



---

**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 3 b) de l'ordre du jour provisoire

**Amendements aux Règlements sur les vitrages de sécurité :****Règlement technique mondial ONU n° 6 (Vitrages de sécurité)****Proposition d'amendement 4 au Règlement technique  
mondial ONU n° 6 (Vitrages de sécurité)****Communication de l'expert des Pays-Bas\***

Le texte ci-après, établi par l'expert des Pays-Bas, vise à mettre à jour les références aux procédures de détermination du point H et d'étalonnage de la machine tridimensionnelle point H (3-D H), qui sont 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° 6 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

Paragraphe 3.13.2, lire :

« 3.13.2 “Point ‘H’”, le centre de pivotement entre le tronc et la cuisse de la machine 3-D H installée sur un siège de véhicule. La machine 3-D H correspond à celle décrite dans ~~la norme ISO 6549-1~~ **l’additif 6 à la Résolution mutuelle n° 1 (R.M.1)<sup>1</sup>**. Les coordonnées du point “H” sont déterminées par rapport aux points repères définis par le constructeur du véhicule, conformément au système de référence à trois dimensions défini dans ~~la norme ISO 4130~~ **l’additif 6 à la Résolution mutuelle n° 1 (R.M.1)<sup>1</sup>**. ».

## II. Justification

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>).