

# JIS

## 二輪自動車—重心位置測定方法

JIS D 0051 : 2001

(2006 確認)

平成 13 年 4 月 20 日 制定

日本工業標準調査会 審議

(日本規格協会 発行)

著作権法により無断での複製、転載等は禁止されております。

## まえがき

この規格は、工業標準化法に基づいて、日本工業標準調査会の審議を経て、経済産業大臣が制定した日本工業規格である。

制定に当たっては、日本工業規格と国際規格との対比、国際規格に一致した日本工業規格の作成及び日本工業規格を基礎にした国際規格原案の提案を容易にするために、ISO 8705 : 1991, Mopeds—Measurement method for location of centre of gravity及びISO 9130 : 1989, Motorcycles—Measurement method for location of centre of gravityを基礎として用いた。

この規格の一部が、技術的性質をもつ特許権、出願公開後の特許出願、実用新案権、又は出願公開後の実用新案登録出願に抵触する可能性があることに注意を喚起する。経済産業大臣及び日本工業標準調査会は、このような技術的性質をもつ特許権、出願公開後の特許出願、実用新案権、又は出願公開後の実用新案登録出願にかかわる確認について、責任はもたない。

JIS D 0051には、次に示す附属書がある。

附属書1(規定) 二輪自動車の重心位置簡易測定方法

附属書2(参考) JISと対応する国際規格との対比表

---

主 務 大 臣：経済産業大臣 制定：平成 13.4.20

官 報 公 示：平成 13.4.20

原案作成協力者：社団法人 自動車技術会

審 議 部 会：日本工業標準調査会 自動車・航空部会（部会長 加藤 伸一）

この規格についての意見又は質問は、経済産業省 産業技術環境局標準課 産業基盤標準化推進室 [〒100-8901 東京都千代田区霞が関1丁目3-1 TEL 03-3501-1511(代表)] にご連絡ください。

なお、日本工業規格は、工業標準化法第15条の規定によって、少なくとも5年を経過する日までに日本工業標準調査会の審議に付され、速やかに、確認、改正又は廃止されます。

## 二輪自動車—重心位置測定方法

D 0051: 2001

Two-wheeled vehicles—Measurement method for  
location of centre of gravity

**序文** この規格は、1991年に第1版として発行されたISO 8705, Mopeds—Measurement method for location of centre of gravity及び1989年に第1版として発行されたISO 9130, Motorcycles—Measurement method for location of centre of gravityを翻訳し、技術的内容を変更して作成した日本工業規格である。

なお、この規格で側線又は点線の下線を施してある箇所は、原国際規格を変更している事項である。変更の一覧表をその説明を付けて、**附属書2**に示す。

**1. 適用範囲** この規格は、二輪自動車<sup>(1)</sup>(以下、二輪車という。)の重心位置測定方法について規定する。ただし、側車付二輪自動車には適用しない。

注<sup>(1)</sup> JIS D 0101による。

**備考1.** この規格の対応国際規格を、次に示す。

なお、対応の程度を表す記号は、ISO/IEC Guide 21に基づき、IDT(一致している)、MOD(修正している)、NEQ(同等でない)とする。

ISO 8705 : 1991 Mopeds—Measurement method for location of centre of gravity (MOD)

ISO 9130 : 1989 Motorcycles—Measurement method for location of centre of gravity (MOD)

**2.** 二輪車の重心位置簡易測定方法を、附属書1に示す。

**2. 引用規格** 次に掲げる規格は、この規格に引用されることによって、この規格の規定の一部を構成する。これらの引用規格は、その最新版を適用する。

JIS B 7510 精密水準器

JIS B 7512 鋼製巻尺

JIS D 0101 自動車の種類に関する用語

JIS D 4901 車両識別番号(VIN)

JIS Z 8401 数値の丸め方

**3. 定義** この規格で用いる主な用語の定義は、次による。

- a) **路面固定座標系**( $X, Y, Z$ ) 路面に固定された右手系直交座標系。 $X$ 軸及び $Y$ 軸を水平面内にとり、 $Z$ 軸は、上向きを正とする。
- b) **二輪自動車固定座標系**( $x, y, z$ ) 二輪車の重心に原点をおく右手系直交座標系。平たん(坦)な路面を一定車速で直進している状態で、 $x$ 軸は、二輪車の縦中心面に平行で、水平前向きを正とする。 $y$ 軸は、二輪車の進行方向に対して、左方向を正とし、 $z$ 軸は、上向きを正とする。この座標系は、二輪車とともに並進運動と回転運動を行う。

なお、プラットフォームに二輪車を固定した状態を想定して、プラットフォームにもこの座標系を適用する。