三　次のいずれかに該当する光電陰極を有するもの
(i)　主材料にマルチアルカリを用いたものであって、ルーメン感度が七〇〇マイクロアンペア毎ルーメンを超えるもの
(ii)　主材料に砒化ガリウム又は砒化インジウムガリウムを用いたもの
(iii)　主材料にⅢ－Ⅴ族化合物半導体（砒化ガリウム又は砒化インジウムガリウムを除く。）を用いたものであって、最大放射感度が一〇ミリアンペア毎ワットを超えるもの
2　次の一から三までのすべてに該当するもの
一　一、〇五〇ナノメートル超一、八〇〇ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するもの
二　電子イメージの増倍機能を有するものであって、次のいずれかを用いたもの
(i)　マイクロチャンネルプレートであって、隣接する二のチャンネルの中心間の距離が一二マイクロメートル以下のもの
(ii)　電子検出素子であって、マイクロチャンネルプレート以外の方法で電荷増倍を行うように特に設計又は改造したもののうち、隣接する二の画素の中心間の距離が五〇〇マイクロメートル以下のもの
三　主材料にⅢ－Ⅴ族化合物半導体（砒化ガリウム又は砒化インジウムガリウムを含む。）を用いた光電陰極又は遷移電子光電陰極であって、最大放射感度が一五ミリアンペア毎ワットを超えるものを有するもの
（三）～（十）　［略］
二十一～二十五　［略］
二十六　ロボット（操縦ロボット及びシーケンスロボットを除く。以下この号において同じ。）若しくはロボット用の制御装置若しくはエンドエフェクターであって、次のいずれかに該当するもの又はそのために特に設計した部分品（ロボット用のエンドエフェクターであるものを除く。）
イ～ハ　［略］
ニ　水中用のロボットであって、次のいずれかに該当するもの
(一)　外部物体に加えた力若しくはトルク、外部物体までの距離又は触覚を測定するセンサーからの情報を用いて制御するもの
(二)　構造材にチタン合金又は繊維強化複合材料を用いたものであって、二五〇ニュートン以上の力又は二五〇ニュートンメートル以上のトルクで作業することができるもの
二十七～三十　［略］
三十一　第一号から前号まで、第二条第二号（軍用に設計し、若しくは改造（非軍事用物資を運用のものとするような構造的、電気的若しくは機械的な変更をいう。）したもの又は軍用に設計したシュミレーターに限る。）、同条第五十号イからニまで、第三条第一項第一号、同項第四号イ、同号ニ若しくはホ若しくは第四条第一項第一号に掲げるものを製造するために特に設計した装置（環境試験装置を含む。）又はそのために特に設計した部分品（次に掲げるものを含む。）
イ～リ　［略］
ヌ　前条第十一号リに掲げるものの返還に用いる対流電流変圧器

［新設］

（三）～（十）　［略］
二十一～二十五　［略］
二十六　ロボット（操縦ロボット及びシーケンスロボットを除く。以下この号において同じ。）若しくはロボット用の制御装置若しくはエンドエフェクターであって、次のいずれかに該当するもの又はそのために特に設計した部分品（ロボット用のエンドエフェクターであるものを除く。）
イ～ハ　［略］
［新設］
二十七～三十　［略］
三十一　第一号から前号まで、第二条第二号（軍用に設計し、若しくは改造（非軍事用物資を運用のものとするような構造的、電気的若しくは機械的な変更をいう。）したもの又は軍用に設計したシュミレーターに限る。）、同条第五十号イからニまで、第三条第一項第一号、同項第四号イ、同号ニ若しくはホ若しくは第四条第一項第一号に掲げるものを製造するために特に設計した装置（環境試験装置を含む。）又はそのために特に設計した部分品（次に掲げるものを含む。）
イ～リ　［略］
ヌ　前条第十号リに掲げるものの返還に用いる対流電流変圧器