第十二条第十号の二イを次のように改める。

イ　無人航空機であって、操縦者の視覚に頼ることなく制御された飛行を行うよう設計したものであって、次のいずれかに該当するもの

（一）　次の1及び2に該当するもの

1　最大航続時間が三〇分以上一時間未満のもの

2　一時間当たり四六・三キロメートル（二五ノット）の速度以上の突風の中で離陸し安定した制御飛行が可能なもの

（二）　最大航続時間が一時間以上のもの

第十二条第十号の二ロ（一）及び（二）を次のように改める。

（一）　削除

（二）　削除

第十二条第十一号中「鋳造による」を削り、同号ロを次のように改める。

ロ　鋳造用に設計されたコア又はシェルであって、耐熱金属製のもの又はセラミック製のもの

第十二条第十一号に次のように加える。

ハ　一方向性凝固又は単結晶の積層造形を行う装置

第十三条第二項第二号リ中「ビスアジドメチルオキセタン」を「3・3―ビス（アジドメチル）オキセタン」に改め、同号ヌを次のように改める。

ヌ　3・3―ビス（クロロメチル）オキセタン

第十五条第一項第四号中「第五十号まで、第五十二号」を「第五十二号まで」に改める。

第十六条第一項第五号中「若しくはチ」を「、チ若しくはヌ」に改め、「第二十二号」の下に「、第二十二号の二」を加える。

第十七条第三項中「セラミックの材料となる物質」を「セラミック粉末」に改め、同項第一号中「すべて」を「全て」に改め、同号ハ（三）及び同条第六項を削り、同条第七項を次のように改める。

7　外為令別表の五の項（七）の経済産業省令で定める技術は、次のいずれかに該当するものとする。

一　第四条第二号、第十二号ハ（一）若しくはニ又は第十五号ハ若しくはニに該当するものを設計するためのプログラム

二　有機物、金属又は炭素をマトリックスとする複合材料を設計するためのプログラム（前号に該当するものを除く。）

第十七条中第七項を第六項とし、第八項を第七項とする。

第二十条第一項第七号及び第八号を削り、同条第二項第一号を次のように改める。

一　加重最高性能が一・〇実効テラ演算超八・〇実効テラ演算以下のデジタル電子計算機の設計又は製造に必要な技術（プログラムを除く。）

第二十条第二項第二号中「〇・六実効テラ演算」を「一・〇実効テラ演算」に改め、同項第三号中「次のいずれかに該当するもの」を「加重最高性能が一・〇実効テラ演算超八・〇実効テラ演算以下のデジタル電子計算機」に改め、同号イ及びロを削り、同項第五号中「〇・六実効テラ演算」を「一・〇実効テラ演算」に改め、同項第八号を削る。

第二十一条第一項第二号中「、第四号から第五号の五まで又は第九号から第十三号まで」を「又は第四号から第五号の五まで」に改め、「（前号に該当するものを除く。）」を削り、「プログラム」の下に「及び前号に該当するもの」を加え、同号の次に次の一号を加える。

二の二　第八条第九号から第十三号までのいずれかに該当するものの設計又は製造に必要な技術（プログラムを除く。）

第二十一条第一項第九号中「できるもの」の下に「（公開された又は商業用の暗号標準のみを用いたもののうち、操作、管理又は保守に関する作業に限定されているものを除く。）」を加え、同項第十号中「プログラム」の下に「（公開された又は商業用の暗号標準のみを用いたもののうち、操作、管理又は保守に関する作業に限定されているものを除く。）」を加え、同項第十四号を次のように改める。

十四　削除

第二十一条第一項第十五号中「第二号から第四号まで又は第十一号の二から第十三号までの技術」を「第二号の二、第三号、第十二号又は第十二号の二のいずれかに該当する技術（プログラムを除く。）」に改め、同項第十六号中「当該技術」の下に「の暗号機能有効化の手段」を加え、同項第十七号中「当該プログラム」の下に「の暗号機能有効化の手段」を加え、同条第二項第三号の二イ中「一二〇ギガビット毎秒」を「五六〇ギガビット毎秒」に改め、同項第十五号を削り、同条第三項第二号イ中「動作周波数」の下に「が」を加える。

第二十二条第三項に次の一号を加える。

三　直径又は長軸の長さが一メートル以上の複数の反射鏡からなる反射鏡システムの角度と位相を維持するために設計したプログラム

第二十三条第二項第四号中「全地球的衛星航法装置」を「衛星航法システム」に改め、同条第三項第一号ハを次のように改める。

ハ　フライバイワイヤシステム又はフライバイライトシステム

第二十三条第三項第三号イ中「フライバイライト方式」を「フライバイライトシステム」に改め、同号に次のように加える。

ト　フライバイワイヤシステムの機能要件に到達させるために必要な技術（プログラムを除く。）であって、次の（一）及び（二）に該当するもの

（一）　内部ループ機体制御であって、四〇ヘルツ以上の閉ループ制御の周波数を必要とするもの

（二）　次のいずれかに該当するもの

1　飛行包絡線の範囲内において、〇・五秒以内に補正されなければ復元制御力を失う機体の不安定さを補正できるもの

2　機体状態の異常変化を補正する際に、二以上の軸の制御を結合するもの

3　ニに規定する機能を実施するもの（オートパイロットを除く。）

4　迎角一八度以上、横滑り角一五度以上、ピッチレート毎秒一五度以上、ヨー・レート毎秒一五度以上又はロールレート毎秒九〇度以上のとき（離着陸時を除く。）に、機体を安定的で制御された飛行とするための技術

チ　フライバイワイヤシステムの機能要件に到達させるために必要な技術（プログラムを除く。）であって、次の（一）及び（二）を達成するためのもの

（一）　フライバイワイヤシステム内でいずれか二箇所の故障が連続して起きた場合であっても、機体のコントロールが失われないこと

（二）　機体の制御が失われる確率が、飛行時間当たりの故障率の十億分の一以下であること

第二十三条第三項第四号イ中「フライバイワイヤ方式又はフライバイライト方式の操縦装置」を「フライバイワイヤシステム又はフライバイライトシステム」に改める。

第二十四条第一項に次のように加える。

三　エアクッション船、水中翼船又は水線面積を小さくすることによって造波抵抗を減少させるように設計した船舶であって、次のいずれかに該当するものの設計若しくは製造に必要な技術（プログラムを除く。）

イ　スカート型のエアクッション船（船体の全周にフレキシブルスカートを取り付けたものに限る。）であって、次の全てに該当するもの

（一）　有義波高が一・二五メートル以上の場合における満載状態の速力の最大値が三〇ノットを超えるように設計されたもの

（二）　クッションの圧力が三、八三〇パスカルを超えるもの

（三）　満載排水量に対する軽荷排水量の比率が七〇パーセント未満のもの

ロ　側壁型のエアクッション船であって、有義波高が三・二五メートル以上の場合における満載状態の速力の最大値が四〇ノットを超えるもの