 商標 :

2. 型式及び商号 :

3. メーカーの名称及び所在地 :

4. メーカーの代理人の名称及び所在地 (適用の場合) :

5. 車両の概要説明 :

6. 基準点マークに対して、運転者に関して指定された着座位置の基準点「R」を識別可能とするためのデータ :

7. 基準点マークの識別、場所及び相対的な位置 :

8. 認可用車両の提出日 :

9. 認可試験を実施する試験機関 :

10. 当該機関による試験成績書発行日 :

11. 当該機関が発行した試験成績書番号 :

12. 運転者の視界に関する認可/認可の拒否 : <sup>2</sup>

<sup>2</sup> 該当しないものを抹消する。

13. 場所 :

14. 日付 :

15. 署名 :

16. 上記の認可番号を付与した以下の書類を本通知書に添付する :

..... 寸法図

..... 車室の分解図又は写真

17. 注釈 :

**附則2**

## Arrangements of approval marks

(see paragraphs 4.4. to 4.4.2. of this Regulation)



The above approval mark affixed to a vehicle shows that the vehicle type concerned has been approved in Belgium (E 6) with regard to the driver's forward field of vision pursuant to Regulation No. 125. The first two digits of the approval number indicate that the approval was granted in accordance with the requirements of Regulation No. 125 as amended by the 01 series of amendments.

### Annex 3

#### Procedure for determining the "H" point and the actual torso angle for seating positions in motor vehicles<sup>1</sup>

##### Appendix 1 - Description of the three dimensional "H" point machine (3-D H machine)<sup>1</sup>

##### Appendix 2 - Three-dimensional reference system<sup>1</sup>

##### Appendix 3 - Reference data concerning seating positions<sup>1</sup>

<sup>1</sup>The procedure is described in Annex 1 to the Consolidated Resolution on the Construction of Vehicles (RE.3) (document ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2).  
[www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)

### Annex 4

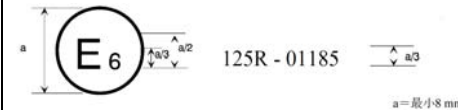
#### Method for determining the dimensional relationships between the vehicle's primary reference marks and the three-dimensional reference grid

##### 1. Relationship between reference grid and vehicle's primary reference marks

To verify specific dimensions on or within a vehicle submitted for approval in accordance

## 認可マークの配置

(本規則の4.4.項から4.4.2.項を参照)



車両に貼付する上記の認可マークは、当該車両型式が、運転者の前方視界に関して、ベルギー (E6) において、協定規則第125号に基づき認可されたことを示す。認可番号の上2桁は、この認可が01改訂版を盛り込んだ協定規則第125号の要件に基づき付与されたことを示す。

### 附則3

#### 自動車の着席位置の「H」点及び実トルソ角を決定する方法<sup>1</sup>

##### 付録1-三次元「H」点測定装置の説明 (三次元マネキン)<sup>1</sup>

##### 付録2-三次元座標方式<sup>1</sup>

##### 付録3-着座位置に関する基準データ<sup>1</sup>

<sup>1</sup> 手順は、車両構造統合決議 (R.E.3)、文書 ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.2 ([www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html](http://www.unece.org/trans/main/wp29/wp29wgs/wp29gen/wp29resolutions.html)) の附則 1 に記載されている。

### 附則4

#### 車両の基準点マークと三次元座標軸との寸法関係を決定する方法

##### 1. 座標軸と車両の基準点マークの関係

本規則に基づく認可のために提出された車両上又は車両内の特定の寸法

with this Regulation, the relationship between the coordinates of the three-dimensional reference grid, defined in paragraph 2.3. of this Regulation, which has been laid out at the initial vehicle-design stage, and the positions of the primary reference marks, defined in paragraph 2.4. of this Regulation, shall be established accurately so that specific points on the vehicle manufacturer's drawings can be identified on an actual vehicle produced from those drawings.

## **2. Method for establishing relationship of reference grid to reference marks**

For this purpose, a ground reference plane shall be constructed which is marked with the X-X measurement and the Y-Y measurement. The method of achieving this is set out in Figure 6 of the Appendix to this annex, the reference plane being a hard, flat, level surface upon which the vehicle stands, and which has two measuring scales firmly fixed to its surface; these shall be graduated in millimetres, the X-X scale being not less than eight metres long and the Y-Y scale not less than four metres long. The two scales shall be set at right angles to each other as shown in Figure 6 of the Appendix to this annex. The intersection of these scales is the ground zero.

## **3. Examination of the reference plane**

In order to provide for minor variations in the level of the reference plane or test area, it will be necessary to measure the deviations from ground zero along both the X and Y scales at intervals of 250 mm and to record the readings obtained so that corrections can be made when checking the vehicle.

## **4. Actual test attitude**

In order to provide for minor changes in suspension height, etc., it will be necessary to have available a means of bringing the reference marks to the correct coordinate positions relative to the design attitude before further measurements are taken. In addition, it shall be possible to make minor lateral and/or longitudinal adjustments of the vehicle's position so as to place it accurately in relation to the reference grid.

## **5. Results**

を確認するため、本規則2.3.項に定める三次元座標軸の座標（当初の車両設計段階で規定されたもの）と本規則2.4.項に定める基準点マークの位置との関係が正確に決定され、その結果、車両メーカーの図面における特定の点が、当該図面を基に生産された実際の車両上で特定可能となるものとする。

## **2. 基準点マークに対する座標軸の関係を決定する方法**

この目的のため、X-X測定値及びY-Y測定値により表示される地上基準面が作成されるものとする。このための方法を、本附則付録の図6に記載する。車両を置く基準面は、表面が固く、平坦で、水平な面とし、2つの測定スケールをしっかりとその表面に固定する。当該スケールは、ミリメートル単位とし、X-Xのスケールは長さ8 m以上、Y-Yのスケールは長さ4m以上とする。当該2つのスケールは、本附則付録の図6に示すとおり、互いに直角に配置されるものとする。スケールの交点がゼロ地点となる。

## **3. 基準面の検査**

基準面又は試験領域の軽微なレベル差に対応するため、ゼロ地点からXスケール及びYスケールの両方に沿って、250 mm間隔でゼロ地点からのずれを測定し、測定値を記録することにより車両の検査時に修正を行う必要がある。

## **4. 実際の試験姿勢**

緩衝装置の高さなどの軽微な変化に対応するため、その後の測定実施に先立ち、設計姿勢に関する正確な座標の位置に基準点マークを合わせるための手段を用意する必要がある。さらに、座標軸に対して車両の位置を正確に設置できるよう、車両位置の横方向及び/又は縦方向の軽微な調整ができるようにするものとする。

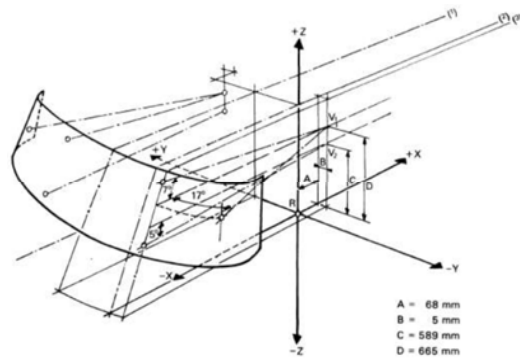
## **5. 結果**

The vehicle having been correctly placed relative to the reference grid and in its design attitude, the site of the necessary points for studying the forward visibility requirements can be readily determined.

Test methods to determine these requirements may include the use of theodolites, light sources or shadow devices, or any other method, which can be shown to give equivalent results.

#### Annex 4 - Appendix

Figure 1: Determination of V points



- (1) Line tracing the median longitudinal plane of the vehicle.
- (2) Line tracing the vertical plane passing through R.
- (3) Line tracing the vertical plane passing through  $V_1$  and  $V_2$ .

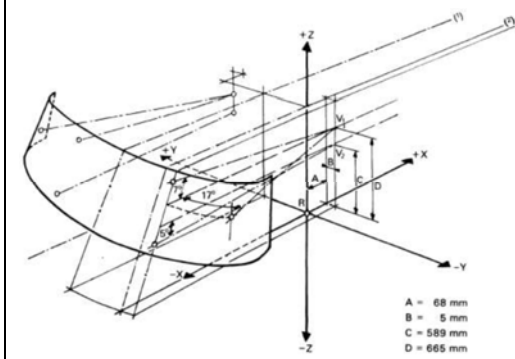
Figure 2: Observation points of the "A" pillars

車両を座標軸に対して正確に配置し、設計姿勢を取ることで、前方の視認性の要件を調査するために必要な点の場所が容易に決定可能となる。

これらの要件を決定するための試験方法には、経緯儀、光源若しくは陰影装置又は同等の結果を示すことが証明できるその他の方法を含めることができる。

#### 附則 4-付録

図1：V点の決定



- (1) 車両の中央縦断面をトレースした線
- (2) Rを通る垂直面をトレースした線
- (3)  $V_1$ 及び $V_2$ を通る垂直面をトレースした線

図2：「A」ピラーの側点

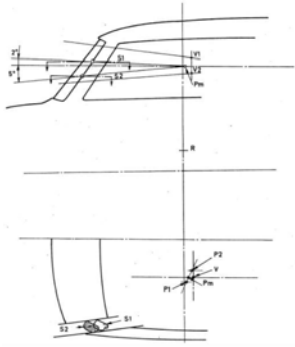


Figure 3: Angles of obstruction

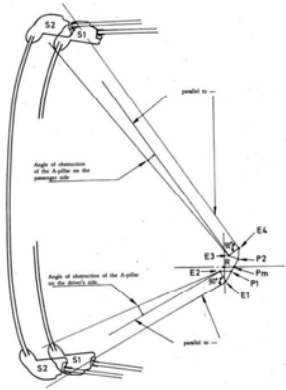


Figure 4: Evaluation of obstructions in the 180 deg. forward direct field of vision of the driver

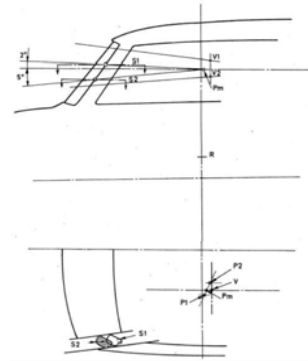
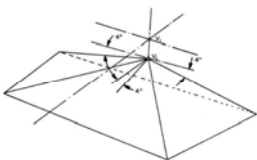


図3：妨害角

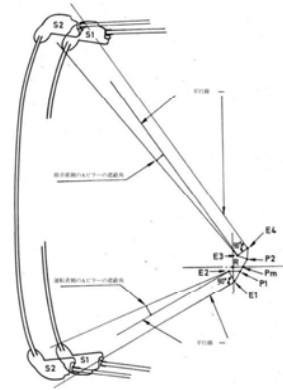


図4：運転者の180°直接前方視界内の遮蔽物の評価

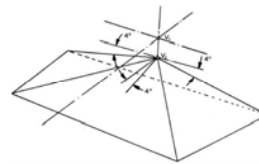


図5：E点及びP点の相対位置を示す寸法図

Figure 5: Dimensional diagram showing relative positions of E points and P points

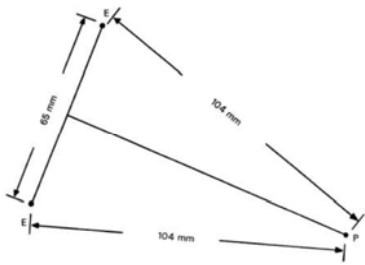


Figure 6: Level work place

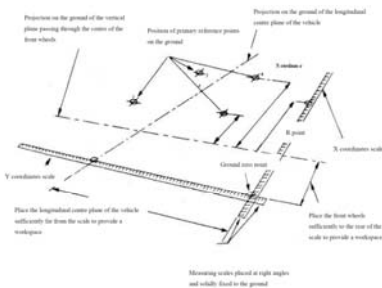


Figure 7: Definition of the area "S" (paragraph 5.1.3.2. of this Regulation)

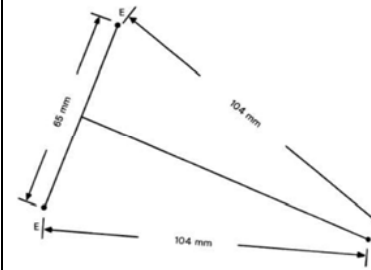
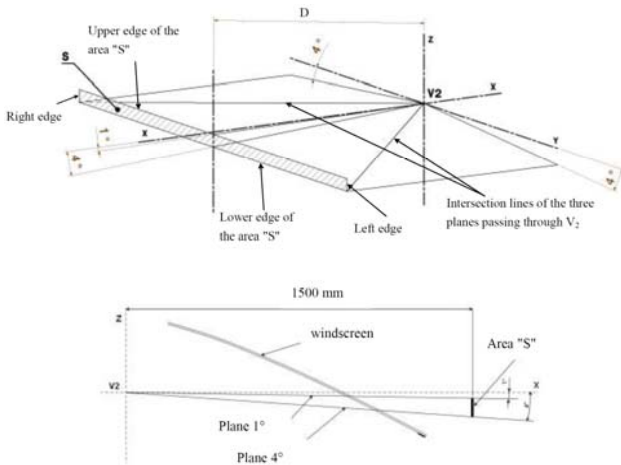


図6：平坦な作業場所

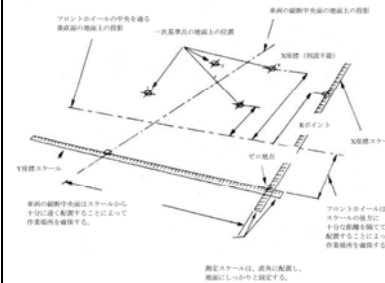


図7：エリア「S」の定義 (本規則の 5.1.3.2.項)

