

101 年度上半年「車輛安全檢測基準」增修條文內容檢討

會議資料

- 1.增修訂 101 年度（101/01~101/6）涉及國內車輛安全法規內容彙整．．．．P.2
- 2.基準實施日期列表．．．．．P.52
- 3.待公告車輛安全檢測基準增修案規劃表．．．．．P.73

中華民國一〇一年九月二十七日

增修訂101年度（101/01~101/06）涉及國內車輛安全法規之ECE法規修正內容彙整（計9項）

項次	法規名稱	修訂法規內容	新增之法規項目	頁碼	ECE 版本別	內容摘要
1	三之三、車輛燈光與標誌檢驗規定	◎		4	ECE R48 04-S7 2011/12/12 ECE R53 01-S13 2011/12/12	1.參考 ECE R48 04-S7 版，修訂適路性遠光光束名詞釋義、遠光頭燈之電路接線及其他要求、近光頭燈之其他要求、汽車前霧燈之投射方向、適路性前方照明系統(AFS)之電路接線、識別標誌及其他要求。 2.參考 ECE R53 01-S13 版，修訂方向燈之投射方向、前位置燈之燈色與數量及其他要求與增訂煞車燈之識別標誌。 3.參考 ECE R48 Annex5 04-S7 版，增訂近光光束頭燈垂直方向變化之負載狀態相關規範。
2	三之四、車輛燈光與標誌檢驗規定	◎		4	ECE R48 04-S7 2011/12/12 ECE R53 01-S13 2011/12/12	1.參考 ECE R48 04-S7 版，修訂適路性遠光光束名詞釋義、遠光頭燈之電路接線及其他要求、近光頭燈之其他要求、汽車前霧燈之投射方向、適路性前方照明系統(AFS)之電路接線、識別標誌及其他要求。 2.參考 ECE R53 01-S13 版，修訂方向燈之投射方向、前位置燈之燈色與數量及其他要求與增訂煞車燈之識別標誌。 3.參考 ECE R48 Annex5 04-S7 版，增訂近光光束頭燈垂直方向變化之負載狀態相關規範。
3	三十二之二、前霧燈	◎		33	ECE R19 04-S1 2011/12/12	參考 ECE R19 04-S1 版，修訂類型 B 之燈泡總發光光通量不超過二 0 0 0 流明規定。
4	三十四、車寬燈(前位置燈)	◎		33	ECE R07 02-S19 2011/12/12 ECE R50 00-S15 2011/12/12	1.參考 ECE R07 02-S19 版，修訂光度試驗之雙燈以上組成燈具規定。

項次	法規名稱	修訂法規內容	新增之法規項目	頁碼	ECE 版本別	內容摘要
						2.參考 ECE R50 00-S15 版，修訂色度座標之顏色規定。
5	三十五、尾燈(後位置燈)	◎		34	ECE R07 02-S19 2011/12/12	參考 ECE R07 02-S19 版，修訂光度試驗之雙燈以上組成燈具規定。
6	三十七、煞車燈	◎		35	ECE R07 02-S19 2011/12/12	參考 ECE R07 02-S19 版，修訂光度試驗之雙燈以上組成燈具規定。
7	三十八、第三煞車燈	◎		36	ECE R07 02-S19 2011/12/12	參考 ECE R07 02-S19 版，修訂光度試驗之雙燈以上組成燈具規定。
8	三十九、輪廓邊界標識燈	◎		36	ECE R07 02-S19 2011/12/12	參考 ECE R07 02-S19 版，修訂光度試驗之雙燈以上組成燈具規定。
9	五十九之一、適路性前方照明系統(草案)	◎		37	ECE R123 01-S1 2011/12/12	參考 ECE R123 01-S1 版，修訂一般規範、配光試驗、配光穩定性試驗及乾淨試驗等相關規定。

ECE R48 INSTALLATION OF LIGHTS 2011/12/12 04-S7 燈光信號裝置安裝

ECE R53 INSTALLATION OF LIGHTS (MOTOR CYCLE) 2011/12/12 01-S13 L3 類車輛燈光及信號裝置安裝

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
2. DEFINITIONS ... 2.7.28.6. "Neutral state" means the state of the AFS when a defined mode of the class C passing beam ("basic passing beam") or of the main beam in the maximum condition of activation, if any, is produced, and no AFS control signal applies. 2.7.28.7. "Adaptive main-beam" means a main-beam of the AFS that adapts its beam pattern to the presence of oncoming and preceding vehicles in order to improve the long-range visibility for the driver without causing discomfort, distraction or glare to other road users.	2. DEFINITIONS ... 2.7.28.6. "Neutral state" means the state of the AFS when a defined mode of the class C passing beam ("basic passing beam") or of the main beam, if any, is produced, and no AFS control signal applies.	三之三、車輛燈光與標誌檢驗規定：自一〇二年一月一日起實施 三之四、車輛燈光與標誌檢驗規定：自一〇六年一月一日起實施(草案) 2. 名詞釋義： 2.15 適路性前方照明系統 (AFS) (Adaptive front lighting system)：指符合本基準「適路性前方照明系統」項目規範之照明裝置。其能依近光光束與可能也具有之遠光光束不同之使用情況自動提供對應之各種光束特性。 ... 2.15.6 正常狀態 (Neutral state)：指 AFS 之預設狀態，其可為段位 C 近光光束（基本近光光束），或可能具有之遠光光束(於最大作動條件下)，且未作動任何 AFS 控制訊號。 <u>2.15.7 適路性遠光光束 (Adaptive main-beam)：指適路性前方照明系統 (AFS) 之遠光光束，其可因應對向車輛及前方車輛而調整光型，以改善駕駛者對於遠程之可視性，且不會造成其他道路使用者不適、分心或眩光。</u> 2.16...	三之三、車輛燈光與標誌檢驗規定：自一〇二年一月一日起實施 三之四、車輛燈光與標誌檢驗規定：自一〇六年一月一日起實施(草案) 2. 名詞釋義： 2.15 適路性前方照明系統 (AFS) (Adaptive front lighting system)：指符合本基準「適路性前方照明系統」項目規範之照明裝置。其能依近光光束與可能也具有之遠光光束不同之使用情況自動提供對應之各種光束特性。 ... 2.15.6 正常狀態 (Neutral state)：指 AFS 狀態，在段位 C 近光光束(基本近光光束)，或可能具有之遠光光束，其預定模式，且無任何 AFS 控制訊號作用。 2.16...

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6. INDIVIDUAL SPECIFICATIONS 6.1. MAIN-BEAM HEADLAMP (Regulations Nos. 98 and 112) ... 6.1.7. Electrical connections 6.1.7.1. The control of the main-beam headlamps may be automatic regarding their activation and deactivation, the control signals being produced by a sensor system which is capable of detecting and reacting to each of the following inputs: (a) Ambient lighting conditions; (b) The light emitted by the front lighting devices and front light-signalling devices of oncoming vehicles; (c) The light emitted by the rear light-signalling devices of preceding vehicles. Additional sensor functions to improve performance are allowed. 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. 6.1.7.2. It shall always be possible to switch the main-beam headlamps ON and OFF manually and to manually switch off the automatic control of the main beam head	6. INDIVIDUAL SPECIFICATIONS 6.1. MAIN-BEAM HEADLAMP (Regulations Nos. 98 and 112) ... 6.1.7. Electrical connections 6.1.7.1. Except when they are used to give intermittent luminous warnings at short intervals the main-beam headlamps may be switched ON, only when the master light switch is in headlamps ON position or in "AUTO" (automatic) position and the conditions for automatic activation of dipped beam exist. In the latter case, the main beam headlamps shall be switched off automatically when the conditions for automatic activation of dipped beam ceased to exist. 6.1.7.2. The main-beam headlamps may be switched on either simultaneously or in pairs. In case the extra two main-beam headlamps are installed, as permitted under paragraph 6.1.2. for vehicles of the category N3 only, no more than two pairs may be simultaneously lit. For changing over from the dipped to the main beam at least one pair of main-beam headlamps shall be switched on. For changing over from the main-beam to the dipped beam all main-beam headlamps shall be switched off simultaneously.	※(下述為三之三之條文 4.1.7.，其係參考 ECE R48 04 版研擬) 4. 汽車及拖車之燈光與標誌檢驗規定。 4.1 遠光頭燈(main-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 4.1.7 遠光頭燈(main-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 4.1.7 電路接線：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 4.1.7 電路接線： 4.1.7.1 遠光頭燈之作動及解除控制可為自動，其控制訊號由能夠對以下每個輸入進行偵測及反應之感知器系統產生： (a)環境照明條件。 (b)對向車輛之前方照明裝置及前方燈光信號裝置所發出之光線。 (c)前方車輛之後方燈光信號裝置發出之光線。 允許額外之感知器功能以提高性能。上述車輛係指L、M、N及O類車輛，其配備反光標誌且開啟車輛所配備之照明和燈光信號裝置。 4.1.7.2 遠光頭燈之開啟與關閉應隨時可手動切換，且應可手動關閉遠光頭燈之自動控制。 4.1.7.3 遠光燈可同時或成對點亮，自近光切換遠光時至少一對遠光燈應點亮，自遠光切換近光時所有遠光燈應同時熄滅。對於有額外加裝兩	4. 汽車及拖車之燈光與標誌檢驗規定。 4.1 遠光頭燈 (main-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 ... 4.1.7 電路接線：遠光燈可同時或成對點亮，自近光切換遠光時至少一對遠光燈應點亮，自遠光切換近光時所有遠光燈應同時熄滅。對於有額外加裝兩盞遠光頭燈之N3類車輛，不可同時點亮超過兩組之遠光頭燈。遠光燈點亮時近光燈可維持點亮。

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
lamps. 6.1.7.3. Except when they are used to give intermittent luminous warnings at short intervals the main-beam headlamps may be switched ON, only when the master light switch is in headlamps ON position or in "AUTO" (automatic) position and the conditions for automatic activation of dipped beam exist. In the latter case, the main beam headlamps shall be switched off automatically when the conditions for automatic activation of dipped beam ceased to exist. 6.1.7.4. The main-beam headlamps may be switched on either simultaneously or in pairs. In case the extra two main-beam headlamps are installed, as permitted under paragraph 6.1.2. for vehicles of the category N3 only, no more than two pairs may be simultaneously lit. For changing over from the dipped to the main beam at least one pair of main-beam headlamps shall be switched on. For changing over from the main-beam to the dipped beam all main-beam headlamps shall be switched off simultaneously. 6.1.7.5. The dipped-beams may remain switched on at the same time as the main beams. 6.1.7.6. Where four concealable headlamps	6.1.7.3. The dipped-beams may remain switched on at the same time as the main beams. 6.1.7.4. Where four concealable headlamps are fitted their raised position shall prevent the simultaneous operation of any additional headlamps fitted, if these are intended to provide light signals consisting of intermittent illumination at short intervals (paragraph 5.12.) in daylight.	盞遠光頭燈之N3類車輛，不可同時點亮超過兩組之遠光頭燈。遠光燈點亮時近光燈可維持點亮。 ※(下述為三之四之條文4.1.7，其係參考ECE R48 05版研擬) 4. 汽車及拖車之燈光與標誌檢驗規定。 4.1 遠光頭燈(main-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 ... 4.1.7 電路接線： <u>4.1.7.1 遠光頭燈之作動及解除控制可為自動，其控制訊號由能夠對以下每個輸入進行偵測及反應之感知器系統產生：</u> <u>(a)環境照明條件。</u> <u>(b)對向車輛之前方照明裝置及前方燈光信號裝置所發出之光線。</u> <u>(c)前方車輛之後方燈光信號裝置發出之光線。</u> <u>允許額外之感知器功能以提高性能。</u> <u>上述車輛係指L、M、N及O類車輛，其配備反光標誌且開啟車輛所配備之照明和燈光信號裝置。</u>	※(下述為三之四之條文 4.1.7.，係參考 ECE R48 05 版原文 6.1.7.研擬，已於 100 年上半年度討論完成) 4. 汽車及拖車之燈光與標誌檢驗規定。 4.1 遠光頭燈 (main-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS 且其具有遠光功能，其應等同視為一組遠光頭燈。 ... 4.1.7 電路接線： <u>4.1.7.1</u> 除用來作為短時間之間歇警告信號外，遠光頭燈僅能在頭燈開關為開啟(On)或自動(Auto)之位置時點亮，其中位於自動之位置時須近光頭燈已先點亮。當位於自動之位置時，若近光頭燈熄滅則遠光頭燈亦應自動熄滅。 <u>4.1.7.2</u> 遠光燈可同時或成對點亮，自近光切換遠光時至少一對遠光燈應點亮，自遠光切換近光時所有遠光燈應同時熄滅。對於有額外加裝兩盞遠光頭燈之 N3 類車輛，不可同時點亮超過兩組之遠光頭

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
are fitted their raised position shall prevent the simultaneous operation of any additional headlamps fitted, if these are intended to provide light signals consisting of intermittent illumination at short intervals (paragraph 5.12.) in daylight.		4.1.7.2 遠光頭燈之開啟與關閉應隨時可手動切換，且應可手動關閉遠光頭燈之自動控制。 4.1.7.3 除用來作為短時間之間歇警告信號外，遠光頭燈僅能在頭燈開關為開啟(On)或自動(Auto)之位置時點亮，其中位於自動之位置時須近光頭燈已先點亮。當位於自動之位置時，若近光頭燈熄滅則遠光頭燈亦應自動熄滅。 4.1.7.4 遠光燈可同時或成對點亮，自近光切換遠光時至少一對遠光燈應點亮，自遠光切換近光時所有遠光燈應同時熄滅。對於有額外加裝兩盞遠光頭燈之N3類車輛，不可同時點亮超過兩組之遠光頭燈。遠光燈點亮時近光燈可維持點亮。	燈。遠光燈點亮時近光燈可維持點亮。
6.1.8. Tell-tale Circuit-closed tell-tale mandatory. 6.1.8.1. If the control of the main-beam headlamps is automatic as described in paragraph 6.1.7.1. above an indication shall be provided to the driver that the automatic control of the main-beam function is activated. This information shall remain displayed as long as the automatic operation is activated.	6.1.8. Tell-tale Circuit-closed tell-tale mandatory.	4.1.8 識別標誌：閉迴路。 4.1.8.1 若遠光頭燈為依上述 4.1.7.1 規定自動控制者，則應提供駕駛者該遠光燈自動控制功能正在作動之指示。此指示應在自動控制作動期間維持顯示。 4.1.9...	4.1.8 識別標誌：閉迴路。 4.1.9...
6.1.9. Other requirements ... 6.1.9.3. Automatic activation and	6.1.9. Other requirements ...	4.1.9 其他要求： ... 4.1.9.2.4 遠光頭燈之自動作動及解	4.1.9 其他要求： 4.1.9.1 可同時開啟之所有遠光頭燈之最大強度加總不可超過三 0 0，

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文												
deactivation of the main-beam headlamps: 6.1.9.3.1. The sensor system used to control the automatic activation and deactivation of the mainbeam headlamps, as described in paragraph 6.1.7.1., shall comply with the following requirements: 6.1.9.3.1.1. The boundaries of the minimum fields in which the sensor is able to detect light emitted or retro reflected from other vehicles defined in paragraph 6.1.7.1. are defined by the angles indicated below. 6.1.9.3.1.1.1. Horizontal angles: 15 degrees to the left and 15 degrees to the right. Vertical angles: (※請參考本項基準草案之頁末之表格) 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. 6.1.9.3.1.2. The sensor system shall be able to detect on a straight level road: (a) An oncoming power driven vehicle at a distance extending to at least 400 m; (b) A preceding power driven vehicle or a vehicle-trailers combination at a distance extending to at least 100 m; (c) An oncoming bicycle at a distance extending to at least 75 m, its illumination		除： <u>4.1.9.2.4.1 使用於控制遠光頭燈自動作動及解除之感知器系統(如4.1.7.1所述)，應符合下列要求：</u> <u>4.1.9.2.4.1.1 感知器能夠感測之其他車輛(如4.1.7.1所述)所發出燈光或反光標誌之最小視野邊界，由以下角度定義。</u> <u>4.1.9.2.4.1.1.1水平角：左右各一五度。</u> <u>垂直角：</u> <table border="1"> <tr> <td><u>向上角</u></td><td><u>5度</u></td><td></td><td></td></tr> <tr> <td><u>感知器之安裝高度(感知器孔徑中心點之距地高)</u></td><td><u>小於2公尺</u></td><td><u>介於1.5公尺及2.5公尺之間</u></td><td><u>大於2公尺</u></td></tr> <tr> <td><u>向下角</u></td><td><u>2度</u></td><td><u>2度到5度</u></td><td><u>5度</u></td></tr> </table> <u>該角度之量測係從感知器孔徑中心點，及相對於通過中心點且平行於車輛縱向中心面之水平直線。</u> <u>4.1.9.2.4.1.2 感知器系統應能在一水平直線路面偵測：</u> <u>(a) 對向來車，且其偵測距離應延伸至至少至四00公尺；</u> <u>(b) 位於前方之車輛或拖車，其偵測距離應延伸至至少至一00公尺；</u>	<u>向上角</u>	<u>5度</u>			<u>感知器之安裝高度(感知器孔徑中心點之距地高)</u>	<u>小於2公尺</u>	<u>介於1.5公尺及2.5公尺之間</u>	<u>大於2公尺</u>	<u>向下角</u>	<u>2度</u>	<u>2度到5度</u>	<u>5度</u>	000燭光。 4.1.9.2 若以遠光頭燈替代車寬燈之功能者，應符合下述規範： 4.1.9.2.1 此燈光裝置之電路接線如發生任何故障，則車寬燈應能自動啟動。 4.1.9.2.2 取代各車寬燈之燈/功能須符合下述規定： (1) 4.3.4.規定之車寬燈幾何可視角度。 (2)依據光度分佈角度之最小照度值。 4.1.9.2.3 使用替代燈組者須提供符合 4.1.9.2.2 之測試報告。
<u>向上角</u>	<u>5度</u>														
<u>感知器之安裝高度(感知器孔徑中心點之距地高)</u>	<u>小於2公尺</u>	<u>介於1.5公尺及2.5公尺之間</u>	<u>大於2公尺</u>												
<u>向下角</u>	<u>2度</u>	<u>2度到5度</u>	<u>5度</u>												

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
represented by a white lamp with a luminous intensity of 150 cd with a light emitting area of 10cm² +/- 3cm² and a height above a ground of 0.8 m. 6.1.9.3.2. The transition from main-beam to dipped-beam and vice versa according to the conditions indicated in paragraph 6.1.7.1. above may be performed automatically and shall not cause discomfort, distraction or glare. 6.1.9.3.3. The overall performance of the automatic control shall be verified by: 6.1.9.3.3.1. Means of simulation or other means of verification accepted by the authority responsible for type approval testing, as provided by the applicant. 6.1.9.3.3.2. A test drive according to paragraph 1 in Annex 13. 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). 6.1.9.3.4. The control of the main-beam headlamps may be such that the main-beam headlamps are switched ON automatically only when: (a) No vehicles, as mentioned in paragraph 6.1.7.1. above, are detected within the fields and distances according to		<u>(c) 迎面而來之自行車，其偵測距離應延伸至少至七五公尺，該自行車所發出之燈光可使用一光色為白色、發光強度一五〇燭光且發光面積一〇平方公分(正負三平方公分)及距地高〇・八公尺之燈具作為代表。</u> <u>4.1.9.2.4.2 可自動執行遠近光間之切換(如4.1.7.1所示)，且應無導致不適、分心或眩光。</u> <u>4.1.9.2.4.3自動控制之綜合性能應以下述進行確認：</u> <u>4.1.9.2.4.3.1由申請者提供之模擬方法；或</u> <u>4.1.9.2.4.3.2 經檢測機構接受之其他驗證方法；或</u> <u>4.1.9.2.4.3.3 符合9.1遠光頭燈自動控制功能之符合性聲明項目。</u> <u>4.1.9.2.4.4 可設計僅在下述情形才自動開啟遠光頭燈之控制：</u> <u>(a)在4.1.9.2.4.1.1及4.1.9.2.4.1.2規定之區域和距離內，未偵測到4.1.7.1所述車輛；及</u> <u>(b)如4.1.9.2.4.5所述偵測環境照明程度。</u> <u>4.1.9.2.4.5 在遠光頭燈自動開啟之情況下，在4.1.9.2.4.1.1及4.1.9.2.4.1.2規定之區域和距離內，當偵測到4.1.7.1所述之對向來車或前方車輛時，即應自動關閉。</u>	

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
paragraphs 6.1.9.3.1.1. and 6.1.9.3.1.2.; and (b) The detected ambient lighting levels are as prescribed in paragraph 6.1.9.3.5. below. 6.1.9.3.5. In the case where main-beam headlamps are switched ON automatically, they shall be switched OFF automatically when oncoming or preceding vehicles, as mentioned in paragraph 6.1.7.1. above, are detected within the fields and distances according to paragraphs 6.1.9.3.1.1. and 6.1.9.3.1.2. Moreover, they shall be switched OFF automatically when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7000 lx. Compliance with with this requirement shall be demonstrated by the applicant, using simulation or other means of verification accepted by the authority responsible for type approval. 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 authority responsible for type approval.		<u>此外，當偵測到環境照明條件下產生之照度超過七〇〇〇流明時，應自動關閉。</u> <u>申請者應以模擬方法或經檢測機構接受之其他驗證方法，向檢測機構證明符合本項規定。應視需要以與安裝於車輛上之感知器位置相同高度之餘弦修正感知器(cosine corrected sensor)，在平坦地區上量測照度。此可由申請者檢附足夠之說明文件或經檢測機構接受之其他方式進行驗證。</u>	

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6.2.9. Other requirements The requirements of paragraph 5.5.2. shall not apply to dipped-beam headlamps. Dipped-beam headlamps with a light source or LED module(s) producing the principal dipped beam and having a total objective luminous flux which exceeds 2,000 lumen shall only be installed in conjunction with the installation of headlamp cleaning device(s) according to Regulation No. 45.11 With respect to vertical inclination the provisions of paragraph 6.2.6.2.2. above shall not be applied for dipped-beam headlamps: (a) With LED module(s) producing the principal dipped beam; or (b) With a light source producing the principal dipped beam and having an objective luminous flux which exceeds 2,000 lumen. In the case of filament lamps for which more than one test voltage is specified, the objective luminous flux which produces the principal dipped beam, as indicated in the communication form for the type approval of the device, is applied. Only dipped-beam headlamps according to Regulations Nos. 98 or 112 may be used to produce bend lighting.	6.2.9. Other requirements The requirements of paragraph 5.5.2. shall not apply to dipped-beam headlamps. Dipped-beam headlamps with a light source or LED module(s) producing the principal dipped beam and having a total objective luminous flux which exceeds 2,000 lumen shall only be installed in conjunction with the installation of headlamp cleaning device(s) according to Regulation No. 45.11 With respect to vertical inclination the provisions of paragraph 6.2.6.2.2. above shall not be applied for dipped-beam headlamps: (a) With LED module(s) producing the principal dipped beam; or (b) With a light source producing the principal dipped beam and having an objective luminous flux which exceeds 2,000 lumen. Only dipped-beam headlamps according to Regulations Nos. 98 or 112 may be used to produce bend lighting. If bend lighting is produced by a horizontal movement of the whole beam or the kink of the elbow of the cut-off, it shall be activated only if the vehicle is in forward motion; this shall not apply if bend lighting is produced for a right turn in right hand	4.2 近光頭燈 (dipped-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS，其應等同視為一組近光頭燈。 ... 4.2.7 其他要求： ... 4.2.7.3 下述近光頭燈，不適用 4.2.7.1.2 之規定： (a)以 LED 模組產生主要近光者，或 (b)以燈泡光源產生主要近光且其總目標發光量超過二 0 0 0 流明者。 <u>對於有指定多個試驗電壓之燈泡，應使用申請者所宣告產生主要近光光束之目標發光量。</u> 4.2.7.4...	4.2 近光頭燈 (dipped-beam headlamp)：拖車不適用。若裝設有 AFS，其應等同視為一組近光頭燈。 ... 4.2.7 其他要求： ... 4.2.7.3 下述近光頭燈，不適用 4.2.7.1.2 之規定： (a)以 LED 模組產生主要近光者，或 (b)以燈泡光源產生主要近光且其總目標發光量超過二 0 0 0 流明者。 4.2.7.4...

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
If bend lighting is produced by a horizontal movement of the whole beam or the kink of the elbow of the cut-off, it shall be activated only if the vehicle is in forward motion; this shall not apply if bend lighting is produced for a right turn in right hand traffic (left turn in left hand traffic).	traffic (left turn in left hand traffic).		
6.3.6. Orientation Toward the front. 6.3.6.1. Vertical orientation 6.3.6.1.1. In the case of class "B" front fog lamps the vertical inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall be -1.5 per cent or lower ¹³ . 6.3.6.1.2. In the case of class "F3" front fog lamps: 6.3.6.1.2.1. When the total objective luminous flux of the light source does not exceed 2,000 lumens: 6.3.6.1.2.1.1. The vertical inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall be - 1.0 per cent or lower 6.3.6.1.2.2. When the total objective luminous flux of the light source exceeds 2,000 lumens: 6.3.6.1.2.2.1. Depending on the mounting height in metres (h) of the lower edge of the apparent surface in the direction of the	6.3.6. Orientation Toward the front. 6.3.6.1. Vertical orientation. 6.3.6.1.1. In the case of class "B" front fog lamps the vertical inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall be -1.5 per cent or lower. ¹³ 6.3.6.1.2. In the case of class "F3" front fog lamps: 6.3.6.1.2.1. The initial downward inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall be specified within an accuracy of one decimal place by the manufacturer and indicated in a clearly legible and indelible manner on each vehicle close to either the front fog lamp or the manufacturer's plate or in combination with the indication referred to in paragraph 6.2.6.1.1. by the symbol shown in Annex 7 to this Regulation. The value of this indicated downward inclination shall be	6.5 汽車前霧燈(front fog lamp) : ... 6.5.5 投射方向：朝車前方。 6.5.5.1 垂直方向： 6.5.5.1.1 對於類型 B 前霧燈，在空車且駕駛座有一人狀態下，其明暗截止線於垂直方向之傾角應為 -1.5%(含)以下。 6.5.5.1.2 對於類型F3前霧燈： 6.5.5.1.2.1 製造廠須指定其空車且駕駛座有一人狀態下之明暗截止線初始下傾角，精度應在 0.1% 內，並以清晰且不易抹滅之方式在車輛上靠近前霧燈處或靠近製造廠標示處或搭配近光燈所標註處予以標註。當光源之總目標發光量不超過 2000 流明時： 6.5.5.1.2.1.1 <u>在空車且駕駛座有一人狀態下，其明暗截止線於垂直方向之傾角應為-1.0%(含)以下。</u> 6.5.5.1.2.2 <u>當光源之總目標發光量超過2000流明時：</u> 6.5.5.1.2.2.1 依照空車時之 <u>前霧燈</u>	6.5 汽車前霧燈(front fog lamp) : ... 6.5.5 投射方向：朝車前方。 6.5.5.1 垂直方向： 6.5.5.1.1 對於類型 B 前霧燈，在空車且駕駛座有一人狀態下，其明暗截止線於垂直方向之傾角應為 -1.5%(含)以下。 6.5.5.1.2 對於類型F3前霧燈： 6.5.5.1.2.1 <u>製造廠須指定其空車且駕駛座有一人狀態下之明暗截止線初始下傾角，精度應在 0.1% 內，並以清晰且不易抹滅之方式在車輛上靠近前霧燈處或靠近製造廠標示處或搭配近光燈所標註處予以標註。</u> 6.5.5.1.2.2 依照空車之 <u>下</u> 前霧燈沿參考軸方向外表面下緣之距地高(公尺) (h)，前霧燈明暗截止線垂直傾角於 <u>空車且駕駛座有一人之狀態下</u> ，應符合於下述範圍內： h 小於或等於 0.8： 傾角介於負百分之一.0 與負百分

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
reference axis of the front fog lamp, measured on the unladen vehicles, the vertical inclination of the cut-off shall under all the static conditions of Annex 5 automatically remain between the following values: $h \leq 0.8$ Limits: between -1.0 per cent and - 3.0 per cent Initial aiming: between -1.5 per cent and -2.0 per cent $h > 0.8$ Limits: between -1.5 per cent and - 3.5 per cent Initial aiming: between -2.0 per cent and -2.5 per cent 6.3.6.1.2.2.2. The initial downward inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall be specified within an accuracy of one decimal place by the manufacturer and indicated in a clearly legible and indelible manner on each vehicle close to either the front fog lamp or the manufacturer's plate or in combination with the indication referred to in paragraph 6.2.6.1.1. by the symbol shown in Annex 7 to this Regulation. The value of this indicated downward inclination shall be defined in accordance with paragraph	defined in accordance with paragraph 6.3.6.1.2.2. 6.3.6.1.2.2. depending on the mounting height in metre (h) of the lower edge of the apparent surface in the direction of the reference axis of the front fog lamp, measured on the unladen vehicles, the vertical inclination of the cut-off to be set in the unladen vehicle state with one person in the driver's seat shall have the following value(s): $h \leq 0.8$ Limits: between -1.0 per cent and -3.0 per cent Initial aiming: between -1.5 per cent and -2.0 per cent $h > 0.8$ Limits: between -1.5 per cent and -3.5 per cent Initial aiming: between -2.0 per cent and -2.5 per cent.	沿參考軸方向外表面下緣之距地高(公尺) (h)，前霧燈明暗截止線垂直傾角於 6.22 要求之所有負載狀態下空車且駕駛座有一人之狀態下，應自動維持於下述範圍內： h 小於或等於 0.8： 傾角介於負百分之一.0 與負百分之三.0； 初始照準介於負百分之一.5 與負百分之二.0。 h 大於 0.8： 傾角介於負百分之一.5 與負百分之三.5； 初始照準介於負百分之二.0 與負百分之二.5。 6.5.5.1.2.2.2 製造廠須指定其空車且駕駛座有一人狀態下之明暗截止線初始下傾角，其精度應在 0.1% 內，並以清晰且不易抹滅之方式在車輛上靠近前霧燈處或靠近製造廠標示處或搭配近光燈所標註處予以標註。 6.5.5.1.3 前霧燈垂直傾角調整裝置 6.5.5.1.3.1 當前霧燈裝有垂直傾角調整裝置時(單獨或是與其他前方照明及信號系統結合)，其垂直傾角在規定之所有負載狀態下，應皆能位於 6.5.5.1.2.2.1 之範圍內。 6.5.5.1.3.2 對於屬於近光頭燈一部份	之三.0； 初始照準介於負百分之一.5 與負百分之二.0。 h 大於 0.8： 傾角介於負百分之一.5 與負百分之三.5； 初始照準介於負百分之二.0 與負百分之二.5。 6.5.5.1.3 前霧燈垂直傾角調整裝置 6.5.5.1.3.1 對於總發光量超過二 0 0 流明之前霧燈，應能在規定之所有負載狀態下自動地符合 6.5.5.1.2.2 之要求。 6.5.5.1.3.2 當前霧燈裝有垂直傾角調整裝置時(單獨或是與其他前方照明及信號系統結合)，其垂直傾角在規定之所有負載狀態下，應皆能位於 6.5.5.1.2.2 之範圍內。 6.5.5.1.3.3 對於屬於近光頭燈一部份或是 AFS 系統一部份之類型 F3 前霧燈，當前霧燈光束被作為近光燈光束之一部分時，應符合章節 6.5.5 之要求。在此情形下，此前霧燈也可採用 6.5.5 所定義之傾角範圍。 6.5.5.1.3.4 垂直傾角調整裝置亦可用來依照當時之天氣狀態自動調整前霧燈光束之傾角，以確保不超過 6.5.5.1.2.2 所規定之下傾角範

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
6.3.6.1.2.2.1. 6.3.6.2. Front fog lamp levelling device. 6.3.6.2.1. Where a levelling device is fitted for a front fog lamp, independent or grouped with other front lighting and light signalling functions, it shall be such that the vertical inclination, under all the static loading conditions of Annex 5 of this Regulation, shall remain between the limits prescribed in paragraph 6.3.6.1.2.2.1. 6.3.6.2.2. In the case where the front fog lamp of category "F3" is part of the dipped beam headlamp or is part of an AFS system, the requirements of paragraph 6.2.6. shall be applied during the use of the front fog beam as part of the dipped beam. In this case the levelling limits defined in paragraph 6.2.6. may be applied also when this front fog lamp is used as such. 6.3.6.2.3. The levelling device may also be used to automatically adapt the inclination of the front fog beam in relation to the prevailing ambient conditions, provided that the limits for the downward inclination specified in paragraph 6.3.6.1.2.2.1. are not exceeded. 6.3.6.2.4. In the case of a failure of the levelling device, the front fog beam shall not assume a position in which the cut off is less inclined than it was at the time when	6.3.6.2. Front fog lamp leveling device. 6.3.6.2.1. In the case of a front fog lamp with (a) light source(s) having a total objective luminous flux, which exceeds 2,000 lumen, the requirements of paragraph 6.3.6.1.2.2., shall be automatically satisfied under all the loading conditions of Annex 5 of this Regulation. 6.3.6.2.2. Where a leveling device is fitted for a front fog lamp, independent or grouped with other front lighting and light signaling functions, it shall be such that the vertical inclination, under all the static loading conditions of Annex 5 of this Regulation, shall remain between the limits prescribed in paragraph 6.3.6.1.2.2. 6.3.6.2.3. In the case where the front fog lamp of category "F3" is part of the dipped beam headlamp or is part of an AFS system, the requirements of paragraph 6.2.6. shall be applied during the use of the front fog beam as part of the dipped beam. In this case the leveling limits defined in paragraph 6.2.6. may be applied also when this front fog lamp is used as such. 6.3.6.2.4. The leveling device may also be used to automatically adapt the inclination of the front fog beam in relation to the prevailing ambient conditions, provided	或是 AFS 系統一部份之類型 F3 前霧燈，當前霧燈光束被作為近光燈光束之一部分時，應符合章節 6.5.5 之要求。在此情形下，此前霧燈也可採用 6.5.5 所定義之傾角範圍。 6.5.5.1.3.3 垂直傾角調整裝置亦可用來依照當時之天氣狀態自動調整前霧燈光束之傾角，以確保不超過 6.5.5.1.2.2.1 所規定之下傾角範圍。 6.5.5.1.3.4 當垂直傾角調整裝置故障時，前霧燈光束傾角不能小於故障發生時的傾角狀態。	圍。 6.5.5.1.3.5 當垂直傾角調整裝置故障時，前霧燈光束傾角不能小於故障發生時的傾角狀態。

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案草案	對應國內法規條文
the failure of the device occurred.	that the limits for the downward inclination specified in paragraph 6.3.6.1.2.2. are not exceeded. 6.3.6.2.5. In the case of a failure of the leveling device, the front fog beam shall not assume a position in which the cut off is less inclined than it was at the time when the failure of the device occurred.		
6.22. ADAPTIVE FRONT LIGHTING SYSTEM (AFS) (Regulation No. 123) ... 6.22.7. Electrical connections 6.22.7.1. Main-beam lighting (if provided by the AFS) 6.22.7.1.1. The lighting units for the main-beam may be activated either simultaneously or in pairs. For changing over from the dipped-beam to the main-beam at least one pair of lighting units for the main-beam shall be activated. For changing over from the main-beam to the dipped-beam all lighting units for the main-beam shall be de-activated simultaneously. 6.22.7.1.2. The main-beam may be designed to be adaptive, subject to the provisions in paragraph 6.22.9.3., the control signals being produced by a sensor system which is capable of detecting and reacting to each of the following inputs:	6.22. ADAPTIVE FRONT LIGHTING SYSTEM (AFS) (Regulation No. 123) ... 6.22.7. Electrical connections 6.22.7.1. Main beam lighting (if provided by the AFS): (a) The lighting units for the main-beam may be activated either simultaneously or in pairs. For changing over from the dipped-beam to the main-beam at least one pair of lighting units for the main-beam shall be activated. For changing over from the main-beam to the dipped-beam all lighting units for the main-beam shall be de-activated simultaneously; (b) The dipped-beams may remain switched on at the same time as the main-beams; (c) Where four concealable lighting units are fitted their raised position shall prevent the simultaneous operation of any additional headlamps fitted, if these are intended to provide light signals consisting of	6.16 適路性前方照明系統(AFS): 若以下無另行規範, 則本法規之遠光燈規定及近光燈規定適用於適路性前方照明系統之對應部份。 6.16.7 電路接線 6.16.7.1 遠光光束照明(由適路性前方照明系統提供者): (a) 其照明元件可同時或成對地點亮。自近光切換遠光時, 遠光之照明元件應至少有一組點亮, 自遠光切換近光時, 所有遠光之所有照明元件應同時熄滅。 6.16.7.1.2 遠光光束可依 6.16.9.5 之規定設計具有適路功能, 其控制訊號由能夠對以下每個輸入進行偵測及反應之感知器系統產生: (a) 環境照明條件; (b) 對向車輛之前方照明裝置及前方燈光信號裝置所發出之光線。 (c) 前方車輛之後方燈光信號所發出之光線。 允許額外之感知器功能以提高性能。	6.16 適路性前方照明系統(AFS): 若以下無另行規範, 則本法規之遠光燈規定及近光燈規定適用於適路性前方照明系統之對應部份。 6.16.7 電路接線 6.16.7.1 遠光光束照明(由適路性前方照明系統提供者): (a) 其照明元件可同時或成對地點亮。自近光切換遠光時, 遠光之照明元件應至少有一組點亮, 自遠光切換近光時, 所有遠光之所有照明元件應同時熄滅。 (b) 遠光點亮時近光可維持點亮。 (c) 當裝置四個隱藏式照明元件時, 其於升起位置應避免任何附加頭燈之同時點亮(此處附加頭燈係指於白天以斷續點亮方式提供燈光訊號者, 參考 4.1.2)。

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
(a) Ambient lighting conditions ; (b) The light emitted by the front lighting devices and front light-signalling devices of oncoming vehicles; (c) The light emitted by the rear light-signalling of preceding vehicles; Additional sensor functions to improve performance are allowed. 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. 6.22.7.1.3. It shall always be possible to switch the main-beam headlamps, adaptive or non adaptive, ON and OFF manually and to manually switch off the automatic control. 6.22.7.1.4. The dipped-beams may remain switched ON at the same time as the main beams. 6.22.7.1.5. Where four concealable lighting units are fitted their raised position must prevent the simultaneous operation of any additional headlamps fitted, if these are intended to provide light signals consisting of intermittent illumination at short intervals (see paragraph 5.12.) in daylight.	intermittent illumination at short intervals (see paragraph 5.12.) in daylight.	<u>上述車輛係指 L、M、N 及 O 類車輛，其配備反光標誌且開啟車輛所配備之照明和燈光信號裝置。</u> <u>6.16.7.1.3 遠光頭燈(不論是否具適路功能)之開啟與關閉應隨時可手動切換，且應可手動關閉其自動控制。</u> (b)6.16.7.1.4 遠光光束點亮時近光光束可維持點亮。 (c)6.16.7.1.5 當裝置四個隱藏式照明元件時，其於升起位置應<u>必須</u>避免任何附加頭燈之同時點亮(此處附加頭燈係指於白天以斷續點亮方式提供燈光訊號者，參考4.1.2)。	
6.22.7.4. Automatic operation of the AFS	6.22.7.4. Automatic operation of the AFS	6.16.7.4 適路性前方照明系統之自動	6.16.7.4 適路性前方照明系統之自

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案草案	對應國內法規條文
The changes within and between the provided classes and their modes of the AFS lighting functions as specified below, shall be performed automatically without causing discomfort, distraction or glare, neither for the driver nor for other road users. The following conditions apply for the activation of the classes and their modes of the passing beam and, where applicable, of the main-beam and/or the adaptation of the main-beam.	The changes within and between the provided classes and their modes of the AFS lighting functions as specified below, shall be performed automatically and such that no discomfort, neither for the driver nor for other road users, is caused. The following conditions apply for the activation of the classes and their modes of the passing beam and, where applicable, of the main-beam.	作動：光型變化應符合下列適路性前方照明系統照明功能之規定自動執行，且不可導致駕駛者或其他道路使用者之不適、<u>分心或眩光</u>。 下列條件適用於近光光束所有段位或模式之致動，也適用於具有之遠光光束<u>及/或適路性遠光光束</u>。	動作動：光型變化應符合下列適路性前方照明系統照明功能之規定自動執行，且不可導致駕駛者或其他道路使用者之不適。 下列條件適用於近光光束所有段位或模式之致動，也適用於具有之遠光光束。
6.22.8. Tell-tale: ... 6.22.8.3. If the main-beam is adaptive, a visual tell-tale shall be provided to indicate to the driver that the adaptation of the main beam is activated. This information shall remain displayed as long as the adaptation is activated. 6.22.8.4. A tell-tale to indicate that the driver has set the system into a state according to paragraph 5.8. of Regulation No. 123 is optional.	6.22.8. Tell-tale: ... 6.22.8.3. A tell-tale to indicate that the driver has set the system into a state according to paragraph 5.8. of Regulation No. 123 is optional.	6.16.8 識別標誌： ... <u>6.16.8.3 若遠光光束具適路功能，應以一視覺識別標誌指示駕駛者。此訊息應在適路功能作動期間維持顯示。</u> 6.16.8.3.4 駕駛對系統設定狀況之識別標誌為選配裝置。	6.16.8 識別標誌： ... 6.16.8.3 駕駛對系統設定狀況之識別標誌為選配裝置。
6.22.9.2.2. To verify, whether, according to the paragraph 6.22.7.4., the AFS automatic operation of the passing beam functions does not cause any discomfort, the technical service shall perform a test drive which comprises any situation relevant to	6.22.9.2.2. To verify, whether, according to the paragraph 6.22.7.4., the AFS automatic operation does not cause any discomfort, the Technical Service shall perform a test drive which comprises any situation relevant to the system control on the basis	6.16.9 其他要求 ... 6.16.9.2 確認適路性前方照明系統符合自動作動之規定。 ... 6.16.9.2.2 為了依照 6.16.7.4 驗證適	6.16.9 其他要求 ... 6.16.9.2 確認適路性前方照明系統符合自動作動之規定。 ... 6.16.9.2.2 為了依照 6.16.7.4 驗證適

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
the system control on the basis of the applicants description; it shall be notified whether all modes are activated, performing and de-activated according to the applicant's description; obvious malfunctioning, if any, shall be contested (e.g. excessive angular movement or flicker). 6.22.9.2.3. The overall performance of the automatic control shall be demonstrated by the applicant by documentation or by other means accepted by the authority responsible for type approval. 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)	of the applicants description; it shall be notified whether all modes are activated, performing and deactivated according to the applicant's description; obvious malfunctioning, if any, to be contested (e.g. excessive angular movement or flicker). 6.22.9.3. The aggregate maximum intensity of the lighting units that can be energized simultaneously to provide the main-beam lighting or its modes, if any, shall not exceed 430,000 cd, which corresponds to a reference value of 100. This maximum intensity shall be obtained by adding together the individual reference marks indicated on the several installation units that are simultaneously used to provide the main-beam. 6.22.9.4. The means according to the provisions of paragraph 5.8. of Regulation No. 123, which allow the vehicle to be used temporarily in a territory with the opposite direction of driving than that for which approval is sought, shall be explained in detail in the owner's manual.	路性前方照明系統<u>近光光束</u>之自動作動不會導致駕駛者不適，有必要進行實車測試，其包含申請者提出之任何系統控制項目，必須取得所有模式被作動、執行或取消之訊息，若有明顯故障情況發生應加以確認（如：過度的偏移角度或閃動） 6.16.9.3 自動控制之綜合性能，應由申請者提供證明文件或經檢測機構接受之其他方式驗證。此外，申請者應提供完整文件，說明其系統「安全性概念」設計。安全性概念係說明系統中例如電子控制單元內之措施設計，使系統更加健全，即使機械或電子系統發生可能導致本車、對向來車或前方車輛駕駛者有任何不適、分心或眩光之故障，仍能確保於安全狀況下運作。該說明也應簡要解釋「系統」所有控制功能及用來實現目標之方法，包括控制功能運行之機能說明。 應提供所有輸入清單及感測變量，且應界定其工作範圍。 可恢復至基本近光光束(段位C)功能，也應是安全性概念之一部份。 申請者應說明系統功能及安全性概念。文件應簡單扼要，並提供其設計及開發已運用所有相關系統領域專業技術之證明文件。	路性前方照明系統之自動作動不會導致駕駛者不適，有必要進行實車測試，其包含申請者提出之任何系統控制項目，必須取得所有模式被作動、執行或取消之訊息，若有明顯故障情況發生應加以確認（如：過度的偏移角度或閃動）

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
by which control is exercised. A list of all input and sensed variables shall be provided and the working range of these shall be defined. The possibility of a fall-back to the basic passing beam (class C) function shall be a part of the safety concept. The functions of the system and the safety concept, as laid down by the manufacturer, shall be explained. 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. For periodic technical inspections, the documentation shall describe how the current operational status of the "system" can be checked. For Type Approval purposes this documentation shall be taken as the basic reference for the verification process. 6.22.9.2.4. To verify, that the adaptation of the main-beam does not cause any discomfort, distraction or glare, neither to the driver nor to oncoming and preceding vehicles, the technical service shall perform a test drive according to paragraph 2 in Annex 12. This shall include any situation relevant to the system control on the basis of the applicant's description. The		<u>該文件應說明如何對「系統」目前運作狀態進行定期檢查。</u> <u>該文件應作為型式認證過程中之基本參考。</u> <u>6.16.9.4 為確保適路性遠光光束不會引起本車、對向來車或前方車輛駕駛者有任何不適、分心或眩光，其應符合9.2 適路性遠光頭燈之符合性聲明項目。</u>	

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
performance of the adaptation of the main-beam shall be documented and checked against the applicant's description. Any obvious malfunctioning shall be contested (e.g. excessive angular movement or flicker).			
6.22.9.3. Adaptation of the main-beam 6.22.9.3.1. The sensor system used to control the adaptation of the main-beam, as described in paragraph 6.22.7.1.2., shall comply with the following requirements: 6.22.9.3.1.1. The boundaries of the minimum fields in which the sensor is able to detect light emitted or retro-reflected from other vehicles as defined in paragraph 6.22.7.1.2. are given by the angles indicated in paragraph 6.1.9.3.1.1. to this Regulation. 6.22.9.3.1.2. The sensor system sensitivity shall comply with the requirements in Paragraph 6.1.9.3.1.2. to this Regulation. 6.22.9.3.1.3. The adaptive main-beam shall be switched off when the illuminance produced by ambient lighting conditions exceeds 7000 lx. Compliance with this requirement shall be demonstrated by the applicant, using simulation or other means of verification accepted by the authority responsible for type approval. If necessary the illuminance		<u>6.16.9.5 遠光光束適路性能</u> <u>6.16.9.5.1 依6.16.7.1.2所述用來控制遠光光束適路性能之感知器系統，應符合下列要求：</u> <u>6.16.9.5.1.1 感知器能夠偵測其他車輛(如6.16.7.1.2所述)所發出或反射光線之最小視野邊界，應符合4.1.9.2.4.1.1所述角度。</u> <u>6.16.9.5.1.2 感知器系統之靈敏度應符合4.1.9.2.4.1.2之規定。</u> <u>6.16.9.5.1.3 當環境照明條件產生之照度超過七000流明時，適路性遠光光束應關閉。</u> <u>申請者應以模擬方法或經檢測機構接受之其他驗證方法，向檢測機構證明符合本項規定。應視需要以與安裝於車輛上之感知器位置相同高度之餘弦修正感知器(cosine corrected sensor)，在平坦地區上量測照度。此可由申請者檢附足夠之說明文件或經檢測機構接受之其他方式進行驗證。</u> <u>6.16.9.6 會同時亮起提供遠光光束之</u>	<u>6.16.9.3</u> 會同時亮起提供遠光光束之照明元件，其最大光度之總合(此應由個別元件加總而得)應不超過三00,000燭光。

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
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 authority responsible for type approval. 6.22.9.4. The aggregate maximum intensity of the lighting units that can be energized simultaneously to provide the main-beam lighting or its modes, if any, shall not exceed 430,000 cd, which corresponds to a reference value of 100. This maximum intensity shall be obtained by adding together the individual reference marks indicated on the several installation units that are simultaneously used to provide the main-beam. 6.22.9.5. The means according to the provisions of paragraph 5.8. of Regulation No. 123, which allow the vehicle to be used temporarily in a territory with the opposite direction of driving than that for which approval is sought, shall be explained in detail in the owner's manual.		照明元件，其最大光度之總合(此應由個別元件加總而得)應不超過三〇〇,〇〇〇燭光。	
Annex 5 STATES OF LOADING TO BE TAKEN INTO CONSIDERATION IN DETERMINING VARIATIONS IN THE	(本項為新增項目)	6.22 近光光束頭燈垂直方向變化確認之負載狀態 6.22.1 乘客每人應以七十五公斤計算。	無

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
VERTICAL ORIENTATION OF THE DIPPED-BEAM HEADLAMPS 1. For the following tests, the mass of the passengers shall be calculated on the basis of 75 kg per person.			
2. Loading conditions for different types of vehicles: 2.1. Vehicles in category M1: 1/ 2.1.1. The angle of the light beam of the dipped-beam headlamps shall be determined under the following load conditions: 2.1.1.1. One person in the driver's seat; 2.1.1.2. The driver, plus one passenger in the front seat farthest from the driver; 2.1.1.3. The driver, one passenger in the front seat farthest from the driver, all the seats farthest to the rear occupied; 2.1.1.4. All the seats occupied; 2.1.1.5. All the seats occupied, plus an evenly distributed load in the luggage boot, in order to obtain the permissible load on the rear axle or on the front axle if the boot is at the front. If the vehicle has a front and a rear boot, the additional load shall be appropriately distributed in order to obtain the permissible axle loads. However, if the maximum permissible laden mass is obtained before the permissible load on one of the axles, the loading of the boot(s)	(本項為新增項目)	<u>6.22.2 各類車輛之負載條件：</u> <u>6.22.2.1 M1類車輛</u> <u>6.22.2.1.1 近光頭燈之光束角度，應依下述之負載條件執行：</u> <u>6.22.2.1.1.1 駕駛座有一人時；</u> <u>6.22.2.1.1.2 駕駛座有一人及前座距駕駛者最遠處之乘客一人時；</u> <u>6.22.2.1.1.3 駕駛座有一人、前座距駕駛者最遠處之乘客一人時及最後排所有座位有人時；</u> <u>6.22.2.1.1.4 所有座位有人時；</u> <u>6.22.2.1.1.5 所有座位有人，以及行李箱內均勻分佈負載，以獲得後軸或前軸(若行李箱在前方)之設計軸重負載。若車輛有前方及後方行李箱，則應適當分佈額外負載，以獲得設計軸重負載；然而，若已達設計總重，則行李箱之負載設置應以達到該設計總重時為限；</u> <u>6.22.2.1.1.6 駕駛者以及行李箱均勻分佈負載，以獲得對應軸之設計軸重負載。</u> <u>然而，若已達設計總重，則行李箱之負載設置應以達到該設計總重時為限。</u>	無

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
shall be limited to the figure which enables that mass to be reached; 2.1.1.6. Driver, plus an evenly distributed load in the boot, in order to obtain the permissible load on the corresponding axle. However, if the maximum permissible laden mass is obtained before the permissible load on the axle, the loading of the boot(s) shall be limited to the figure which enables that mass to be reached. 2.1.2. In determining the above loading conditions, account shall be taken of any loading restrictions laid down by the manufacturer.		<u>6.22.2.1.2 決定上述負載條件時，應考量由申請者宣告之任何負載限制。</u>	
2.2. Vehicles in categories M2 and M3; 1/ The angle of the light beam from the dipped-beam headlamps shall be determined under the following loading conditions: 2.2.1. Vehicle unladen and one person in the driver's seat; 2.2.2. Vehicles laden such that each axle carries its maximum technically permissible load or until the maximum permissible mass of the vehicle is attained by loading the front and rear axles proportionally to their maximum technically permissible loads, whichever occurs first.	(本項為新增項目)	<u>6.22.2.2 M2及M3類之車輛：</u> <u>近光頭燈之光束角度，應依下述之負載條件執行：</u> <u>6.22.2.2.1 車輛無負載及駕駛座有一人時；</u> <u>6.22.2.2.2 依其各軸設計軸重等比例地於前軸和後軸設置負載(以先達到者為準)，使車輛負載後之每軸有設計軸重負載或直到車輛設計總重。</u>	無

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
2.3. Vehicles in category N with load surfaces: 2.3.1. The angle of the light beam from the dipped-beam headlamps shall be determined under the following loading conditions; 2.3.1.1. Vehicle unladen and one person in the driver's seat; 2.3.1.2. Driver, plus a load so distributed as to give the maximum technically permissible load on the rear axle or axles, or the maximum permissible mass of the vehicle, whichever occurs first, without exceeding a front axle load calculated as the sum of the front axle load of the unladen vehicle plus 25 per cent of the maximum permissible payload on the front axle. Conversely, the front axle is so considered when the load platform is at the front.	(本項為新增項目)	6.22.2.3 <u>有負載平台之N類車輛：</u> 6.22.2.3.1 <u>近光頭燈之光束角度，應依下述之負載條件執行：</u> 6.22.2.3.1.1 <u>車輛無負載及駕駛座有一人時；</u> 6.22.2.3.1.2 <u>駕駛座有一人，以及設置負載分佈於後軸上，以獲得設計軸重負載，或車輛設計總重(以先達到者為準)，但前軸負載應不超過前軸空重與前軸設計載重百分之二五之總和。相反的，當負載平台在前方時，前軸應依上述考量。</u>	無
2.4. Vehicles in category N without a load surface: 2.4.1. Drawing vehicles for semi-trailers: 2.4.1.1. Unladen vehicle without a load on the coupling attachment and one person in the driver's seat; 2.4.1.2. One person in the driver's seat: technically permissible load on the coupling attachment in the position of the attachment corresponding to the highest	(本項為新增項目)	6.22.2.4 <u>無負載平台之N類車輛：</u> 6.22.2.4.1 <u>曳引車：</u> 6.22.2.4.1.1 <u>聯結器上無負荷且無負載之車輛以及駕駛座有一人時；</u> 6.22.2.4.1.2 <u>駕駛座有一人：後軸最大負載所對應曳引處設計負載時。</u> 6.22.2.4.2 <u>全拖車之兼供曳引大貨車：</u> 6.22.2.4.2.1 <u>無負載且駕駛座有一人時；</u> 6.22.2.4.2.2 <u>駕駛座有一人，且駕駛室</u>	無

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
load on the rear axle. 2.4.2. Drawing vehicles for trailers: 2.4.2.1. Vehicle unladen and one person in the driver's seat; 2.4.2.2. One person in the driver's seat, all the other places in the driving cabin being occupied.		<u>內之所有其他座位皆有乘員時。</u>	
Annex 12 Test Drive 1. Test drive specifications for the automatic control of the main-beam headlamps 1.1. The test drive shall be carried out in clear atmosphere¹ and with clean head-lamps 1.2. The test course shall comprise test sections with traffic conditions, at speed corresponding to the relevant type of road, as described in table 1 below: Table 1 (如下表所示) 1.3. Urban areas shall comprise roads with and without illumination. 1.4. Country roads shall comprise sections having two lanes and sections having four or more lanes and shall include junctions, hills and/or slopes, dips and winding roads. 1.5. Multi-lane roads (e.g. motorways) and country roads shall comprise sections having straight level parts with a length of more than 600 m. Additionally they shall comprise sections having curves to the left	(本項為新增項目)	9.遠光頭燈自動控制功能及適路性遠光頭燈之符合性聲明項目 9.1 遠光頭燈自動控制功能： 9.1.1 應於天氣晴朗且頭燈表面乾淨之情況下進行測試。 9.1.2 測試道應由表一所述交通狀況之試驗類別所組成，其速度應符合相關之道路類型： 9.1.3 市區道路應包含有照明及無照明條件。 9.1.4 郊區道路應包含雙車道路段及四或多車道路段，且應包含路口、丘陵及/或斜坡，下傾(dips)及蜿蜒曲折之道路。 9.1.5 多車道公路（如高速公路）及郊區道路應包含有長度逾六〇〇公尺之平直路段。而且，應包含有左彎及右彎路段。 9.1.6 應考量密集之交通狀況。 9.2 適路性遠光頭燈： 9.2.1 應於天氣晴朗且頭燈表面乾淨之情況下進行測試。 9.2.2 測試道應由表二所述交通狀況	無

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
and to the right. 1.6. Dense traffic situations shall be taken into account." 2. Test drive specifications for adaptive main-beam headlamps 2.1. The test drive shall be carried out in clear atmosphere² and with clean head-lamps. 2.2. The test course shall comprise test sections with traffic conditions, at speed corresponding to the relevant type of road, as described in table 2 below: Table 2 (如下表所示) 2.3. Urban areas shall comprise roads with and without illumination. 2.4. Country roads shall comprise sections having two lanes and sections having four or more lanes and shall include junctions, hills and/or slopes, dips and winding roads. 2.5. Multi lane roads (e.g. motorways) and country roads shall comprise sections having straight level parts with a length of more than 600m. Additionally they shall comprise of sections having curves to the left and to the right. 2.6. Dense traffic situations shall be taken into account 2.7. For the test sections A and B in the table above the engineers conducting the tests shall evaluate and record the acceptability		<u>之試驗類別所組成，其速度應符合相關之道路類型：</u> <u>9.2.3 市區道路應包含有照明及無照明條件。</u> <u>9.2.4 郊區道路應包含雙車道路段及四或多車道路段，且應包含路口、丘陵及/或斜坡，下傾(dips)及蜿蜒曲折之道路。</u> <u>9.2.5 多車道公路（如高速公路）及郊區道路應包含有長度逾六〇〇公尺之平直路段。而且，應包含有左彎及右彎路段。</u> <u>9.2.6 應考量密集之交通狀況。</u> <u>9.2.7 在上述表中之A及B試驗類別，測試人員於進行測試時，應評估並記錄適路性系統之性能，對於對向來車及前方車輛等道路使用者之可接受性。即應有測試人員坐在受試驗車輛上，且亦須有測試人員坐在對向來車及前方車輛上。</u>	

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
of the performance of the adaptation process in relation to oncoming and preceding road users. This means that the test engineers shall be seated in the vehicle being tested and additionally be seated in the oncoming and preceding vehicles. ¹ Good visibility (meteorological optical range MOR > 2,000 m defined according to WMO, Guide to Meteorological Instruments and Methods of Observation, Sixth Edition, ISBN: 92-63-16008-2, pp 1. 9. 1/ 1. 9. 11, Geneva 1996). ² Good visibility (meteorological optical range MOR > 2,000 m defined according to WMO, Guide to Meteorological Instruments and Methods of Observation, Sixth Edition, ISBN: 92-63-16008-2, pp 1. 9. 1/ 1. 9. 11, Geneva 1996)			
ECE R53 INSTALLATION OF LIGHTS (MOTOR CYCLE) 6. INDIVIDUAL SPECIFICATIONS 6.3. DIRECTION-INDICATOR LAMP ... 6.3.7. May not be "reciprocally incorporated" with any other lamp, except amber front position lamp. 6.3.8. "Operating" tell-tale Mandatory. This may be optical or auditory or both. If it is optical it shall be (a)	6. INDIVIDUAL SPECIFICATIONS 6.3. DIRECTION-INDICATOR LAMP ... 6.3.7. "Operating" tell-tale Mandatory. This may be optical or auditory or both. If it is optical it shall be (a) flashing green lamp(s), which, in the event of defective operation of any of the direction indicators, is extinguished, remains alight without flashing, or shows a marked change of frequency.	5.5 方向燈：適用於 L3 類機器腳踏車。L1 類機器腳踏車若裝設此燈具，亦應符合本項規定。 ... 5.5.5 投射方向：前方向燈可隨把手轉向而連動。<u>除橙(琥珀)色前位置燈外，不可與其它燈種採光學組成。</u> 5.5.6 ...	5.5 方向燈：適用於 L3 類機器腳踏車。L1 類機器腳踏車若裝設此燈具，亦應符合本項規定。 ... 5.5.5 投射方向：前方向燈可隨把手轉向而連動。 5.5.6 ...

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
flashing green lamp(s), which, in the event of defective operation of any of the direction indicators, is extinguished, remains alight without flashing, or shows a marked change of frequency. 6.3.9. Other requirements The characteristics indicated below shall be measured with no other load on the electrical system than that required for the operation of the engine and the lighting devices. For all vehicles: 6.3.9.1. the light flashing frequency shall be 90 +/- 30 times per minute; 6.3.9.2. the flashing of the direction-indicators on the same side of the vehicle may occur synchronously or alternately; 6.3.9.3. operation of the light-signal control shall be followed within not more than one second by the appearance of the light and within not more than one-and-one half seconds by the first extinction of the light. 6.3.9.4. In the event of failure, other than a short circuit, of one direction-indicator lamp, the other(s) direction-indicator lamp(s) indicating the same direction must continue to flash or remain alight, but the frequency in this condition may be different from that prescribed.	6.3.8. Other requirements The characteristics indicated below shall be measured with no other load on the electrical system than that required for the operation of the engine and the lighting devices. For all vehicles: 6.3.8.1. the light flashing frequency shall be 90 +/- 30 times per minute; 6.3.8.2. the flashing of the direction-indicators on the same side of the vehicle may occur synchronously or alternately; 6.3.8.3. operation of the light-signal control shall be followed within not more than one second by the appearance of the light and within not more than one-and-one half seconds by the first extinction of the light. 6.3.8.4. In the event of failure, other than a short circuit, of one direction-indicator lamp, the other(s) direction-indicator lamp(s) indicating the same direction must continue to flash or remain alight, but the frequency in this condition may be different from that prescribed.		

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6.4. STOP LAMP 6.4.7. "Tell-tale" Tell-tale optional; where fitted, this tell-tale shall be a tell-tale consisting of a nonflashing warning light which comes on in the event of the malfunctioning of the stop lamps.	6.4. STOP LAMP 6.4.7. "Circuit-closed" tell-tale Prohibited.	5.4 煞車燈： ... 5.4.6 電路接線：須於常用煞車作動時點亮。 <u>5.4.7 識別標誌：選用裝置。若有裝置，於煞車燈故障時，應產生非閃爍之警示亮燈。</u>	5.4 煞車燈： ... 5.4.6 電路接線：須於常用煞車作動時點亮。
6.6. FRONT POSITION LAMP 6.6.1. Number One or two if coloured white or Two (one per side) if coloured amber	6.6. FRONT POSITION LAMP 6.6.1. Number One or two.	5.7 前位置燈(Front Position lamp)：適用於 L3 類機器腳踏車。L1 類機器腳踏車若裝設此燈具，亦應符合本項規定。 5.7.1 所安裝之前位置燈應符合本基準中「車寬燈(前位置燈)」之規定。 5.7.2 燈色應為白色或橙(琥珀)色，<u>數量應為一盞或二盞；燈色為橙(琥珀)色者，應為二盞(每邊各一盞)。</u> 5.7.3 ...	5.7 前位置燈 (Front Position lamp)：適用於 L3 類機器腳踏車。L1 類機器腳踏車若裝設此燈具，亦應符合本項規定。 5.7.1 <u>數量應為一盞或二盞</u>，所安裝之前位置燈應符合本基準中「車寬燈(前(側)位置燈)」之規定。 5.7.2 燈色應為白色。 5.7.3 ...
6.6.7. Other requirements When the front position lamp is reciprocally incorporated in the front direction indicator lamp, the electrical connection shall be such that the position lamp on the same side as the direction indicator lamp is switched off when the direction indicator lamp is flashing.	6.6.7. Other requirements If a front position lamp is reciprocally incorporated with a direction indicator the electrical connection of the front position lamp on the relevant side of the vehicle or the reciprocally incorporated part of it may be such that it is switched off during the entire period (both ON and OFF cycle) of activation of the direction indicator lamp.	5.7.6... <u>5.7.7 其他要求：若前位置燈與前方向燈採複合光學組成，則方向燈閃爍時，其電路接線應使位於同側之前位置燈熄滅。</u>	5.7.6 識別標誌：閉迴路，綠色不閃爍警示亮燈。若儀錶板燈光能與位置燈開關同步亮滅，則無需此識別標誌。

4.1.9.2.4.1.1.1

Upward angle	5 degrees		
Mounting height of the sensor (centre of sensor aperture above the ground)	Less than 2 m	Between 1.5 m and 2.5 m	Greater than 2.0 m
Downward angle	2 degrees	2 degrees to 5 degrees	5 degrees

Table 1

Test Section	Traffic conditions	Road type		
		Urban areas	Multi lane road, e.g. motorway	Country road
	Speed	50 +/- 10 km/h	100 +/- 20 km/h	80 +/- 20 km/h
	Average percentage of the full test course length	10 per cent	20 per cent	70 per cent
A	Single oncoming vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF.		X	X
B	Combined oncoming and preceding traffic situations, in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF.		X	X
C	Active and passive overtaking manoeuvres, in a frequency so that the main beam will switch ON and OFF.		X	X
D	Oncoming bicycle, as described in paragraph 6.1.9.3.1.2.			X
E	Combined oncoming and preceding traffic situations	X		

Table 1

試驗類別	交通狀況	道路類型		
		市區道路	多車道公路 例如：高速公路	郊區道路
	速度	每小時五 0 (正	每小時一 0 0	每小時八 0 (正

		負一〇)公里	(正負二〇)公里	負二〇)公里
	完整測試道距離之平均百分比	百分之一〇	百分之二〇	百分之七〇
A	一輛對向來車或一輛前方車輛之交通情況，使遠光光束開啟及關閉數次。		X	X
B	對向來車及前方車輛之交通組合情況，使遠光光束開啟及關閉數次。		X	X
C	超車及被超車之交通情況，以使遠光光束開啟及關閉數次。		X	X
D	對向之自行車，如 4.1.9.2.4.1.2 所述			X
E	對向來車及前方車輛之交通組合情況	X		

Table 2

Test Section	Traffic conditions	Road type		
		Urban areas	Multi lane road, e.g. motorway	Country road
	Speed	50 +/- 10km/h	100 +/- 20km/h	80 +/- 20km/h
	Average percentage of the full test course length	10 per cent	20 per cent	70 per cent
A	Single oncoming vehicle or single preceding vehicle in a frequency so that the adaptive main beam will react to demonstrate the adaptation process.		X	X
B	Combined oncoming and preceding traffic situations. in a frequency so that the adaptive main beam will react to demonstrate the adaptation process.		X	X
C	Active and passive overtaking manoeuvres, in a frequency so that the adaptive main beam will react to demonstrate the adaptation process.		X	X
D	Oncoming bicycle, as described in paragraph 6.22.9.3.1.2.			X
E	Combined oncoming and preceding traffic situations	X		

Table 2

試驗類別	交通狀況	道路類型		
		市區道路	多車道公路 例如：高速公路	郊區道路
	速度	每小時五 0 (正負一 0) 公里	每小時一 0 0 (正負二 0) 公里	每小時八 0 (正負二 0) 公里
	完整測試道距離之平均百分比	百分之一 0	百分之二 0	百分之七 0
A	一輛對向來車或一輛前方車輛之交通情況，使適路性遠光光束產生反應以驗證其適路性功能，應重複數次。		X	X
B	對向來車及前方車輛之交通組合情況，使適路性遠光光束產生反應以驗證其適路性功能，應重複數次。		X	X
C	超車及被超車之交通情況，以使適路性遠光光束產生反應以驗證其適路性功能，應重複數次。		X	X
D	對向之自行車，如 6.16.9.5.1.2 所述。			X
E	對向來車及前方車輛之交通組合情況。	X		

ECE R19 FRONT FOG LAMPS 2011/12/12 04-S1 前霧燈

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
5. General specifications 5.6. In the case of Class B, the front fog lamp shall be equipped with one filament lamp approved according to Regulation No. 37 even if the filament lamp cannot be replaced. Any Regulation No. 37 filament lamp may be used provided that; (a) Its objective luminous flux does not exceed 2,000 lumen, and (b) No restriction on the use is made in Regulation No. 37 and its series of amendments in force at the time of application for type approval.	5. GENERAL SPECIFICATIONS 5.6. In the case of Class B, the front fog lamp shall be equipped with one filament lamp approved according to Regulation No. 37 even if the filament lamp cannot be replaced. Any Regulation No. 37 filament lamp may be used, provided that no restriction on the use is made in Regulation No. 37 and its series of amendments in force at the time of application for type approval.	三十二之二、前霧燈：自一〇六年一月一日起實施(草案) 4. 一般規範 ... 4.2 類型 B 前霧燈應裝配一顆符合車輛安全檢測基準項目「燈泡」法規的一般燈泡(即使燈泡無法被更換)。使用任一符合車輛安全檢測基準項目「燈泡」法規的燈泡時； (a)其總目標發光量不超過二〇〇〇流明，且 (b)應考量其對於使用的限制。 4.2.1...	三十二之二、前霧燈：自一〇六年一月一日起實施(草案) 4. 一般規範 ... 4.2 類型 B 前霧燈應裝配一顆符合車輛安全檢測基準項目「燈泡」法規的一般燈泡(即使燈泡無法被更換)。使用任一符合車輛安全檢測基準項目「燈泡」法規的燈泡時應考量其對於使用的限制。 4.2.1...

ECE R07 FRONT AND REAR POSITION (SIDE) LAMPS, STOP LAMPS AND END-OUTLINE MARKER LAMPS 2011/12/12 02-S19 位置燈、煞車燈及輪廓邊界標識燈(機器腳踏車除外)

ECE R50 LIGHTS (MOPED, MOTOR CYCLE) 2011/12/12 00-S15 機器腳踏車的位置燈、煞車燈及方向燈

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two independent lamps to be type approved as "D" lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit;	6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two or more lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit (b) Minimum intensity if one lamp has failed.	三十四、車寬燈(前位置燈) 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具經型式認證為「D類」燈具且具備相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在其一燈具失效時仍應符合	三十四、車寬燈(前位置燈) 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈以上組成之燈具具相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在其一燈具失效時仍應符合

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
(b) Minimum intensity if either lamp has failed.		4.2.2.2 在 任一 燈具失效時仍應符合最小光度值要求。	最小光度值要求。
9. Colour of light emitted Stop lamps and rear position lamps shall emit red light, front position lamps may emit white or amber light, direction indicators shall emit amber light. For the measurement of the colour of the light emitted inside the field of the light distribution grid defined at paragraph 2. of Annex 4, the test procedure described in paragraph 8. of this Regulation shall be applied. Outside this field no sharp variation of colour shall be observed. However, for lamps equipped with non-replaceable light sources (filament lamps and other), the colorimetric characteristics should be verified with the light sources present in the lamps, in accordance with relevant subparagraphs of paragraph 8.1. of this Regulation.	9. Colour of light emitted Stop lamps and rear position lamps shall emit red light, front position lamps shall emit white light, direction indicators shall emit amber light. For the measurement of the colour of the light emitted inside the field of the light distribution grid defined at paragraph 2. of Annex 4, the test procedure described in paragraph 8. of this Regulation shall be applied. Outside this field no sharp variation of colour shall be observed. However, for lamps equipped with non-replaceable light sources (filament lamps and other), the colorimetric characteristics should be verified with the light sources present in the lamps, in accordance with relevant subparagraphs of paragraph 8.1. of this Regulation.	5. 色度座標：於圖一光分佈範圍內其顏色應為本基準「車輛燈光與標誌檢驗規定」定義之白色或橙(琥珀)色，於此範圍外應無明顯可發覺之急劇變化。發光顏色係依照各項試驗量測條件進行。然而，對於配備不可更換光源(燈泡及其他)之燈具，應以燈具內既有光源進行。	5. 色度座標：於圖一光分佈範圍內其顏色應為本基準「車輛燈光與標誌檢驗規定」定義之白色，於此範圍外應無明顯可發覺之急劇變化。發光顏色係依照各項試驗量測條件進行。然而，對於配備不可更換光源(燈泡及其他)之燈具，應以燈具內既有光源進行。

ECE R07 FRONT AND REAR POSITION (SIDE) LAMPS, STOP LAMPS AND END-OUTLINE MARKER LAMPS 2011/12/12 02-S19 位置燈、煞車燈及輪廓邊界標識燈(機器腳踏車除外)

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two independent	6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two or more	三十五、尾燈(後位置燈) 4. 光度試驗： ...	三十五、尾燈(後位置燈) 4. 光度試驗： ...

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
lamps to be type approved as "D" lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit; (b) Minimum intensity if either lamp has failed.	lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit (b) Minimum intensity if one lamp has failed.	4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具 <u>經型式認證為「D類」燈具且</u> 具備相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 <u>任一</u> 燈具失效時仍應符合最小光度值要求。	4.2.2 當雙燈 <u>以上</u> 組成之燈具具相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 <u>其一</u> 燈具失效時仍應符合最小光度值要求。

ECE R07 FRONT AND REAR POSITION (SIDE) LAMPS, STOP LAMPS AND END-OUTLINE MARKER LAMPS 2011/12/12 02-S19 位置燈、煞車燈及輪廓邊界標識燈(機器腳踏車除外)

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文案	對應國內法規條文
6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two independent lamps to be type approved as "D" lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit; (b) Minimum intensity if either lamp has failed.	6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two or more lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit (b) Minimum intensity if one lamp has failed.	三十七、煞車燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具 <u>經型式認證為「D類」燈具且</u> 具備相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 <u>任一</u> 燈具失效時仍應符合最小光度值要求。	三十七、煞車燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 <u>以上</u> 組成之燈具具相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 <u>其一</u> 燈具失效時仍應符合最小光度值要求。

ECE R07 FRONT AND REAR POSITION (SIDE) LAMPS, STOP LAMPS AND END-OUTLINE MARKER LAMPS 2011/12/12 02-S19 位置燈、煞車燈及輪廓邊界標識燈(機器腳踏車除外)

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two independent lamps to be type approved as "D" lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit; (b) Minimum intensity if either lamp has failed.	6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two or more lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit (b) Minimum intensity if one lamp has failed.	三十八、第三煞車燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具 經型式認證為「D類」燈具且 具備相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 任其 一燈具失效時仍應符合最小光度值要求。	三十八、第三煞車燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具具相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 其 一燈具失效時仍應符合最小光度值要求。

ECE R07 FRONT AND REAR POSITION (SIDE) LAMPS, STOP LAMPS AND END-OUTLINE MARKER LAMPS 2011/12/12 02-S19 位置燈、煞車燈及輪廓邊界標識燈(機器腳踏車除外)

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two independent lamps to be type approved as "D" lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit; (b) Minimum intensity if either lamp has failed.	6. INTENSITY OF LIGHT EMITTED ... 6.1.6. When an assembly of two or more lamps having the same function is deemed to be a single lamp, it shall comply with the requirements for: (a) Maximum intensity if all lamps together are lit (b) Minimum intensity if one lamp has failed.	三十九、輪廓邊界標識燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具 經型式認證為「D類」燈具且 具備相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 任其 一燈具失效時仍應符合最小光度值要求。	三十九、輪廓邊界標識燈 4. 光度試驗： ... 4.2.2 當雙燈 以上 組成之燈具具相同功能時，在實際使用上視為「單燈」，其需符合： 4.2.2.1 所有燈同時點亮時應不超過允許之最大光度值。 4.2.2.2 在 其 一燈具失效時仍應符合最小光度值要求。

ECE R123 AFS 2011/12/12 01-S1 適路性前方照明系統

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
B. Technical requirements for systems or part(s) of a system ... 5. General specifications 5.3. Replaceable and non-replaceable light sources and LED modules: 5.3.1. The system shall be equipped with one or a combination of: 5.3.1.1. Light sources that are approved according to Regulation No. 37 and their series of amendments in force at the time of application for type approval and for which no restriction on the use is made; 5.3.1.2. Light sources that are approved according to Regulation No. 99; 5.3.1.3. LED module(s). 5.3.2. If a light source is replaceable: 5.3.2.1. The lamp holder shall conform to the characteristics given on the data sheet of IEC Publication No. 60061, as referred to in the relevant light source Regulation. 5.3.2.2. The design of the device shall be such that the filament lamp can be fixed in no other position but the correct one. 5.3.3. The class C (basic) passing beam shall be equipped only with replaceable light sources or LED modules.	B. Technical requirements for systems or part(s) of a system ... 5. General specifications ... 5.3. With the exception of LED modules the system shall not be equipped with light sources that are not approved according to Regulation No. 37 or 99; 5.3.1. If a light source is replaceable: 5.3.1.1. Its lamp holder shall conform to the characteristics given on the data sheet of IEC Publication No. 60061, as referred to in the relevant light source Regulation. 5.3.1.2. The design of the device shall be such that the filament lamp can be fixed in no other position but the correct one. 5.3.2. If a light source is non-replaceable, it shall not be a part of a lighting unit that provide the passing beam in the neutral state.	五十九之一、適路性前方照明系統(草案) 4. 一般規範： ... 4.3若光源為可置換式，其固定座應符合IEC編號60061規範的特性，燈具的設計應使燈泡可被裝置在正確的位置。<u>段位C之近光燈只能配備可置換式光源或LED模組。</u> 4.4...	五十九之一、適路性前方照明系統(草案) 4. 一般規範： ... 4.3 若光源為可<u>置</u>換式，其固定座應符合 IEC 編號 60061 規範的特性，燈具的設計應使燈泡可被裝置在正確的位置。<u>若為不可置換式，則其不得為提供正常狀態下近光光束的照明單元。</u> 4.4...

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
5.7.2. Except in the case of adaptation of the driving-beam , either the passing beam or the driving beam shall always be obtained, without any possibility of remaining in an intermediate or undefined state; if this is not possible, such a state must be covered by the provisions according to paragraph 5.7.3. below;	5.7.2. Either the passing beam or the driving beam shall always be obtained, without any possibility of remaining in an intermediate or undefined state; if this is not possible, such a state must be covered by the provisions according to paragraph 5.7.3. below;	4.4.2 <u>除遠光光束之適路調整以外</u> ，應隨時 <u>產生</u> 近光光束或遠光光束，絕不可有其中間狀態或不明狀態出現。若無法確保，則該狀態必須符合 4.4.3 項規定。 4.4.3...	4.4.2 應隨時 <u>有</u> 近光光束或遠光光束，絕不可有其中間狀態或不明狀態出現。若無法確保，則該狀態必須符合 4.4.3 項規定。 4.4.3...
6. Illumination ... 6.3. Provisions concerning the driving beam The system shall, prior to the subsequent test procedures, be set to the neutral state. ... 6.3.6. In the case of adaptation of the driving-beam function the system shall meet the requirements of the above paragraphs only when it is in the maximum condition of activation. 6.3.7. During adaptation, the driving-beam function shall meet the requirements for all the cases of Right-Hand and Left-Hand traffic specified in Part A of Table 7 in Annex 3 to this Regulation. These requirements shall be verified during the type approval testing in conjunction with a signal generator to be provided by the applicant. This signal generator shall reproduce the signals provided by the vehicle and cause the adaptation of the	6. Illumination ... 6.3. Provisions concerning the driving beam The system shall, prior to the subsequent test procedures, be set to the neutral state. 6.4... (6.3.6~6.3.7段為新增)	5. 配光試驗 ... 5.2 遠光光束：試驗前，系統應處於正常狀態。 ... 5.2.5 若無法符合5.2要求，則可相對於初始校準上或下方0．五度，及/或右或左方一度內重新校準。重新校準後之光度應符合要求。5.2.1.1 不適用此一規定。 <u>5.2.6 於遠光光束之適路功能時，系統僅須於最大點亮狀態下符合上述之要求。</u> <u>5.2.7 在適路性遠光光束之適路調整期間，遠光光束之功能應符合表10之規定。此應由申請者所提供之信號產生器於型式認證測試中確認。該信號產生器應重現車輛產生之信號及遠光光束適路性能，並可驗證光度符合規定。</u>	5. 配光試驗 ... 5.2 遠光光束：試驗前，系統應處於正常狀態。 ... 5.2.5 若無法符合 5.2 要求，則可相對於初始校準上或下方0．五度，及/或右或左方一度內重新校準。重新校準後之光度應符合要求。5.2.1.1 不適用此一規定。

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
driving-beam and in particular shall represent the settings so that the photometric compliance can be verified.			
Annex 3 Passing beam photometric requirements* ... Table 1: Passing beam photometric requirements Part B(bending modes): Table 1 Part A applies, however with the lines No. 1, 2, 7, 13 and 18 being replaced by those listed hereunder (如下表ECE N-1)	Annex 3 Passing beam photometric requirements* ... Table 1: Passing beam photometric requirements Part B (bending modes): Table 1 Part A applies, however with the lines Nos. 1, 2, 7, 13 and 18 being replaced by those listed hereunder (如下表ECE O-1)	(如下表VSTD N-1所示)	(如下表 VSTD O-1 所示)
Table 7: Requirements concerning the adaptation of the driving-beam according to paragraph 6.3.7 of this Regulation (如下表ECE N-2)	(本項為新增項目)	(如下表VSTD N-2所示)	
Annex 4 Tests for stability of photometric performance of systems in operation - Tests on complete systems ... The tests shall be carried out: (a) In a dry and still atmosphere at an ambient temperature of 23 degrees C +/- 5 degrees C, the test sample being mounted on a base representing the correct installation on the vehicle; (b) In case of replaceable light sources: using a mass production filament light source,	Annex 4 Tests for stability of photometric performance of systems in operation ... The tests shall be carried out: (a) In a dry and still atmosphere at an ambient temperature of 23 degrees C +/- 5 degrees C, the test sample being mounted on a base representing the correct installation on the vehicle; (b) In case of replaceable light sources: using a mass production filament light source, which has been aged for at least one hour,	9. 配光穩定性試驗-總成試驗 (a)此試驗須於環境溫度攝氏二三度(正負五度),乾燥且靜止氣流中進行,完整頭燈之安裝須能表示實際裝車位置。 (b)若為可更換式光源者,應使用量產燈泡且經老化至少一小時、或使用量產氣體放電式光源且經老化至少一五小時、或使用量產LED模組且經老化至少四八小時,並於試驗前冷卻至周圍溫度。應使用申請者提供之LED模組。 該測試設備應與使用於系統之測試件	9. 配光穩定性試驗 (a)此試驗須於環境溫度攝氏二三度(正負五度),乾燥且靜止氣流中進行,完整頭燈之安裝須能表示實際裝車位置。 (b)若為可更換式光源者,應使用量產燈泡且經老化至少一小時、或使用量產氣體放電式光源且經老化至少一五小時、或使用量產LED模組且經老化至少四八小時,並於試驗前冷卻至周圍溫度。應使用申請者提供之LED模組。 <u>該測試設備應與使用於系統之測試件</u>

增/修內容	原內容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
which has been aged for at least one hour, or a mass production gasdischarge light source, which has been aged for at least 15 hours or a mass production LED module which has been aged for at least 48 hours and cooled down to ambient temperature before starting the tests as specified in this Regulation. The LED modules supplied by the applicant shall be used. (c) In the case of a system providing an adaptation of the driving-beam, the driving beam shall be in the maximum condition if activated. ...	or a mass production gasdischarge light source, which has been aged for at least 15 hours or a mass production LED module which has been aged for at least 48 hours and cooled down to ambient temperature before starting the tests as specified in this Regulation. The LED modules supplied by the applicant shall be used. The measuring equipment shall be equivalent to that used during type approval tests of the test samples of the system. The system or part(s) thereof shall, prior to the subsequent tests, be set to the neutral state. The test sample shall be operated on passing beam without being dismantled from or readjusted in relation to its test fixture. The light source used shall be a light source of the category specified for that headlamp.	型式認證測試者相當。其系統或測試件應先於執行測試之前，被調整至正常狀態。 操作該近光燈測試件時不得將其自夾治具上移除或重新調整。應使用專供該頭燈使用類型之光源。 (c) 若為提供遠光光束適路功能之系統，則在作動時其遠光光束應為最大點亮狀態。	<u>型式認證測試者相當。其系統或測試件應先於執行測試之前，被調整至正常狀態。</u> <u>操作該近光燈測試件時不得將其自夾治具上移除或重新調整。應使用專供該頭燈使用類型之光源。</u> 9.1... (擷取 100 年下半年度討論草案之條文)
1. Test for stability of photometric performance 1.1. Clean test sample ... 1.1.1.1 Test sequence ... (c) In the case where a test sample includes other grouped lighting function(s), all the individual functions shall be lit simultaneously for the time specified in (a) or (b) above for individual lighting functions, according to the manufacturer's	1. Test for stability of photometric performance 1.1. Clean test sample ... 1.1.1.1. Test sequence ... (c) In the case where a test sample includes other grouped lighting function(s), all the individual functions shall be lit simultaneously for the time specified in (a) or (b) above for individual lighting functions, according to the manufacturer's	9.1 乾淨試驗 9.1.1 試驗方法： ... 9.1.1.3 若依製造廠規格有其他照明功能為組合式設計者，每一個別功能的燈必須依照 9.1.1.1 及 9.1.1.2 之時間同時連續點亮執行試驗。 9.1.1.4 若燈具設計藉由一組額外光源可提供近光光束轉彎光型，或一短時間作動之模式或功能者，則於近光光束點亮過程中，該組額外光源必須以點亮一分鐘、關閉九分鐘之	9.1 乾淨試驗 9.1.1 試驗方法： ... 9.1.1.3 若依製造廠規格有其他照明功能為組合式設計者，每一個別功能的燈必須依照 9.1.1.1 及 9.1.1.2 之時間同時連續點亮執行試驗。 9.1.1.4 若對於藉由一組額外光源來構成近光光束轉彎光型者，於近光光束點亮過程中，該組額外光源必須以點亮一分鐘、關閉九分鐘之方式操作。

增/修内容	原内容	修訂國內法規條文草案	對應國內法規條文
specifications; (d) In the case of a test sample designed to provide a passing beam bending mode or a mode or function which is activated for a short time with an additional light source being energized, said light source shall simultaneously be switched on for 1 minute, and switched off for 9 minutes during the activation of the passing beam only, specified in (a) or (b) above.	specifications; (d) In the case of a test sample designed to provide a passing beam bending mode with an additional light source being energized, said light source shall simultaneously be switched on for one minute, and switched off for nine minutes during the activation of the passing beam only, specified in (a) or (b) above.	方式操作。 9.1.1.5...	9.1.1.5...

ECE N-1

Table 1: Passing beam photometric requirements

tabled requirements expressed in cd			Position/deg		
			horizontal		vertical
	No	Element	at/from	to	at
Part A	1	B50L	L 3.43		U 0.57
	2	HV	V		H
	3	BR	R 2.5		U 1
	4	Segment BRR	R 8	R 20	U 0.57
	5	Segment BLL	L 8	L 20	U 0.57
	6	P	L 7		H
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)			
	8a	S50, S50LL, S50RR ^{5/}			U 4
	9a	S100, S100LL, S100RR ^{5/}			U 2
	10	50 R	R 1.72		D 0.86
	11	75 R	R 1.15		D 0.57
	12	50 V	V		D 0.86
	13	50 L	L 3.43		D 0.86
	14	25 LL	L 16		D 1.72
	15	25 RR	R 11		D 1.72
	16	Segment 20 and below it	L 3.5	V	D 2
	17	Segment 10 and below it	L 4.5	R 2.0	D 4
	18	E _{max} ^{3/}			

tabled requirements expressed in cd			passing beam							
			class C		class V		class E		class W	
	No	Element	min	max	min	max	min	max	min	max
Part A	1	B50L	50 ^{4/}	350	50	350	50	625 ^{8/}	50	625
	2	HV	50 ^{4/}	625	50	625	50		50	
	3	BR	50 ^{4/}	1750	50	880	50	1750	50	2650
	4	Segment BRR	50 ^{4/}	3550		880		3550		5300
	5	Segment BLL	50 ^{4/}	625		880		880		880
	6	P	63						63	
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)		625		625		880		880
	8a	S50, S50LL, S50RR ^{5/}	63 ^{7/}				63 ^{7/}		63 ^{7/}	
	9a	S100, S100LL, S100RR ^{5/}	125 ^{7/}				125 ^{7/}		125 ^{7/}	
	10	50 R			5100					
	11	75 R	10100				15200		20300	
	12	50 V	5100		5100		10100		10100	
	13	50 L	3550	13200	3550	13200	6800		6800	26400 ^{8/}
	14	25 LL	1180		845		1180		3400	
	15	25 RR	1180		845		1180		3400	
	16	Segment 20 and below it								17600 ^{2/}
	17	Segment 10 and below it		12300 ^{1/}		12300 ^{1/}		12300 ^{1/}		7100 ^{2/}
	18	E _{max} ^{3/}	16900	44100	8400	44100	16900	79300 ^{8/}	29530	70500 ^{2/}

- ¹ Max 15900 cd, if the system is designed to provide also a class W passing beam.
² Requirements according to the provisions indicated in Table 4 below apply in addition.
³ Position requirements according to the provisions of Table 2 below ("Segment Emax").
⁴ The contribution of each side of the system (for segment BLL and BRR: of at least one point), when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 50 cd.
⁵ Position requirements according to the provisions of Table 5 below.
⁷ One pair of position lamps, being incorporated with the system or being intended to be installed together with the system may be activated according to the indications of the applicant.
⁸ Requirements according to the provisions indicated in Table 6 below apply in addition.
⁹ The max. value may be multiplied by 1.4, if it is guaranteed according to the manufacturer's description that this value will not be exceeded in use, either by means of the system or, if the system's use is confined to vehicles, providing a corresponding stabilization/ limitation of the system's supply, as indicated in the communication form.

Part B(bending modes): Table 1 Part A applies, however with the lines No. 1, 2, 7, 13 and 18 being replaced by those listed hereunder

tabled requirements expressed in cd			Position/deg		
			horizontal		vertical
	No	Element	at/from	to	at
Part B	1	B50L	L 3.43		U 0.57
	2	HV			
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)			
	13	50L	L 3.43		D 0.86
	18	Emax ^{6/}			

tabled requirements expressed in cd			passing beam							
			class C		class V		class E		class W	
	No	Element	min	max	min	max	min	max	min	max
Part B	1	B50L	50 ^{4/}	530		530				790
	2	HV	50 ^{4/}	880		880				
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)		880		880		880		880
	13	50L	1700		1700		3400		3400	
	18	Emax ^{6/}	10100	44100	5100	44100	10100	79300 ^{8/}	20300	70500 ^{2/}

² Requirements according to the provisions indicated in Table 4 below apply in addition

⁴ The contribution of each side of the system (for segment BLL and BRR: of at least one point), when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 50 cd.

⁶ Position requirements as indicated in paragraph 6.2.5.2. of this Regulation

⁸ Requirements according to the provisions indicated in Table 6 below apply in addition.

Table 1: Passing beam photometric requirements

Tabled requirements expressed in cd			Position /deg		
			horizontal		vertical
	No	Element	at/from	to	at
Part A	1	B50L ⁴	L 3.43		U 0.57
	2	HV ⁴	V		H
	3	BR ⁴	R 2.5		U 1
	4	Segment BRR ⁴	R 8	R 20	U 0.57
	5	Segment BLL ⁴	L 8	L 20	U 0.57
	6	P	L 7		H
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)			
	8a	S50, S50LL, S50RR ⁵			U 4
	9a	S100, S100LL, S100RR ⁵			U 2
	10	50 R	R 1.72		D 0.86
	11	75 R	R 1.15		D 0.57
	12	50 V	V		D 0.86
	13	50 L	L 3.43		D 0.86
	14	25 LL	L 16		D 1.72
	15	25 RR	R 11		D 1.72
	16	Segment 20 and below it	L 3.5	V	D 2
	17	Segment 10 and below it	L 4.5	R 2.0	D 4
	18	E _{max} ³			

³ Position requirements according to the provisions of Table 2 below ("Segment Emax").

⁴ The contribution of each side of the system, when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 85 cd.

⁵ Position requirements according to the provisions of Table 5 below.

Tabled requirements expressed in cd			Passing beam							
			class C		class V		class E		class W	
	No	Element	min	max	min	max	min	max	min	max
Part A	1	B50L ⁴		350		350		625 ⁸		625
	2	HV ⁴		625		625				
	3	BR ⁴		1750		880		1750		2650
	4	Segment BRR ⁴		3550		880		3550		5300
	5	Segment BLL ⁴		625		880		880		880
	6	P	63						63	
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)		625		625		880		880
	8a	S50, S50LL, S50RR ⁵	63 ⁷				63 ⁷		63 ⁷	
	9a	S100, S100LL, S100RR ⁵	125 ⁷				125 ⁷		125 ⁷	
	10	50 R			5100					
	11	75 R	10100				15200		20300	
	12	50 V	5100		5100		10100		10100	
	13	50 L	3550	13200 ⁹	3550	13200 ⁹	6800		6800	26400 ⁹
	14	25 LL	1180		845		1180		3400	
	15	25 RR	1180		845		1180		3400	
	16	Segment 20 and below it								17600 ²
	17	Segment 10 and below it		12300 ¹		12300 ¹		12300 ¹		7100 ²
	18	E _{max} ³	16900	44100	8400	44100	16900	79300 ⁸	29530	70500 ²

¹ Max 15900 cd, if the system is designed to provide also a class W passing beam.

² Requirements according to the provisions indicated in Table 4 below apply in addition.

³ Position requirements according to the provisions of Table 2 below ("Segment Emax").

⁴ The contribution of each side of the system, when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 85 cd.

⁵ Position requirements according to the provisions of Table 5 below.

⁷ One pair of position lamps, being incorporated with the system or being intended to be installed together with the system may be activated according to the indications of the applicant.

⁸ Requirements according to the provisions indicated in Table 6 below apply in addition.

⁹ The max. value may be multiplied by 1.4, if it is guaranteed according to the manufacturer's description that this value will not be exceeded in use, either by means of the system or, if the system's use is confined to vehicles, providing a corresponding stabilization/ limitation of the system's supply, as indicated in the communication form.

Part B (bending modes): Table 1 Part A applies, however with the lines Nos. 1, 2, 7, 13 and 18 being replaced by those listed hereunder

Tabled requirements expressed in cd			Position /deg		
			horizontal		vertical
	No	Element	at/from	to	at
Part B	1	B50L ⁴	L 3.43		U 0.57
	2	HV ⁴			
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)			
	13	50L	L 3.43		D 0.86
	18	E _{max} ⁶			

⁴ The contribution of each side of the system, when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 85 cd.

⁶ Position requirements as indicated in paragraph 6.2.5.2. of this Regulation

Part B (bending modes): Table 1 Part A applies, however with the lines Nos. 1, 2, 7, 13 and 18 being replaced by those listed hereunder

Tabled requirements expressed in cd			Passing beam							
			class C		class V		class E		class W	
	No	Element	min	max	min	max	min	max	min	max
Part B	1	B50L ⁴		530		530				790
	2	HV ⁴		880		880				
	7	Zone III (as specified by Table 3 of this annex)		880		880		880		880
	13	50L	1700		1700		3400		3400	
	18	E _{max} ⁶	10100	44100	5100	44100	10100	79300 ⁸	20300	70500 ²

² Requirements according to the provisions indicated in Table 4 below apply in addition

⁴ The contribution of each side of the system, when measured according to the provisions of Annex 9 to this Regulation shall not be less than 85 cd.

⁶ Position requirements as indicated in paragraph 6.2.5.2. of this Regulation

⁸ Requirements according to the provisions indicated in Table 6 below apply in addition.

VSTD N-1

表 1 近光光束光度要求

在 25 公尺處規範值			位置/角度			近光光束							
			水平		垂直	段位 C		段位 V		段位 E		段位 W	
號次	代號		在/從	至	在	最小	最大	最小	最大	最小	最大	最小	最大
1	B50L	4/	L 3.43		U 0.57	<u>50</u> 4/	350	<u>50</u>	350	<u>50</u>	625 8/	<u>50</u>	625
2	HV	4/	V		H	<u>50</u> 4/	625	<u>50</u>	625	<u>50</u>		<u>50</u>	
3	BR	4/	R 2.5		U 1	<u>50</u> 4/	1750	<u>50</u>	880	<u>50</u>	1750	<u>50</u>	2650
4	區段 BRR	4/	R 8	R 20	U 0.57	<u>50</u> 4/	3550		880		3550		5300
5	區段 BLL	4/	L 8	L 20	U 0.57	<u>50</u> 4/	625		880		880		880
6	P		L 7		H	63						63	
7	區 III(如表 3 所示)						625		625		880		880
8a	S50, S50LL, S50RR	5/			U 4	63 7/				63 7/		63 7/	
9a	S100, S100LL, S100RR	5/			U 2	125 7/				125 7/		125 7/	
10	50R		R 1.72		D 0.86			5100					
11	75R		R 1.15		D 0.57	10100				15200		20300	
12	50V		V		D 0.86	5100		5100		10100		10100	
13	50L		L 3.43		D 0.86	3550	13200 <u>9/</u>	3550	13200 <u>9/</u>	6800		6800	26400 9/
14	25LL		L 16		D 1.72	1180		845		1180		3400	
15	25RR		R 11		D 1.72	1180		845		1180		3400	
16	區段 20 及其以下		L 3.5	V	D 2								17600 2/
17	區段 10 及其以下		L 4.5	R 2.0	D 4		12300 1/		12300 1/		12300 1/		7100 2/
18	E _{max}	3/				16900	44100	8400	44100	16900	79300 8/	29530	70500 2/

以下為轉彎模式：上表所列適用，然而線編號 1, 2, 7, 13 及 18 改用下列替代

1	B50L	4/	L 3.43		U 0.57	<u>50</u> 4/	530		530				790
2	HV	4/				<u>50</u> 4/	880		880				
7	區 III(如表 3 所示)						880		880		880		880
13	50L		L 3.43		D 0.86	1700		1700		3400		3400	
18	E _{max}	6/				10100	44100	5100	44100	10100	79300 8/	20300	70500 2/

註：

1. 若系統設計也提供段位 W 近光光束，最大 15900 燭光
2. 附加表 4 所示要求
3. 根據表 2 之位置要求(區段 E_{max})
4. 系統各側的光度應不小於 50 燭光 (區段 BLL 及 BRR：至少一個點)
5. 根據表 5 之位置要求
6. 本法規項 5.1.6.2 所示位置要求

7. 與系統結合或要與系統安裝一起之一組位置燈，可以依照申請者宣告而加以作動
8. 根據表 6 附加之要求
9. 若製造廠宣告系統或系統具有穩定性/限制，不會超過此值，最大值可乘以1.4

VSTD O-1

表 1 近光光束光度要求

在 25 公尺處規範值		位置/角度			近光光束							
		水平		垂直	段位 C		段位 V		段位 E		段位 W	
號次	代號	在/從	至	在	最小	最大	最小	最大	最小	最大	最小	最大
1	B50L <u>4/</u>	L 3.43		U 0.57		350		350		625 8/		625
2	HV <u>4/</u>	V		H		625		625				
3	BR <u>4/</u>	R 2.5		U 1		1750		880		1750		2650
4	區段 BRR <u>4/</u>	R 8	R 20	U 0.57		3550		880		3550		5300
5	區段 BLL <u>4/</u>	L 8	L 20	U 0.57		625		880		880		880
6	P	L 7		H	63						63	
7	區 III(如表 3 所示)					625		625		880		880
8a	S50, S50LL, S50RR 5/			U 4	63 7/				63 7/		63 7/	
9a	S100, S100LL, S100RR 5/			U 2	125 7/				125 7/		125 7/	
10	50R	R 1.72		D 0.86			5100					
11	75R	R 1.15		D 0.57	10100				15200		20300	
12	50V	V		D 0.86	5100		5100		10100		10100	
13	50L	L 3.43		D 0.86	3550	13200 9/	3550	13200 9/	6800		6800	26400 9/
14	25LL	L 16		D 1.72	1180		845		1180		3400	
15	25RR	R 11		D 1.72	1180		845		1180		3400	
16	區段 20 及其以下	L 3.5	V	D 2								17600 2/
17	區段 10 及其以下	L 4.5	R 2.0	D 4		12300 1/		12300 1/		12300 1/		7100 2/
18	Emax 3/				16900	44100	8400	44100	16900	79300 8/	29530	70500 2/

以下為轉彎模式：上表所列適用，然而線編號 1, 2, 7, 13 及 18 改用下列替代

1	B50L <u>4/</u>	L 3.43		U 0.57		530		530				790
2	HV <u>4/</u>					880		880				
7	區 III(如表 3 所示)					880		880		880		880
13	50L	L 3.43		D 0.86	1700		1700		3400		3400	
18	Emax 6/				10100	44100	5100	44100	10100	79300 8/	20300	70500 2/

註：

1. 若系統設計也提供段位 W 近光光束，最大 15900 燭光
2. 附加表 4 所示要求

3. 根據表 2 之位置要求(區段 Emax)
4. 系統各側的光度應不小於 85 燭光
5. 根據表 5 之位置要求
6. 本法規項 5.1.6.2 所示位置要求
7. 與系統結合或要與系統安裝一起之一組位置燈，可以依照申請者宣告而加以作動
8. 根據表 6 附加之要求
9. 若製造廠宣告系統或系統具有穩定性/限制，不會超過此值，最大值可乘以 1.4

ECE N-2

Table 7: Requirements concerning the adaptation of the driving-beam according to paragraph 6.3.7 of this Regulation

	Test Point	Position / Deg.		Max. Intensity**
		Horizontal	Vertical	(cd)
Part A	Line 1 Left Oncoming vehicle at 50 m in the case of Right-Hand Traffic	4.8 degrees L to 2 degrees L	0.57 degrees Up	625
	Line 1 Right Oncoming vehicle at 50 m in the case of Left-Hand Traffic	2 degrees R to 4.8 degrees R	0.57 degrees Up	625
	Line 2 Left Oncoming vehicle at 100 m in the case of Right-Hand Traffic	2.4 degrees L to 1 degree L	0.3 degrees Up	1 750
	Line 2 Right Oncoming vehicle at 100 m in the case of Left-Hand Traffic	1 degree R to 2.4 degrees R	0.3 degrees Up	1 750
	Line 3 Left Oncoming vehicle at 200 m in the case of Right-Hand Traffic	1.2 degrees L to 0.5 degrees L	0.15 degrees Up	5 450
	Line 3 Right Oncoming vehicle at 200 m in the case of Left-Hand Traffic	0.5 degrees R to 1.2 degrees R	0.15 degrees Up	5 450
	Line 4 Preceding vehicle at 50 m in the case of Right-Hand Traffic	1.7 degrees L to 1.0 degrees R ≥1.0 degrees R to 1.7 degrees R	0.3 degrees Up	1 850
				2 500
	Line 4 Preceding vehicle at 50 m in the case of Left-Hand Traffic	1.7 degrees R to 1.0 degrees L ≥1.0 degrees L to 1.7 degrees L	0.3 degrees Up	1 850
				2 500
	Line 5 Preceding vehicle at 100 m in the case of Right-Hand Traffic	0.9 degrees L to 0.5 degrees R ≥0.5 degrees R to 0.9 degrees R	0.15 degrees Up	5 300
				7 000
	Line 5 Preceding vehicle at 100 m in the case of Left-Hand Traffic	0.9 degrees R to 0.5 degrees L ≥0.5 degrees L to 0.9 degrees L		5 300
				7 000
	Line 6 Preceding vehicle at 200 m in the case of Left-Hand Traffic and Right-Hand Traffic	0.45 degrees L to 0.45 degrees R	0.1 degrees Up	16 000

	Test Point	Position /degrees*		Min. Intensity**
		Horizontal	Vertical	(cd)
Part B	50R	1.72 R	D 0.86	5 100
	50V	V	D 0.86	5 100
	50L	3.43 L	D 0.86	2 550
	25LL	16 L	D 1.72	1 180
	25RR	11 R	D 1.72	1 180

*Angular positions are indicated for right-hand traffic.

** The photometric requirements for each single measuring point (angular position) of this lighting function apply to half of the sum of the respective measured values from all lighting units of the system applied for this function.

Each of the lines defined in part A of table 7, in conjunction with the test points as prescribed in part B of table 7 shall be measured individually corresponding to the signal provided by the signal generator.

In the case where the passing beam, which meets the requirements of paragraph 6.2., is continuously operated in conjunction with the adaptation of the driving beam, the photometric requirements in Part B of the table 7 shall not be applied.

VSTD N-2

(國內為Right-hand traffic)

表10 依5.2.7遠光光束適路性能規範

	<u>測試點</u>	<u>位置/角度</u>		<u>最大強度**</u>
		<u>水平</u>	<u>垂直</u>	<u>(燭光)</u>
<u>A 部分</u>	<u>線 1 左方</u> <u>前方 50 公尺處之對向來車</u>	<u>4.8 度 L 到 2 度 L</u>	<u>0.57 度上方</u>	<u>625</u>
	線 1 右 在距離 50 公尺處左駕之車輛	2 度 R 到 4.8 度 R	0.57 度上方	625
	<u>線 2 左方</u> <u>前方 100 公尺處之對向來車</u>	<u>2.4 度 L 到 1 度 L</u>	<u>0.3 度上方</u>	<u>1750</u>
	線 2 右 在距離 100 公尺處左駕之車輛	1 度 R 到 2.4 度 R	0.3 度上方	1750
	<u>線 3 左方</u> <u>前方 200 公尺處之對向來車</u>	<u>1.2 度 L 到 0.5 度 L</u>	<u>0.15 度上方</u>	<u>5450</u>
	線 3 右 在距離 200 公尺處左駕之車輛	0.5 度 R 到 1.2 度 R	0.15 度上方	5450
	<u>線 4</u> <u>前方 50 公尺處之前方車輛</u>	<u>1.7 度 L 到 1.0 度 R</u>	<u>0.3 度上方</u>	<u>1850</u>
		<u>>1.0 度 R 到 1.7 度 R</u>		<u>2500</u>
	線 4 在距離 50 公尺處左駕之車輛	1.7 度 R 到 1.0 度 L		1850
		>1.0 度 L 到 1.7 度 L		2500
	<u>線 5</u> <u>前方 100 公尺處之前方車輛</u>	<u>0.9 度 L 到 0.5 度 R</u>	<u>0.15 度上方</u>	<u>5300</u>
		<u>>0.5 度 R 到 0.9 度 R</u>		<u>7000</u>
	線 5 在距離 100 公尺處左駕之車輛	0.9 度 R 到 0.5 度 L		5300
		>0.5 度 L 到 0.9 度 L		7000

	<u>線 6</u> <u>前方 200 公尺處之前方車輛</u>	<u>0.45 度 L 到 0.45 度 R</u>	<u>0.1 度上方</u>	<u>16000</u>
	<u>測試點</u>	<u>位置/角度*</u>		<u>最大強度**</u>
		<u>水平</u>	<u>垂直</u>	<u>(燭光)</u>
<u>B 部分</u>	<u>50R</u>	<u>1.72R</u>	<u>D0.86</u>	<u>5100</u>
	<u>50V</u>	<u>V</u>	<u>D0.86</u>	<u>5100</u>
	<u>50L</u>	<u>3.43L</u>	<u>D0.86</u>	<u>2550</u>
	<u>25LL</u>	<u>16L</u>	<u>D1.72</u>	<u>1180</u>
	<u>25RR</u>	<u>11R</u>	<u>D1.72</u>	<u>1180</u>

*適用靠右行駛之道路交通系統之角度位置

~~**表 10 所列係針對單一照明功能之各單點光度要求，其代表單一功能系統所有照明元件於各單點上發出光度總合之一半。~~

~~**此一照明功能在每個量測點（角度位置）量得之光度值，為此一照明功能的各別照明元件於各單點上量得之值總合之一半。~~

A 部分所描述的每條線結合 B 部分規定的測試點，應藉由信號產生器所產生個別對應信號進行量測。

~~在近光燈適應遠光燈與連續操作之情況下，可符合第 5.2 段之要求，則不適用於表 10-B 部分之光度要求。~~

若近光光束(符合 5.2 近光光束明暗截止線要求)持續作動，並結合遠光光束適路功能之情況，則 B 部分之光度要求不適用。

基準實施日期列表

項目		實施日期	適用範圍	修正案送部日期
二、車輛規格規定	座椅應裝設三點式安全帶	一〇四年一月一日起	新型式 M1 及總重量小於三・五公噸之新型式 M2 類車輛之座椅應裝設三點式安全帶。新型式 N、M3 及總重量大於三・五公噸之新型式 M2 類車輛之前排兩側座椅應裝設三點式安全帶，其餘座椅應裝設三點式或二點式安全帶	100 年 12 月 9 日公告
		一〇八年一月一日起	各型式 M1 及總重量小於三・五公噸之各型式 M2 類車輛之座椅應裝設三點式安全帶。各型式 N、M3 及總重量大於三・五公噸之各型式 M2 類車輛之前排兩側座椅應裝設三點式安全帶，其餘座椅應裝設三點式或二點式安全帶	
	駕駛座配備安全帶提醒裝置	一〇二年一月一日起	新型式 M1 類車輛駕駛座及中華民國一〇四年一月一日起，各型式 M1 類車輛駕駛座應配備安全帶提醒裝置。車輛申請者在其他種類車輛的駕駛座配備安全帶提醒系統，亦可依此規定申請認證	
	新增 L2 及 L5 類之三輪機車	一〇〇年一月九日起	新增 L2 及 L5 類之三輪機車	
	大客車設有自行車停放區(草案)	公告後實施	甲類、乙類、丙類及丁類大客車，設有自行車停放區者須符合本項規定	99 年 4 月 12 日送部
	雙節式大客車規格規定	一〇一年二月七日起	M2 及 M3 類之雙節式大客車應符合本項規定	100 年 4 月 14 日送部 100 年 2 月 7 日公告

項目		實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	開放式市區單層公車及上層開放式市區雙層公車之車身各部規格規定(草案)	○年○月○日起	中華民國○○年○月○日起，M2及M3類之無頂觀光大客車符合本項規定	101年7月16日送部
	車內影像顯示設備	一〇二年一月一日起	中華民國一〇二年一月一日起，各型式L、M及N類裝有車內影像顯示設備之車輛，應符合本項規定。	101年1月3日送部 101年2月7日公告
三之一、車輛燈光與標誌檢驗規定：自九十五年七月一日起實施		九十五年七月一日起	新型式之M2、M3、N2、N3及O類車輛應符合本項4、6及7之規定	99年11月9日送部
		九十七年七月一日起	各型式之M2、M3、N2、N3及O類車輛，應符合本項4、6及7之規定，惟其後霧燈得為選配並可就4.5.1或4.5.2之規定擇一符合	100年9月20日公告
		九十七年七月一日起	新型式之M2、M3、N2、N3及O類車輛，其後霧燈應符合本項4.5.1之規定	
		九十九年七月一日起	各型式之M2、M3、N2、N3及O類車輛，其後霧燈應符合本項4.5.1之規定	
		九十五年七月一日起	新型式之L1及L3類車輛，其氣體放電式頭燈，應符合本項5之規定	
		九十七年七月一日起	各型式之L1及L3類車輛，其氣體放電式頭燈，應符合本項5之規定	
		九十七年一月一日起	新型式之M1及N1類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項4、6及7之規定，惟其後霧燈僅能適用4.5.1之規定	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	九十九年一月一日起	各型式之 M1 及 N1 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.、6.及 7.之規定，惟其後霧燈僅能適用 4.5.1 之規定	
	九十八年一月一日起	新型式之 L1 及 L3 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 7.之規定	
	一〇〇年一月一日起	各型式之 L1 及 L3 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 7.之規定	
三之二、車輛燈光與標誌檢驗規定：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	新型式之 M、N 及 O 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.及 6.至 8.之規定	100 年 12 月 9 日公告
	一〇二年一月一日起	各型式之 M、N 及 O 類車輛，已符合本基準項次「三之一」之規定且其車輛燈光與標誌配備適路性前方照明系統及/或緊急煞車訊號者，另應符合本項之適路性前方照明系統及/或緊急煞車訊號之相關規定	
	一〇〇年一月一日起	新型式之 L1 及 L3 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 8.之規定 各型式之 L2 及 L5 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 8.之規定	
三之三、車輛燈光與標誌檢驗規定	一〇二年一月一日起	新型式之 M、N 及 O 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.及 6.至 8.之規定，符合本基準項次「三之二」規定之 M、N 及 O 類車輛，亦視同符合本項規定	100 年 9 月 20 日公告
	一〇四年一月一日起	新型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 8.之規定	
	一〇六年一月一日起	1. 各型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 5.至 8.之規定 2. 各型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，已符合本基準項次「三之二」規定者且其近光頭燈燈泡光源主要總目標發光量超過二〇〇〇流明者及/或近光頭燈為 HID 光源者及/或配備晝行燈者，另應分別符合本項 5.2.5 及/或 5.2.6 及/或 6.12.3~6.12.7 之相關規定	
三之四、車輛燈光與標誌檢驗規定	一〇六年一月一日起	新型式之 M、N 及 O 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.及 6.至 8.之規定(可免符合本項 4.2.6.6.2 及 4.2.6.6.3 規定)。符合本基準項次「三之三」規定者，亦視同符合本項規定	101 年 3 月 8 日送部
	一〇七年一月一日起	新型式之 M1、N1 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.及 6.至 8.之規定，另需符合本項 4.2.6.6.2 及 4.2.6.6.3 規定。符合本基準項次「三之三」規定者，亦視同符合本項規定。	101 年 9 月 26 日公告
	一〇八年一月一日起	新型式之 M2、M3、N2、N3 類車輛，其車輛燈光與標誌，應符合本項 4.及 6.至 8.之規定，另需符合本項 4.2.6.6.2 及 4.2.6.6.3 規定。符合本基準項次「三之三」規定之 M 及 N 類車輛，亦視同符合本項規定。	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	一〇六年一月一日起	新型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，符合本基準項次「三之三」規定者，亦視同符合本項規定。	
四、靜態煞車	九十九年一月一日起	總重量不超過七五〇公斤之拖車，得免裝設煞車系統。	98 年 12 月 25 公告
七、左右兩側防止捲入裝置與後方安全防護裝置(或保險槓)	九十六年一月三十一日起	除曳引車以外之 N2 及 N3 類車輛、O2、O3、O4 類車輛	100 年 02 月 17 公告
	九十三年一月一日起	新登記檢驗領照之曳引車	
七之一、左右兩側防止捲入裝置與後方安全防護裝置(或保險槓)(草案)	〇年〇月〇日起	中華民國一〇〇年七月一日起，新型式之 N2、N3、O2、O3、O4 類車輛及中華民國一〇二年一月一日起，各型式之 N2、N3、O2、O3、O4 類車輛，應符合本項規定。	99 年 12 月 30 日報部
八、汽車傾斜穩定度規定	八十九年一月一日起	三・五公尺以上汽車	97 年 06 月 11 公告
	九十六年七月一日起	車高三・四公尺以上之新型式大客車	
	九十七年一月一日起	車高三・四公尺以上之各型式大客車	
九、喇叭音量	九十年七月一日起	汽車、機器腳踏車	97 年 06 月 11 公告
九之一、聲音警告裝置(喇叭)安裝規定：自九十五年七月一日起實施	九十五年七月一日起	新型式之 M 及 N 類車輛	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	各型式之 M 及 N 類車輛	
	九十六年一月一日起	各型式之 L1 及 L3 類車輛	
	九十八年一月一日起	各型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，其聲音警告裝置之安裝，應符合本項規定；且應使用符合本基準規定之聲音警告裝置	
十、載重計安裝規定	九十年七月一	裝載砂石、土方之傾卸式半拖車及二十噸以上傾卸式大貨車等車輛	97 年 06 月 11 公

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	日起		告
十一、轉彎及倒車警報裝置安裝規定	九十年七月一日起	裝載砂石、土方之傾卸式大貨車及傾卸式半拖車等車輛	97 年 06 月 11 公告
十二、機器腳踏車排氣系統隔熱防護裝置	九十一年一月一日起	機器腳踏車	97 年 06 月 11 公告
十三、機器腳踏車腳架穩定性與耐久性規定	九十三年一月一日起	L1 及 L3 類車輛	97 年 06 月 11 公告
十四、機器腳踏車客座扶手規定	九十四年一月一日起	L1、L2、L3 及 L5 類車輛	100 年 12 月 9 日公告
十五、載重計	九十年七月一日起	裝載砂石、土方之傾卸式半拖車及二十噸以上傾卸式大貨車等車輛	96 年 01 月 31 公告
十六、行車紀錄器	公告日起	總聯結重量及總重量在二十公噸以上之 M 及 N 類車輛	96 年 01 月 31 公告
	九十年一月一日起	八公噸以上未滿二十公噸之 M 及 N 類車輛	
	九十六年七月一日起	新型式之八公噸以下大客車	
	九十七年一月一日起	各型式之八公噸以下大客車	
十八、小型汽車置放架之靜態強度	九十八年十二月二十五日起	於適用型式及其範圍認定原則增訂「安裝位置」相同之規定。	98 年 12 月 25 公告
十九、車輛內裝材料難燃性能要求	九十一年一月一日起	幼童專用車、校車、大客車、小客車及小客貨兩用車之新車型	99 年 5 月 14 日送部
	九十三年一月一日起	幼童專用車、校車、大客車、小客車及小客貨兩用車之各車型	99 年 08 月 16 公告
二十之一、反光識別材料：自九十五年七月一日起實施	九十五年七月一日起	使用於幼童專用車及校車車身左右兩側與後方車身標示之倒三角形黃色部分之新型式反光識別材料	96 年 09 月 17 公告
	九十七年七月一日起	使用於幼童專用車及校車車身左右兩側與後方車身標示之倒三角形黃色部分之各型式反光識別材料	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	九十五年七月一日起	使用於除前述車輛（幼童專用車及校車）外之 M、N 及 O 類車輛之新型式反光識別材料	
	九十七年七月一日起	使用於除前述車輛（幼童專用車及校車）外之 M、N 及 O 類車輛之各型式反光識別材料	
二十之二、反光識別材料：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於幼童專用車及校車車身左右兩側與後方車身標示之倒三角形黃色部分之新型式反光識別材料	98 年 03 月 02 公告
	一〇二年一月一日起	使用於幼童專用車及校車車身左右兩側與後方車身標示之倒三角形黃色部分之已符合本基準項次「二十之一」規定之各型式反光識別材料，另應符合本項 7.7 及 7.8 之規定	
	一〇〇年一月一日起	使用於除前述車輛（幼童專用車及校車）外之 M、N 及 O 類車輛之新型式反光識別材料	
	一〇二年一月一日起	使用於除前述車輛外之 M、N 及 O 類車輛之各型式反光識別材料已符合本基準項次「二十之一」之規定者，另應符合本項 7.7 及 7.8 之規定	
二十一、聲音警告裝置（喇叭）	九十五年七月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之新型式聲音警告裝置	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之各型式聲音警告裝置	
	九十六年一月一日起	使用於 L3 類車輛之新型式聲音警告裝置	
	九十八年一月一日起	使用於 L2、L3 及 L5 類車輛之各型式聲音警告裝置	
二十二、速率計	九十五年七月一日起	新型式之 M1、N1、L1 及 L3 類車輛	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	各型式之 M1、N1、L1 及 L3 類車輛	
	九十七年一月一日起	新型式之 M2、M3 及 N2、N3 類車輛	
	九十九年一月一日起	各型式之 M1、N1、L1、L2、L3 及 L5 類車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
二十三、間接視野裝置安裝規定	九十五年七月一日起	新型式之 L1 和 L3 類車輛	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	各型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛，其間接視野裝置(照後鏡)安裝應符合本項規定，且應使用符合本基準規定之間接視野裝置(照後鏡)	
	一〇〇年一月一日起	新型式之 M 類和 N 類車輛	
	一〇二年一月一日起	各型式之 M 類和 N 類車輛，其間接視野裝置安裝應符合本項規定，且應使用符合本基準規定之間接視野裝置	
二十四、機器腳踏車控制器標誌	九十五年七月一日起	新型式之 L1 及 L3 類車輛	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	各型式之 L1、L2、L3 及 L5 類車輛	
二十五、安全玻璃	九十五年七月一日起	使用於 M2 及 M3 類車輛乘室區之新型式安全玻璃(儀表板除外)	98 年 9 月 17 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M2 及 M3 類車輛乘室區之各型式安全玻璃(儀表板除外)	99 年 08 月 16 日公告
	九十五年七月一日起	使用於 M1 及 N 類車輛之新型式前擋風玻璃，應符合本項規定中「厚度測定」、「耐衝擊性試驗」、「耐貫穿性試驗」、「人頭模型衝擊試驗」及「可見光透過率試驗」之規定	
	九十七年七月一日起	使用於 M1 及 N 類車輛之各型式前擋風玻璃，應符合本項規定中「厚度測定」、「耐衝擊性試驗」、「耐貫穿性試驗」、「人頭模型衝擊試驗」及「可見光透過率試驗」之規定	
	九十七年一月一日起	使用於 M1 及 N 類車輛乘室區之新型式安全玻璃(儀表板除外)	
	九十九年一月一日起	使用於 M1 及 N 類車輛乘室區之各型式安全玻璃(儀表板除外)	
二十五之一、安全玻璃：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於 M 及 N 類車輛乘室區之新型式安全玻璃(儀表板除外)	98 年 9 月 17 日送部 99 年 08 月 16 日公告

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
二十六、安全帶	九十五年七月一日起	使用於M及N類車輛之新型式安全帶	99年5月14日送部
	九十七年七月一日起	使用於M及N類車輛之各型式安全帶	100年9月20日公告
二十七、間接視野裝置	九十五年七月一日起	使用於L1及L3類車輛之新型式間接視野裝置(照後鏡)	100年12月9日公告
	九十七年七月一日起	使用於L1、L2、L3及L5類車輛之各型式間接視野裝置(照後鏡)，應符合本項規定	
	一〇〇年一月一日起	使用於M及N類車輛之新型式間接視野裝置	
	一〇二年一月一日起	使用於M及N類車輛之各型式間接視野裝置，應符合本項規定	
二十八、輪胎	九十五年七月一日起	使用於M、N及O類車輛之新型式輪胎	96年01月31公告
	九十七年七月一日起	使用於M、N及O類車輛之各型式輪胎	
二十八之一、輪胎：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	使用於M、N、O及L類車輛之新型式輪胎應符合本項規定	99年5月14日送部
	一〇四年一月一日起	使用於M1、O1及O2類車輛之各型式失壓續跑輪胎及速度超過三〇〇公里/小時之輪胎，應符合本項規定	100年9月20日公告
	一〇四年一月一日起	使用於L類車輛之各型式輪胎，應符合本項規定	
二十九、燈泡	九十五年七月一日起	M、N及O類車輛其車輛型式安全審驗相關燈具所使用之新型式燈泡	100年12月9日公告
	九十七年七月一日起	M、N及O類車輛其車輛型式安全審驗相關燈具所使用之各型式燈泡	
	九十八年一月一日起	L1及L3類車輛其車輛型式安全審驗相關燈具所使用之新型式燈泡	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	一〇〇年一月一日起	L1、L2、L3 及 L5 類車輛其車輛型式安全審驗相關燈具所使用之各型式燈泡	
三十、氣體放電式頭燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N、L1 及 L3 類車輛之新型式氣體放電式頭燈	98 年 9 月 17 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N、L1 及 L3 類車輛之各型式氣體放電式頭燈	99 年 08 月 16 公告
三十之一、氣體放電式頭燈：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於 M、N 及 L3 類車輛之新型式氣體放電式頭燈以及 L5 類車輛各型式氣體放電式頭燈	100 年 12 月 9 日公告
	一〇二年一月一日起	使用於 M、N 及 L3 類車輛之各型式氣體放電式頭燈，已符合本基準項次「三十」之規定且裝設額外光源及/或具備轉彎光型者，另應符合本項之裝設額外光源及/或具備轉彎光型之相關規定	
	一〇四年一月一日起	新型式之 M、N 及 L3 類車輛之「6.配光性能穩定性試驗」其試驗電壓應符合 6.1.2 之規定。	
三十之二、氣體放電式頭燈	一〇六年一月一日起	1.使用於 M、N 及 L3 類車輛之新型式氣體放電式頭燈及使用氣體放電式光源之分散式光學系統，應符合本項規定。 2.符合本基準項次「三十之一」規定之 M、N 及 L3 類車輛，亦視同符合本項規定。	101 年 3 月 8 日送部 101 年 9 月 26 日公告
三十一、方向燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式方向燈	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式方向燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式方向燈	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1、L2、L3 及 L5 類車輛之各型式方向燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
三十二、前霧燈	九十五年七月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之新型式前霧燈	100 年 12 月 9 日公告

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	九十七年七月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之各型式前霧燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十六年一月一日起	使用於 L3 類車輛之新型式前霧燈	
	九十八年一月一日起	使用於 L3 及 L5 類車輛之各型式前霧燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
三十二之一、前霧燈：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	新型式之 L、M、N 類車輛	99 年 5 月 14 日送部
	一〇六年一月一日起	各型式之 L、M、N 類車輛	100 年 9 月 20 日公告
	一〇四年一月一日起	新型式之 L、M 及 N 類車輛之「7.配光性能穩定性試驗」其試驗電壓應符合 7.1.2 之規定。	
三十二之二、前霧燈	一〇六年一月一日起	M、N、L3 類車輛所使用之新型式 B 類及 F3 類前霧燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準各章節規定之光源。符合本基準項次「三十二之一」規定之 M、N、L3 類車輛，亦視同符合本項規定。	101 年 3 月 8 日送部 101 年 9 月 26 日公告
三十三、倒車燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式倒車燈	98 年 9 月 17 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式倒車燈，其倒車燈應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	99 年 08 月 16 公告
三十四、車寬燈(前位置燈)	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式車寬燈(前位置燈)	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式車寬燈(前位置燈)，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式車寬燈(前位置燈)	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1、L2、L3 及 L5 類車輛之各型式車寬燈(前位置燈)，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
三十五、尾燈(後位置燈)	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式尾燈(後位置燈)	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式尾燈(後位置燈)，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式尾燈(後位置燈)	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1、L2、L3 及 L5 類車輛之各型式尾燈(後位置燈)，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
三十六、停車燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式停車燈	98 年 9 月 17 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式停車燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	99 年 08 月 16 公告
三十七、煞車燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式煞車燈	100 年 12 月 9 日公告
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式煞車燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式煞車燈	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1、L2、L3 及 L5 類車輛之各型式煞車燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
三十八、第三煞車燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式第三煞車燈	99 年 5 月 14 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式第三煞車燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	100 年 9 月 20 日公告
三十九、輪廓邊界標識燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式輪廓邊界標識燈	99 年 5 月 14 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式輪廓邊界標識燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	100 年 9 月 20 日公告

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
四十、側方標識燈	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式側方標識燈	98 年 03 月 02 公告
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式側方標識燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
四十之一、側方標識燈：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式側方標識燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	98 年 9 月 17 日送部
	一〇二年一月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式側方標識燈，已符合本基準項次「四十」之規定且發光顏色為紅色者，另應符合本項之紅色側方標識燈光度與照射角度規定	99 年 08 月 16 公告
四十一、反光標誌(反光片)	九十五年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式反光標誌	99 年 11 月 9 日送部
	九十七年七月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式反光標誌	100 年 9 月 20 日公告
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式反光標誌	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之各型式反光標誌	
四十一之一、反光標誌(反光片)：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於 M、N、O、L1、L2、L3 及 L5 類車輛之新型式反光標誌	100 年 12 月 9 日公告
四十二、動態煞車：自九十六年一月一日起實施	九十六年一月一日起	新型式之 L1 及 L3 類車輛	99 年 11 月 9 日送部
	九十八年一月一日起	各型式之 L1 及 L3 類車輛	100 年 9 月 20 日公告
	九十七年一月一日起	新型式之 M1、N 類及 O 類車輛	
	九十九年一月一日起	除 O3、O4 類全拖車外之各型式之 M1、N 類及 O 類車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	九十七年一月一日起	新型式之M2及M3類車輛	
	九十八年一月一日起	各型式之M2及M3類車輛	
	九十八年十二月二十五日起	同一申請者同一年度同型式規格之M1或N1類車輛申請少量車型安全審驗且總數未逾二十輛或機關、學校進口自行使用之N2、N3類及丙、丁類大客車，得免符合本項「動態煞車」規定中第二煞車系統性能及能量儲存裝置測試。	
	一〇〇年一月一日起	各型式O3、O4類全拖車車輛	
四十二之一、動態煞車：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	新型式之M、N及O類非電動車輛。 各型式之L2及L5類車輛，其動態煞車應符合本項規定	100年12月9日公告
	一〇〇年七月一日起	新型式之M、N及O類電動車輛	
	一〇二年七月一日起	各型式之M、N及O類電動車輛，配備電力再生煞車系統者	
	一〇二年一月一日起	各型式之M、N及O類車輛已符合本基準項次「四十二」之規定，配備自動煞車或選擇性煞車者，另應符合本項5.1.12之規定；配備緊急煞車信號功能者，另應符合本項5.1.13及6.1.21之規定	
	一〇〇年一月一日起	同一申請者同一年度同型式規格之M1或N1類車輛申請少量車型安全審驗且總數未逾二十輛或機關、學校進口自行使用之N2、N3類及丙、丁類大客車，得免符合本項「動態煞車」規定中第二煞車系統性能及能量儲存裝置測試。	
四十二之二、動態煞車：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	新型式之M、N、O及L類車輛	100年12月9日公告
	一〇四年一月一日起	各型式之L類車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
四十三、防鎖死煞車系統	九十七年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之新型式之 M1 及 N1 車輛	100 年 12 月 9 日公告
	九十九年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之各型式之 M1 及 N1 車輛	
	九十八年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之新型式之 L1 及 L3 車輛	
	一〇〇年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之各型式之 L1、L3 及 L5 車輛	
	一〇〇年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之超過四軸之新型式 M2、M3、N2 及 N3 車輛	
	一〇二年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之超過四軸之各型式 M2、M3、N2 及 N3 車輛	
	一〇〇年一月一日起	新型式之 O3、O4 類車輛和不超過四軸之 M2、M3、N2、N3 類車輛，應配備防鎖死煞車系統	
	一〇二年一月一日起	各型式之 O3、O4 類車輛和不超過四軸之 M2、M3、N2、N3 類車輛，應配備防鎖死煞車系統	
四十三之一、防鎖死煞車系統：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	新型式之 O3、O4 類車輛和不超過四軸之 M2、M3、N2、N3 類車輛，應配備防鎖死煞車系統	100 年 12 月 9 日公告
	一〇四年一月一日起	各型式之 O4 類車輛，已符合本基準項次「四十三」規定者，另應符合本項 4.2 之規定	
	一〇二年一月一日起	若配備防鎖死煞車系統之新型式之 M1、N1、L1、L3、L5 車輛及超過四軸之 M2、M3、N2 及 N3 車輛	
	一〇四年一月一日起	各型式超過四軸之 M2、M3、N2 及 N3 車輛，已符合本基準項次「四十三」規定且配備整合式持久煞車系統者，另應符合本項 5.1.6 之規定	
	一〇六年一月一日起	各型式之 L1 及 L3 類車輛，若配備防鎖死煞車系統，則應符合本項規定。	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	一〇二年一月一日起	同一申請者同一年度同型式規格之 M1 或 N1 類車輛，申請少量車型安全審驗且總數未逾二十輛或機關、學校進口自行使用之 N2、N3 類及丙、丁類大客車，得免符合本項「防鎖死煞車系統」規定中能量消耗試驗及抓地力利用率試驗測試。	
四十四、轉向控制系駕駛人碰撞保護	九十七年一月一日起	總重量小於一・五公噸之新型式 M1 和 N1 類車輛	100 年 9 月 20 日公告
	九十九年一月一日起	總重量小於一・五公噸之各型式 M1 和 N1 類車輛	
四十四之一、轉向控制系駕駛人碰撞保護：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	新型式非電動 M1 和總重量小於一・五公噸之新型式 N1 非電動類車輛	99 年 2 月 1 日送部
	一〇二年一月一日起	總重量大於一・五公噸之各型式 M1 類非電動車輛	100 年 9 月 20 日公告
	一〇一年一月一日起	新型式 M1 類電動車輛和總重量小於一・五公噸之新型式 N1 類電動車輛	
	一〇三年一月一日起	各型式 M1 類電動車輛和總重量小於一・五公噸之各型式 N1 類車輛	
四十五、側方碰撞乘員保護	九十七年一月一日起	座椅 R 點距地高度小於七〇〇公釐之新型式 M1 及 N1 類車輛	97 年 06 月 11 日公告
	九十九年一月一日起	座椅 R 點距地高度小於七〇〇公釐之各型式 M1 及 N1 類車輛	
四十五之一、側方碰撞乘員保護：自一〇三年一月一日起實施	一〇三年一月一日起	座椅 R 點距地高度小於七〇〇公釐 M1 及 N1 類車輛	99 年 2 月 1 日送部 99 年 11 月 12 日公告
四十六、前方碰撞乘員保護	九十七年一月一日起	總重量小於二・五公噸之新型式 M1 類車輛	97 年 06 月 11 日公告
	九十九年一月一日起	總重量小於二・五公噸之各型式 M1 類車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
四十六之一、前方碰撞乘員保護：自一〇三年一月一日起實施	一〇三年一月一日起	總重量小於二・五公噸 M1 類車輛	100 年 10 月 14 日送部 100 年 11 月 8 公告
四十七、轉向系統	九十七年一月一日起	新型式之 M、N、及 O 類車輛	97 年 06 月 11 公告
	九十九年一月一日起	各型式之 M、N、及 O 類車輛	
四十八、安全帶固定裝置	九十七年一月一日起	新型式之 M 及 N 類車輛	98 年 03 月 02 公告
	九十九年一月一日起	各型式之 M 及 N 類車輛	
	九十七年一月一日起	安全帶固定裝置之適用型式及其範圍認定原則，應符合以下規定： 2.1.1 車種代號相同 2.1.2 廠牌及車輛型式系列相同 2.1.3 底盤車廠牌相同 2.1.4 底盤車申請者宣告之底盤車型式系列相同 2.1.5 若以底盤車代替完成車執行本項全部或部分檢測時，其適用型式及其範圍認定原則： 2.1.5.1 底盤車廠牌相同 2.1.5.2 底盤車申請者宣告之底盤車型式系列相同	
	九十八年一月一日起	安全帶固定裝置之適用型式及其範圍認定原則，應符合以下規定： 2.2.1 廠牌相同 2.2.2 固定點數量相同 2.2.3 固定裝置結構、尺寸及材質相同 2.2.4 與固定裝置各固定點接合之固定方式、結構(含接合固定之鈑件厚度)及材質相同	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
四十八之一、安全帶固定裝置：自一〇四年一月一日起實施	一〇四年一月一日起	新型式之 M 及 N 類車輛	98 年 9 月 17 日送部 99 年 08 月 16 日公告
四十九、座椅強度	九十七年一月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之新型式座椅	99 年 11 月 9 日送部
	九十九年一月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之各型式座椅	100 年 9 月 20 日公告
五十、頭枕	九十七年一月一日起	使用於 M1、N1 類車輛以及總重量小於三・五公噸之 M2 類車輛外側前座之新型式頭枕	97 年 06 月 11 日公告
	九十九年一月一日起	使用於 M1、N1 類車輛以及總重量小於三・五公噸之 M2 類車輛外側前座之各型式頭枕	
五十之一、頭枕：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	下列之頭枕，應符合本項規定：(1.1.1~1.1.2)	100 年 12 月 9 日公告
	一〇四年一月一日起	使用於 M1 及總重量小於三・五公噸之 M2 類車輛後座之各型式頭枕	
五十一、門門／鉸鏈	九十七年一月一日起	使用於 M1 及 N1 類車輛之新型式門門/鉸鏈	99 年 08 月 16 日公告
	九十九年一月一日起	使用於 M1 及 N1 類車輛之各型式門門/鉸鏈	
五十一之一、門門與鉸鏈：自一〇二年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	使用於 M1 及 N1 類車輛乘員進出門之新型式門門與鉸鏈	99 年 11 月 9 日送部
	一〇四年一月一日起	使用於 M1 及 N1 類車輛乘員進出門之各型式門門與鉸鏈已符合本基準項次「五十一」之規定者，其尾門應符合 5.1.3、5.2.3、5.3.3.2.5、5.3.3.2.6、5.5.1.3 之規定	100 年 9 月 20 日公告
五十二、非氣體放電式頭燈	九十七年一月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之新型式非氣體放電式頭燈	99 年 5 月 14 日送部
	九十九年一月一日起	使用於 M 及 N 類車輛之各型式非氣體放電式頭燈	99 年 08 月 16 日公告

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	九十八年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之新型式非氣體放電式頭燈	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L1 及 L3 類車輛之各型式非氣體放電式頭燈	
五十二之一、非氣體放電式頭燈：自一〇〇年一月一日起實施	一〇〇年一月一日起	使用於 M、N、L1 及 L3 類車輛之新型式非氣體放電式頭燈以及 L2、L5 類車輛之各型式非氣體放電式頭燈	100 年 12 月 9 日公告
	一〇二年一月一日起	使用於 M、N、L1 及 L3 類車輛之各型式非氣體放電式頭燈，已符合本基準項次「五十二」之規定且裝設額外光源及/或具備轉彎光型者，另應符合本項之裝設額外光源及/或具備轉彎光型之相關規定	
	一〇四年一月一日起	新型式之 M、N、L1 及 L3 類車輛之「9.配光穩定性試驗」其試驗電壓應符合 9.1.2 之規定。	
五十二之二、非氣體放電式頭燈	一〇六年一月一日起	1.使用於 M、N、L1 及 L3 類車輛之新型式非氣體放電式頭燈，應符合本項規定。 2.符合本基準項次「五十二之一」規定之 M、N、L1 及 L3 類車輛，亦視同符合本項規定。	101 年 3 月 8 日送部 101 年 9 月 26 日公告
五十三、後霧燈	九十七年一月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之新型式後霧燈	100 年 12 月 9 日公告
	九十九年一月一日起	使用於 M、N 及 O 類車輛之各型式後霧燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
	九十八年一月一日起	使用於 L3 類車輛之新型式後霧燈	
	一〇〇年一月一日起	使用於 L3 及 L5 類車輛之各型式後霧燈，應符合本項規定，且應使用符合本基準中「燈泡」規定之燈泡	
五十四、火災防止規定	九十七年十二月三十一日起	軸距逾四公尺之大客車及軸距未逾四公尺且總重量逾四・五噸之大客車	97 年 06 月 11 公告

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
五十五、大客車車身結構強度	九十七年十二月三十一日起	下述車輛之車身結構強度，應符合本項規定 1.1 軸距逾四公尺之大客車 1.2 軸距未逾四公尺、總重量逾四・五噸且乘員座立位總數逾二十二人（不包括駕駛員）之下列大客車： 1.2.1 僅設座位供載運乘客 1.2.2 設有座位供做載客用途，於走道或其他空間設有立位，而該其他空間不超過相當於二個雙人座椅空間	97 年 06 月 11 公告
	一〇一年二月七日起	M2 及 M3 類之雙節式大客車應符合本項規定。	100 年 4 月 14 日送部 100 年 2 月 7 日公告
五十六、電磁相容性	一〇〇年一月一日起	新型式之 L、M1 及 N1 類車輛	99 年 2 月 1 日送部
	一〇二年一月一日起	各型式之 L、M1 及 N1 類車輛	99 年 11 月 12 公告
五十六之一、電磁相容性：自一〇四年一月一日起實施	一〇二年一月一日起	新型式之 L 類車輛；已符合「五十六、電磁相容性」者，另應符合電磁耐受規定。	100 年 12 月 9 日公告
	一〇四年一月一日起	各型式之 L 類車輛；已符合「五十六、電磁相容性」者，另應符合電磁耐受規定。	
	一〇三年一月一日起	新型式之 M、N 及 O 類車輛；已符合「五十六、電磁相容性」者，另應符合電磁耐受規定。	
	一〇五年一月一日起	各型式之 M、N 及 O 類電動車輛	
	一〇五年一月一日起	各型式之 M1、N1 類非電動車輛	
	一〇六年一月一日起	各型式之 M2、M3、N2、N3 類非電動車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
	一〇七年一月一日起	各型式之O類非電動車輛	
五十七、小型輕型機器腳踏車電子控制裝置	九十六年六月一日起	小型輕型機器腳踏車	98年03月02公告
五十八、小型輕型機器腳踏車之車架疲勞強度	九十六年七月一日起	小型輕型機器腳踏車	98年03月02公告
五十九、適路性前方照明系統	一〇〇年一月一日起	使用於M及N類車輛之新型式適路性前方照明系統	99年11月9日送部
	一〇二年一月一日起	使用於M及N類車輛之各型式適路性前方照明系統	100年9月20日公告
五十九之一、適路性前方照明系統	一〇六年一月一日起	1.使用於M及N類車輛之新型式適路性前方照明系統，應符合本項規定。 2.符合本基準項次「五十九」規定之M及N類車輛，亦視同符合本項規定。	101年4月26日完成本項草案討論
六十、含視野輔助燈之照後鏡	九十九年一月一日起	使用於M及N類車輛之照後鏡，如含後方視野輔助燈者，應符合本項規定。	98年12月15公告
六十一、機械式聯結裝置安裝規定	一〇〇年一月一日起	除車輛安全檢測基準第十七項所指小型汽車及其附掛拖車以外之新型式N及O類車輛	99年12月17公告
	一〇〇年七月一日起	除車輛安全檢測基準第十七項所指小型汽車及其附掛拖車以外之各型式N及O類車輛	
六十二、機械式聯結裝置	一〇〇年一月一日起	除車輛安全檢測基準第十七項所指小型汽車及其附掛拖車以外之N及O類車輛所使用之機械式聯結裝置	99年12月17公告
六十三、低地板大客車規格規定	九九年八月十六日起	下述設有立位之新型式低地板大客車： 1.1 軸距逾四公尺之大客車。 1.2 軸距未逾四公尺且總重量逾四・五噸之有設立位大客車。	99年7月16日送部 99年12月20公告
六十四、電動汽車之電氣安全：自一〇三年一月一	一〇三年一月一日起	使用於設計速度大於25公里/小時之新型式M及N類電動車輛	99年2月1日送部

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
日起實施	一〇五年一月一日起	使用於設計速度大於 25 公里/小時之各型式M及N類電動車輛	99 年 11 月 12 公告
六十五、電動機器腳踏車 高溫擠壓電擊安全防護 規範:自九十九年十二月一日起實施	九十九年十二月一日起	新型式之 L 類電動機器腳踏車	99 年 2 月 1 日送部
	一〇一年十二月一日起	各型式之 L 類電動機器腳踏車	100 年 9 月 20 日公告
六十六、燃油箱	一〇三年一月一日起	使用於M、N及O類車輛之新型式油箱	100 年 12 月 30 日送部
	一〇五年一月一日起	使用於M、N及O類車輛之各型式油箱	101 年 9 月 26 日公告
六十七、大客車設置之自行車置放架靜態強度(草案)	〇年〇月〇日起	設有自行車置放架之 M2 及 M3 類車輛	99 年 4 月 12 日送部
六十八、胎壓偵測輔助系統(草案)	〇年〇月〇日起	新型式 M1 類車輛	101 年 8 月 9 日送部
	〇年〇月〇日起	各型式 M1 類車輛	
	〇年〇月〇日起	新型式 N1 類車輛	
	〇年〇月〇日起	各型式 N1 類車輛	
六十九、行車視野輔助系統(草案)	一〇四年一月一日起	各型式 M2 及 M3 類車輛	101 年 8 月 9 日送部
	〇年〇月〇日起	新型式 N2 及 N3 類車輛	
	〇年〇月〇日起	各型式 N2 及 N3 類車輛	

項目	實施日期	適用範圍	修正案送部日期
七十、載運輪椅使用者車輛規定(草案)	一〇一年九月一日起	除符合車輛安全檢測基準「低地板大客車規格規定」之低地板大客車以外設有輪椅區之 M 類車輛	101 年 8 月 28 日送部
七十一、前方碰撞輔助警示系統(草案)	一〇四年一月一日起	除市區公車以外之新型式 M2 及 M3 類車輛	101 年 9 月 11 日送部
	一〇六年一月一日起	除市區公車以外之各型式 M2 及 M3 類車輛	

待公告車輛安全檢測基準增修案規劃表											
項目		參考	草案年	適用車輛		實施日期綜合確認因子			實施年		預定公告年
編號	名稱	ECE 版本		基準範圍	增修對象	ECE 所訂新型式日期 A 後一年	討論定案後緩衝期兩年(定案年+2)	依產品開發技術難度	新型式	既有型式	
2	車輛規格規定(新增 4.5 開放式市區單層公車及上層開放式市區雙層公車之車身各部規格規定)	ECE R107 03-S1	101 年 /101.6.13	L、N、M、O 類	M2 及 M3 類	1. ECE R107 附件 3 內容之無頂大客車相關內容為既有之內容，非 ECE 新增訂內容，故無列出 ECE 所訂新型式日期後一年之年份。 2. 已實施。	101+2 ->103(2014)年	ARTC 代表說明現已具備檢測能量。	---	---	基準草案已於 101 年 7 月 16 日報部
42-2	動態煞車(增訂：配備有車輛穩定功能(VSF)之拖車，當其車輛穩定功能出現故障或缺陷時。)	ECE R13 11-S3, 03-R3/C3	99 年 /99.12.28 之會議結論，待 VSF 公告後 42-2 再行對應跟修	O3、O4 類	O3、O4 類	2010/3/17 ->100(2011)年	100+2 ->102(2013)年	目前無對應之 VSF 檢測能量	因國內尚未具備車輛穩定性電子式控制功能(VSF)之檢測能量，故此項保留，待車輛穩定性電子式控制功能(VSF)之相關法規公告實施後，再行修訂此項規範及實施時間點。	待車輛穩定性電子式控制功能(VSF)之相關法規公告實施後，再行討論此項實施時間點。	待國內有建置車輛穩定性電子式控制系統(ESC)及車輛穩定性電子式控制功能(VSF)之檢測能量後，再行討論其實施時程。

待公告車輛安全檢測基準增修案規劃表											
項目		參考	草案年	適用車輛		實施日期綜合確認因子			實施年		預定公告年
編號	名稱	ECE 版本		基準範圍	增修對象	ECE 所訂新型式日期 A 後一年	討論定案後緩衝期兩年 (定案年+2)	依產品開發技術難度	新型式	既有型式	
42-3	動態煞車	ECE R13H 00-S7/C1 ECE R13 11	99 年/因尚無對應之檢測能量，故未報部	M1、M2、M3、N2、N3 及 O3、O4 類	M1、M2、M3、N2、N3 及 O3、O4 類	ECE R13H 00-S7/C1 (ESC) 2009/7/22 生效 ECE 新型式建議之實施日期為 2011/11/1 ECE R13 11 (VSF) 2008/7/11 生效 緩衝期依各車種，為發布後 1-6 年不等	99+2 ->101(2012) 年	目前無對應之 ESC 及 VSF 檢測能量	車輛穩定性電子式控制系統 (ESC) 及車輛穩定性電子式控制功能 (VSF) 之新型式實施時程，待歐洲既有型式之時間點實施後兩年，國內再行實施此項法規。	新型式公告實施後兩年實施	待國內有建置車輛穩定性電子式控制系統 (ESC) 及車輛穩定性電子式控制功能 (VSF) 之檢測能量後，再行討論其實施時程。
59-1	適路性前方照明系統	ECE R123 01-C2	101 年	M 及 N 類	1.修訂配光試驗及配光穩定性試驗。 2.修訂近光光束明暗截止線及校準。 3.原照度值以流明表示現修訂以燭光呈現。	1.ECE R123 01 版法規生效日期為： 2010/12/09 (緩衝期 60 個月)， ECE 新型式日期 A：2015/12/9 ECE 所訂新型式日期 A 後一年：2016/12/9 (105/12/9) 2.依據 ECE R123 01 版過渡條款，01 版前取得之合格證明文件仍持續有效。	101+2 ->103(2014) 年	考量與車輛燈光與標誌檢驗規定 (3-4)、頭燈 (30-2, 52-2) 及前霧燈 (32-2) 同期進行基準修訂，且其彼此 ECE 法規之實施日期相近，為免造成申請者對應繁複，故其實施日期皆儘量調整於同一年實施	106.01.01	依 ECE 修訂版之規定，不追溯既有型式	104 年

待公告車輛安全檢測基準增修案規劃表											
項目		參考	草案年	適用車輛		實施日期綜合確認因子			實施年		預定公告年
編號	名稱	ECE 版本		基準範圍	增修對象	ECE 所訂新型式日期 A 後一年	討論定案後緩衝期兩年 (定案年+2)	依產品開發技術難度	新型式	既有型式	
68	胎壓偵測輔助系統	ECE R64 02-C1	101 年 /101.7.5	M1 及 N1 類	M1 及 N1 類車輛之輪胎	ECE R64 胎壓偵測相關測試內容為既有之內容，非 ECE 新增訂內容，故無列出 ECE 所訂新型式日期後一年之年份。	101+2 ->103(2014) 年	ARTC 代表說明現已具備檢測能量。	待討論	待討論	基準草案已於 101 年 8 月 9 日 報部
69	行車視野輔助系統	--- (非調和 ECE 法規項目)	101 年 /101.7.5	N2、N3、M2 及 M3 類	N2、N3、M2 及 M3 類	---	101+2 ->103(2014) 年	ARTC 代表說明現已具備檢測能量。	1.M2 及 M3 類； 104.01.01 2.N2 及 N3 類； 待討論	1.M2 及 M3 類； 104.01.01 2.N2 及 N3 類； 待討論	基準草案已於 101 年 8 月 9 日 報部
70	載運輪椅使用者車輛規定	--- (非調和 ECE 法規項目)	101 年 /101.8.17	設有輪椅區之 M 類車輛 (不包含低地板大客車)	設有輪椅區之 M 類車輛 (不包含低地板大客車)	---	101+2 ->103(2014) 年	ARTC 代表說明現已具備檢測能量。	101.09.01	101.09.01	基準草案已於 101 年 8 月 28 日 報部
71	前方碰撞輔助警示系統	--- (非調和 ECE 法規項目)	101 年 /101.8.15	除市區公車以外之各型式 M2 及 M3 類車輛	除市區公車以外之各型式 M2 及 M3 類車輛	---	101+2 ->103(2014) 年	ARTC 代表說明現已具備檢測能量。	104.1.1	106.1.1	基準草案已於 101 年 9 月 11 日 報部