第九十九条第１項及び第11項中「協定規則第10号第３改訂版補足改訂版8. 3. 」を「協定規則第10号第４改訂版9. 3. 」に改め、同条第三項第１号中「ところは工具を使用しないで結合を分離できるものであってもよいものとする」を「ところはこの限りでない」に改め、同条第四項第五号中「11人」を「10人」に改める。

第百11十条第１項中「主走行ビーム」を「灯光の色、明るさ等が協定規則第123号改訂版補足改訂版6. 3. 及び7. に適合する走行用ビーム」に改め、同条第三項に次の１号を加える。

十三　走行用前照灯は、その作動状態及び不作動状態に係る制御を自動で行う場合には、次に掲げる要件に適合しなければならない。

イ　周囲の光の状態及び対向車又は先行車から発せられる灯光又は反射光に反応すること。この場合において、対向車とは対向する自動車、原動機付自転車及び自転車を、先行車とは先行する自動車及び原動機付自転車とする（以下この条、第198条及び別添52において同じ。）。

ロ　当該制御を手動により行うことができ、かつ、手動により解除できること。

ハ　当該制御を自動で行う状態であることを運転者席の運転者に表示できること。

第百11十条第九項中「協定規則第123号改訂版」を「協定規則第123号改訂版補足改訂版」に改め、同項第１号中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同条第十１項第１号から第五号までの規定及び第十五号中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同項に次の１号を加える。

十七　配光可変型前照灯は、その作動状態及び不作動状態に係る制御を自動で行う場合には、次に掲げる要件に適合しなければならない。

イ　周囲の光の状態及び対向車又は先行車から発せられる灯光又は反射光に反応すること。

ロ　当該制御を手動により行うことができ、かつ、手動により解除できること。

ハ　当該制御を自動で行う状態であることを運転者席の運転者に表示できること。

第百九十八条第１項中「主走行ビーム」を「灯光の色、明るさ等が協定規則第123号改訂版補足改訂版6. 3. 及び7. に適合する走行用ビーム」に改め、同条第三項に次の１号を加える。

十三　走行用前照灯は、その作動状態及び不作動状態に係る制御を自動で行う場合には、次に掲げる要件に適合しなければならない。

イ　周囲の光の状態及び対向車又は先行車から発せられる灯光又は反射光に反応すること。

ロ　当該制御を手動により行うことができ、かつ、手動により解除できること。

ハ　当該制御を自動で行う状態であることを運転者席の運転者に表示できること。

第百九十八条第九項第１号中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同条第十項第１号から第五号までの規定及び第十五号中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同項に次の１号を加える。

十七　配光可変型前照灯は、その作動状態及び不作動状態に係る制御を自動で行う場合には、次に掲げる要件に適合しなければならない。

イ　周囲の光の状態及び対向車又は先行車から発せられる灯光又は反射光に反応すること。

ロ　当該制御を手動により行うことができ、かつ、手動により解除できること。

ハ　当該制御を自動で行う状態であることを運転者席の運転者に表示できること。

別添五十11２・２・中「自動車製作者」を「自動車の製作を業とする者（以下「自動車製作者」という。）」に改め、同別添２・３・中「自動車の製作を業とする者（以下「自動車製作者」という。）」を「自動車製作者」に改め、同別添２・５・９・１・中「主要なすれ違いビーム」を「主要なすれ違い用ビーム」に改め「前照灯」の下に「の照射光線」を加え、同別添２・５・27・６・中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に「主走行ビームを発する配光形態」を「走行用ビームの配光形態が最大の状態」に改め、同別添２・５・27・６・の次に次を加える。

2. 5. 27. 7.　「配光可変型走行用ビーム」とは、他の道路利用者にまぶしさを与えること等により他の交通の妨げとならないよう、運転者の長距離視認性を改善するために、当該ビームを対向車及び先行車の存在に対して配光を変化させることのできる走行用ビームをいう。

別添五十11３・18・１・、３・18・４・１・、３・18・４・２・及び３・19・１・中「視認性及び」を「視認性、色及び」に改め、同別添３・25・中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同別添４・１・２・中「協定規則第98号改訂版」を「協定規則第98号改訂版補足改訂版」に、「協定規則第112号改訂版」を「協定規則第112号改訂版補足改訂版」に改め、同別添４・１・７・３・を同別添４・１・７・５とし、同別添４・１・７・２・を同別添４・１・７・４・とし、同別添４・１・７・１・を同別添４・１・７・３・とし、同別添４・１・７・の次に次を加える。

4. 1. 7. 1.　走行用前照灯は、その作動状態及び不作動状態及び不作動に係る制御に関して、自動であってもよいものとするが、当該制御の信号を生成するセンサは、次に掲げるものを検出し、かつ、反応することができるものでなければならない。なお、当該制御の性能が改善すると認められる場合にあっては、センサに追加の機能を備えることができる。

(a)　周囲の光の状態

(b)　対向車の前面において灯火装置若しくは反射器又は指示装置（以下この別添において「灯火装置等」という。）が発する灯光又は反射光

(c)　先行車の後面において灯火装置等が発する灯光又は反射光

4. 1. 7. 2.　走行用前照灯は、その作動状態及び不作動状態を手動により行うことができ、かつ、自動制御を手動により解除できなければならない。

別添五十11４・１・８・の次に次を加える。

4. 1. 8. 1.　4. 1. 7. 1. の規定に基づき、走行用前照灯の作動状態及び不作動状態に係る制御が自動である場合にあっては、自動制御が作動している間は当該制御を自動で行う状態であることを運転者に表示し続けなければならない。

別添五十11４・１・９・１・の次に次を加える。

4. 1. 9. 2.　この最大光度は、同時に使われる複数の走行用前照灯の参考値を合算することによって求めることができる。

4. 1. 9. 3.　走行用前照灯の作動状態及び不作動状態に係る自動制御

4. 1. 9. 3. 1.　4. 1. 7. 1. に掲げた走行用前照灯の作動状態及び不作動状態に係る自動制御のセンサシステムは、次に掲げる規定に適合しなければならない。

4. 1. 9. 3. 1. 1.　4. 1. 7. 1. に掲げる対向車又は先行車から発せられた、又は反射された灯光又は反射光を検出することができるセンサの最小の検出領域は、次に掲げる角度とする。

4. 1. 9. 3. 1. 1. 1.　水平角度は左方15°及び右方15°とし、垂直角度は下表のとおりとする。この場合において、センサの取付高さが、1.5m以上2.0m未満の場合にあっては下方角度について２°又は２°から５°を選択できるものとし、2.0mを超え2.5m以下の場合にあっては下方角度について２°から５°又は５°を選択できるものとする。なお、これらの角度は、センサ開口部中心から、その中央を通り、かつ、車両中心線に平行な直線に対して測定するものとする。

| センサの取付高さ（センサ開口部中心の地上高さ） | 2.0m未満の場合 | 1.5m以上2.5m以下の場合 | 2.0mを超える場合 |
|---|---|---|---|
| 上方角度 | ５° | ５° | ５° |
| 下方角度 | ２° | ２°から５° | ５° |

4. 1. 9. 3. 1. 2.　センサシステムは、直線かつ水平な道路上で次に掲げるものを検出できるものでなければならない。

(a)　少なくとも400m前方の対向する自動車及び対向する原動機付自転車

(b)　少なくとも100m前方の先行する自動車（けん引自動車及び被けん引自動車の組合せを含む。）及び先行する原動機付自転車

(c)　少なくとも75m前方の対向する自転車であって、発光領域が10㎠±３㎠、高さが地上0.8mにおいて、光度が150cdの白色灯火を有するもの