



---

**Commission économique pour l'Europe**

Comité des transports intérieurs

**Forum mondial de l'harmonisation  
des Règlements concernant les véhicules**

Groupe de travail des dispositions générales de sécurité

**127<sup>e</sup> session**

Genève, 15-19 avril 2024

Point 4 e) de l'ordre du jour provisoire

**Perception de la présence d'usagers de la route vulnérables  
à proximité du véhicule : Règlement ONU n° 167  
(Vision directe des usagers de la route vulnérables)****Proposition de complément 2 à la version originale  
du Règlement ONU n° 167 (Vision directe  
des usagers de la route vulnérables)****Communication de l'expert des Pays-Bas\***

Le texte ci-après, établi par l'expert des Pays-Bas, vise à mettre à jour les renvois aux procédures de détermination du point H et d'étalonnage de la machine tridimensionnelle point H (3-D H), celles-ci étant actualisées et transférées de la Résolution d'ensemble sur la construction des véhicules (R.E.3) à la Résolution mutuelle n° 1 (R.M.1). Les modifications qu'il est proposé d'apporter au texte actuel du Règlement ONU n° 167 figurent en caractères gras pour les ajouts et biffés pour les suppressions.

---

\* Conformément au programme de travail du Comité des transports intérieurs pour 2024 tel qu'il figure dans le projet de budget-programme pour 2024 (A/78/6 (Sect. 20), tableau 20.5), le Forum mondial a pour mission d'élaborer, d'harmoniser et de mettre à jour les Règlements ONU en vue d'améliorer les caractéristiques fonctionnelles des véhicules. Le présent document est soumis en vertu de ce mandat.



## I. Proposition

Paragraphes 2.13 à 2.15, lire :

- « 2.13 “Système de référence à trois dimensions”, un système de coordonnées tel qu’il est défini à l’appendice 2 de l’annexe 1 de la ~~Résolution d’ensemble sur la construction des véhicules (R.E.3)~~ **dans l’additif 6 à la Résolution mutuelle n° 1 (R.M.1)**<sup>1</sup>. Dans ce système, l’axe longitudinal du véhicule est désigné comme l’axe X, l’axe transversal est l’axe Y et l’axe vertical est l’axe Z ;
- 2.14 “Mannequin point H”, une machine tridimensionnelle point H telle que définie à l’annexe 1 de la ~~Résolution d’ensemble sur la construction des véhicules (R.E.3)~~ **dans l’additif 6 à la R.M.1**<sup>1</sup> ;
- 2.15 “Point R”, le point de référence de place assise tel que défini à l’annexe 1 de la ~~Résolution d’ensemble sur la construction des véhicules (R.E.3)~~ **dans l’additif 6 à la R.M.1**<sup>1</sup> ; ».

Paragraphe 4.5.1 a), note de bas de page 1, lire :

- « <sup>1</sup> La liste des numéros distinctifs des Parties contractantes à l’Accord de 1958 figure à l’annexe 3 de la Résolution d’ensemble sur la construction des véhicules (R.E.3), document ECE/TRANS/WP.29/78/Rev.6 ~~Rev.7~~, disponible à l’adresse <https://unece.org/transport/standards/transport/vehicle-regulations-wp29/resolutions> (<https://unece.org/transport/vehicle-regulations/wp29/resolutions>). ».

## II. Justification

1. Le lien vers la page où se trouve la R.E.3 sur le site Web du WP.29 a été corrigé, et la référence à la R.E.3 a été mise à jour pour renvoyer aux dernières modifications (révision 7).
2. Les spécifications de la machine tridimensionnelle de positionnement du point H ont été actualisées et transférées de la R.E.3 à la R.M.1. Une procédure d’étalonnage a également été ajoutée afin que la machine 3-D H utilisée pour tous les essais prévus dans les Règlements ONU et Règlements techniques mondiaux ONU soit toujours la même et donne des résultats cohérents d’un Règlement à l’autre.

---

<sup>1</sup> Additif 6 à la Résolution mutuelle n° 1 (R.M.1), document ECE/TRANS/WP.29/1101/Amend.5 (voir <https://unece.org/transport/vehicle-regulations/wp29/resolutions>).