別添五十二4・23・9・1・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、同別添4・23・9・2・中「主走行ビーム」を「走行用ビーム」に改め、同別添4・23・9・3・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、同別添4・23・9・3・を同別添4・23・9・5・とし、同別添4・23・9・2・を同別添4・23・9・4・とし、同別添4・23・9・1・の次に次を加える。

4.23.9.2.　自動制御の性能は、シミュレーションその他の手段及び別紙10の2.に規定する試験運転によって確認するものとする。

4.23.9.3.　配光可変型走行用ビーム

4.23.9.3.1.　4.23.7.1.2.に規定する配光可変型走行用ビームを制御するために用いるセンサシステムは、次に掲げる要件に適合しなければならない。

4.23.9.3.1.1.　4.23.7.1.2.に掲げる対向車又は先行車の灯火装置等が発する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、4.1.9.3.1.1.に規定する角度とする。

4.23.9.3.1.2.　センサシステムは、4.1.9.3.1.2.に規定する要件に適合するものとする。

4.23.9.3.1.3.　周囲の照度が7,000lxを超えた場合には、配光可変型走行用ビームは自動的に不作動状態となるものとする。

この場合において、自動車製作者等は、シミュレーションその他の手段により、前段に規定する基準への適合を証明するものとし、必要に応じ、車両上のセンサ取付高さと同じ高さにあるコサイン補正済みセンサを使用して、水平面上で照度を測定するものとする。

別添五十二別紙九の次に次を加える。

別紙10　試験運転

1.　走行用前照灯の自動制御に関する試験運転

1.1.　試験運転は、自動車製作者等が定める条件において行うものとする。

1.2.　試験コースは、表1に掲げる試験項目の要件を満たすように構成するものとする。

表1

試験項目	交通条件	道路の種類		
		都市部の道路	多車線道路（高速道路等）	郊外部の道路
	速度	50±10km／h	100±20km／h	80±20km／h
	試験コース全長における割合	10%	20%	70%
A	1台の対向車又は先行車を走行させ、走行用ビームが作動状態及び不作動状態を繰り返す状態	—	○	○
B	複数の対向車及び先行車を走行させ、走行用ビームが作動状態及び不作動状態を繰り返す状態	—	○	○
C	能動的及び受動的な追い越しがあり、走行用ビームが作動状態及び不作動状態を繰り返す状態	—	○	○
D	4.1.9.3.1.2.に規定する対向する自転車がある状態	—	—	○
E	複数の対向車及び先行車を走行させている状態	○	—	—

1.3.　都市部の道路は、照明のある道路と照明のない道路で構成するものとする。

1.4.　郊外部の道路は、2車線の道路及び4車線以上の道路で構成するものとし、かつ、交差点、丘又は坂、くぼみ及び曲がりくねった道路を含むものとする。

1.5.　多車線道路及び郊外部の道路は、600mを超える直線かつ水平な道路を含み、かつ、左右のカーブを有するものとする。

1.6.　交通が混雑した状況を考慮するものとする。

2.　配光可変型前照灯に関する試験運転

2.1.　試験運転は、自動車製作者等が定める条件において行うものとする。

2.2.　試験コースは、表2に掲げる試験項目の要件を満たすように構成するものとする。

表2

試験項目	交通条件	道路の種類		
		都市部の道路	多車線道路（高速道路等）	郊外部の道路
	速度	50±10km／h	100±20km／h	80±20km／h
	試験コース全長における割合	10%	20%	70%
A	1台の対向車又は先行車を走行させ、配光可変型走行用ビームが反応する状態	—	○	○
B	複数の対向車及び先行車を走行させ、配光可変型走行用ビームが反応する状態	—	○	○
C	能動的及び受動的な追い越しがあり、配光可変型走行用ビームが反応する状態	—	○	○
D	4.23.9.3.1.2.に規定する対向する自転車がある状態	—	—	○
E	複数の対向車及び先行車を走行させている状態	○	—	—

2.3.　都市部の道路は、照明のある道路と照明のない道路で構成するものとする。

2.4.　郊外部の道路は、2車線の道路及び4車線以上の道路で構成するものとし、かつ、交差点、丘又は坂、くぼみ及び曲がりくねった道路を含むものとする。

2.5.　多車線道路及び郊外部の道路は、600mを超える直線かつ水平な道路を含み、かつ、左右のカーブを有するものとする。

2.6.　交通が混雑した状況を考慮するものとする。

2.7.　表2に掲げる試験項目A及びBの試験に当たっては、試験対象車両、対向車及び先行車全てに試験実施者が乗車した上で、性能を評価し、及び記録するものとする。