



30 Julai 2025
30 July 2025
P.U. (A) 221

WARTA KERAJAAN PERSEKUTUAN

*FEDERAL GOVERNMENT
GAZETTE*

KAEDAH-KAEDAH KENDERAAN MOTOR (TIMBANG)
(PINDAAN) 2025

*MOTOR VEHICLES (WEIGHING) (AMENDMENT)
RULES 2025*

DISIARKAN OLEH/
PUBLISHED BY
JABATAN PEGUAM NEGARA/
ATTORNEY GENERAL'S CHAMBERS

AKTA PENGANGKUTAN JALAN 1987

KAEDAH-KAEDAH KENDERAAN MOTOR (TIMBANG) (PINDAAN) 2025

PADA menjalankan kuasa yang diberikan oleh seksyen 66 Akta Pengangkutan Jalan 1987 [Akta 333], Menteri, selepas berunding dengan Ketua Inspektor Timbang dan Sukat, membuat kaedah-kaedah yang berikut:

Nama dan permulaan kuat kuasa

1. (1) Kaedah-kaedah ini bolehlah dinamakan **Kaedah-Kaedah Kenderaan Motor (Timbang) (Pindaan) 2025**.

(2) Kaedah-Kaedah ini mula berkuat kuasa pada 31 Ogos 2025.

Pindaan kaedah 2

2. Kaedah-Kaedah Kenderaan Motor (Timbang) 1990 [P.U. (A) 466/1990], yang disebut “Kaedah-Kaedah ibu” dalam Kaedah-Kaedah ini, dipinda dalam kaedah 2—

(a) dengan memasukkan selepas takrif “pegawai diberikuasa” takrif yang berikut:

‘ “sistem pengecaman plat nombor automatik” ertinya suatu sistem untuk mengenal pasti, menganalisis dan merekodkan nombor pendaftaran suatu kenderaan motor;’;

(b) dengan memasukkan selepas takrif “sistem pengecaman plat nombor automatik” sebagaimana yang dimasukkan takrif yang berikut:

‘ “sensor gelung induktif” ertinya suatu alat untuk mengesan kehadiran suatu kenderaan motor melalui sensor yang dipasang pada mana-mana jalan;’;

- (c) dengan memasukkan selepas takrif “sensor gelung induktif” sebagaimana yang dimasukkan takrif yang berikut:

‘ “sensor penimbang semasa bergerak” ertinya suatu sensor yang dipasang pada mana-mana jalan yang digunakan untuk menimbang dan merekodkan berat dengan muatan suatu kenderaan motor yang sedang bergerak;’ dan

- (d) dengan memasukkan selepas takrif “sensor penimbang semasa bergerak” sebagaimana yang dimasukkan takrif yang berikut:

‘ “sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer” ertinya suatu sistem untuk menimbang, mengenal pasti dan merekodkan berat dengan muatan suatu kenderaan motor semasa kenderaan motor itu sedang bergerak di atas jalan;’

Pindaan kaedah 7

3. Kaedah 7 Kaedah-Kaedah ibu dipinda dengan memasukkan selepas subkaedah (4) subkaedah yang berikut:

“(5) Jika sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer digunakan dalam menentukan berat dengan muatan suatu kenderaan motor, penimbangan itu hendaklah dijalankan mengikut prosedur yang ditetapkan dalam Jadual Kesembilan.”.

Pindaan kaedah 8

4. Kaedah 8 Kaedah-Kaedah ibu dipinda—

- (a) dengan menomborkan semula kaedah sedia ada sebagai subkaedah (1);
- (b) dalam subkaedah (1) yang dinomborkan semula, dengan memasukkan selepas perkataan “suatu kenderaan motor” perkataan “selain

menggunakan sistem penimbang semasa bergerak secara elektronik atau berkomputer”; dan

(c) dengan memasukkan selepas subkaedah (1) yang dinomborkan semula subkaedah yang berikut:

“(2) Dalam hal jika kenderaan motor ditimbang dengan menggunakan sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer, sijil penimbangan yang dikeluarkan berkenaan dengan kenderaan motor itu hendaklah mengandungi butir-butir yang berikut:

- (a) tarikh, masa dan tempat penimbangan;
- (b) nombor pendaftaran kenderaan motor itu;
- (c) berat gandar keseluruhan bagi setiap kenderaan motor itu dengan muatan, jika berkenaan;
- (d) berat gandar keseluruhan unit yang berasingan kenderaan motor itu dengan muatan, jika berkenaan;
- (e) berat dengan muatan kenderaan motor itu yang direkodkan oleh sistem; dan
- (f) nama dan tandatangan mana-mana pegawai pengangkutan jalan yang diberi kuasa secara bertulis oleh Ketua Pengarah, yang dijana secara automatik dalam notis elektronik.”

Pindaan kaedah 9

5. Kaedah 9 Kaedah-Kaedah ibu dipinda dengan memasukkan selepas subkaedah (5) subkaedah yang berikut:

“(6) Ujian kejitian dan penentusahan suatu sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer hendaklah dijalankan mengikut prosedur yang ditetapkan dalam Jadual Kesepuluh.”.

Jadual baharu Kesembilan dan Kesepuluh

6. Kaedah-Kaedah ibu dipinda dengan memasukkan selepas Jadual Kelapan jadual yang berikut:

“JADUAL KESEMBILAN

[Subkaedah 7(5)]

PROSEDUR PENIMBANGAN MENGGUNAKAN SISTEM PENIMBANG SEMASA BERGERAK ELEKTRONIK ATAU BERKOMPUTER

1. Mana-mana kenderaan motor yang melalui suatu sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer akan menyentuh sensor gelung induktif dan sensor penimbang semasa bergerak.
2. Sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer itu hendaklah merekodkan butir-butir yang berikut:
 - (a) imej yang jelas bagi keseluruhan badan suatu kenderaan motor dari pandangan hadapan, belakang dan sisi kenderaan itu;
 - (b) imej yang jelas bagi nombor pendaftaran kenderaan motor itu, dari pandangan hadapan dan belakang kenderaan motor itu;
 - (c) tarikh, masa dan lokasi kenderaan motor itu ditimbang;
 - (d) bilangan gandar kenderaan motor yang ditimbang itu;
 - (e) berat dengan muatan kenderaan motor yang ditimbang itu; dan

(f) kelajuan kenderaan motor semasa ditimbang.

3. Jika kenderaan motor yang ditimbang itu melebihi berat dengan muatan yang dibenarkan, suatu notis di bawah seksyen 53A Akta dan sijil penimbangan akan dijana secara elektronik dan disampaikan kepada pemunya berdaftar kenderaan motor itu mengikut cara penyampaian di bawah seksyen 118 Akta.

JADUAL KESEPULUH

[Subkaedah 9(6)]

UJIAN KEJITUAN DAN PENENTUSAHAN SISTEM PENIMBANG SEMASA BERGERAK ELEKTRONIK ATAU BERKOMPUTER

Suatu sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer hendaklah diuji mengikut prosedur yang berikut:

1. Suatu sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer hendaklah diuji dan dikalibrasi mengikut prosedur sebagaimana yang dinyatakan dalam piawaian *International Organization of Legal Metrology* (OIML) R-134 2009 dan dikeluarkan suatu sijil kalibrasi.
2. Sistem penimbang semasa bergerak elektronik atau berkomputer itu hendaklah pada setiap masa memiliki sijil kalibrasi yang sah.”

Dibuat 9 Julai 2025

[MOT.BD.(S).600-1/3/2 JLD. 2 (12); PN(PU2)460/JLD.138]

LOKE SIEW FOOK
Menteri Pengangkutan

ROAD TRANSPORT ACT 1987

MOTOR VEHICLES (WEIGHING) (AMENDMENT) RULES 2025

IN exercise of the powers conferred by section 66 of the Road Transport Act 1987 [Act 333], the Minister, after consultation with the Chief Inspector of Weights and Measures, makes the following rules:

Citation and commencement

1. (1) These rules may be cited as the **Motor Vehicles (Weighing) (Amendment) Rules 2025**.

(2) These Rules come into operation on 31 August 2025.

Amendment of rule 2

2. The Motor Vehicles (Weighing) Rules 1990 [*P.U. (A) 466/1990*], which are referred to as the “principal Rules” in these Rules, are amended in rule 2—

(a) by inserting after the definition of “authorised officer” the following definition:

‘ “automatic number plate recognition system” means a system to identify, analyse and record the registration number of a motor vehicle;’;

(b) by inserting after the definition of “Chief Inspector of Weights and Measures” the following definition:

‘ “computerized or electronic weigh in-motion system” means a system to weigh, identify and record a laden weight of a motor vehicle while the motor vehicle is moving on the road;’;

- (c) by inserting after the definition of “computerized or electronic weigh in-motion system” as inserted the following definition:

“inductive loop sensor” means an instrument to detect the presence of a motor vehicle through a sensor installed on any road;’; and

- (d) by inserting after the definition of “weigh-in-motion axle weighing machine” the following definition:

‘ “weigh in-motion sensor” means a sensor installed on any road used to weigh and record the laden weight of a moving motor vehicle.’

Amendment of rule 7

3. Rule 7 of the principal Rules is amended by inserting after subrule (4) the following subrule:

“(5) Where a computerized or electronic weigh in-motion system is being used in determining the laden weight of a motor vehicle, the weighing shall be conducted in accordance with the procedure prescribed in the Ninth Schedule.”.

Amendment of rule 8

4. Rule 8 of the principal Rules is amended—

- (a) by renumbering the existing rule as subrule (1);

- (b) in the renumbered subrule (1), by inserting after the words “a motor vehicle” the words “other than using a computerized or electronic weigh in-motion system”; and

- (c) by inserting after the renumbered subrule (1) the following subrule:

“(2) In a case where a motor vehicle is weighed by using a computerized or electronic weigh in-motion system, the weight certificate issued in respect of the motor vehicle shall contain the following particulars:

- (a) the date, time and place of weighing;
- (b) the motor vehicle registration number;
- (c) the total weight of the axles of each motor vehicle with loads, if applicable;
- (d) the total weight of the axles of the separate unit of the motor vehicle with loads, if applicable;
- (e) the laden weight of the motor vehicle recorded by the system; and
- (f) the name and signature of any road transport officers authorized in writing by the Director General, generated automatically in the electronic notice.”.

Amendment of rule 9

5. Rule 9 of the principal Rules is amended by inserting after subrule (5) the following subrule:

“(6) The accuracy and verification tests of a computerized or electronic weigh in-motion system shall be conducted in accordance with the procedure prescribed in the Tenth Schedule.”.

New Ninth and Tenth Schedules

6. The principal Rules are amended by inserting after the Eighth Schedule the following schedules:

“NINTH SCHEDULE

[Subrule 7(5)]

WEIGHING PROCEDURE USING COMPUTERIZED OR ELECTRONIC
WEIGH IN-MOTION SYSTEM

1. Any motor vehicle passing through a computerized or electronic weigh in-motion system will touch the inductive loop sensor and the weigh in-motion sensor.
2. The computerized or electronic weigh in-motion system shall record the following particulars:
 - (a) the clear image of the overall body of a motor vehicle at the front, rear and sides view of the vehicle;
 - (b) the clear image of registration number of the motor vehicle, at the front and rear view of the motor vehicle;
 - (c) the date, time and location of the weighted motor vehicle;
 - (d) the number of axles of the weighted motor vehicle;
 - (e) the total laden weight of the weighted motor vehicle; and
 - (f) the speed of the motor vehicle while being weighted.
3. If the weighted motor vehicle exceeds the permissible laden weight, a notice under section 53A of the Act and a weight certificate will be generated electronically and served to the registered owner of the motor vehicle in accordance with the form of service under section 118 of the Act.

TENTH SCHEDULE

[Subrule 9(6)]

ACCURACY AND VERIFICATION TEST OF COMPUTERIZED OR ELECTRONIC
WEIGH IN-MOTION SYSTEM

A computerized or electronic weigh in-motion system shall be tested in accordance with the following procedure:

1. A computerized or electronic weigh in-motion system shall be tested and calibrated in accordance with the procedure as specified in the International Organization of Legal Metrology (OIML) R-134 2009 standards and issued with a certificate of calibration.
2. The computerized or electronic weigh in-motion system shall at all times possess a valid certificate of calibration.”

Made 9 July 2025

[MOT.BD.(S).600-1/3/2 JLD. 2 (12); PN(PU2)460/JLD.138]

LOKE SIEW FOOK
Minister of Transport