（二）緯度プラスマイナス八〇度の地点における方位角精度の実効値が局所磁場に対して〇・五度未満のもの
（三）飛行制御又は航法システムと統合するように設計したもの
チ　慣性装置（民間航空機、人工衛星又は地球物理学的調査用の装置に使用されるものを含む。）及びその関連試験装置
二十四　ペイロードを三〇〇キロメートル以上運搬することができるロケット又は無人航空機に使用するように設計した統合された航法システムであって、平均誤差半径が二〇〇メートル以下の精度のもの
二十五　加速度計若しくはジャイロスコープ若しくはこれらを用いた装置、航法装置、磁気方位センサー又は統合された航法システムの製造用の装置若しくは工具、試験装置、校正装置若しくは心合わせ装置又はこれらの部分品であって、次のいずれかに該当するもの
イ　前二号に該当するものの製造用の装置若しくは工具、試験装置、校正装置若しくは心合わせ装置（ロからヘまでのいずれかに該当するものを除く。）又はこれらの部分品
ロ　遠心力式釣合い試験機（歯科用装置又は医療用装置を試験するように設計したものを除く。）であって、次の（一）から（四）までのすべてに該当するもの
（一）重量が三キログラムを超えるローターを試験することができないもの
（二）一分につき一二、五〇〇回転を超える回転数でローターを試験することができるもの
（三）二面以上での不釣合いを試験できるもの
（四）ローターの重量に対する残留不釣合いが一キログラムにつき〇・二グラムミリメートル以下のもの
ハ　表示装置であって、ロに該当するものに使用することができるように設計したもの
ニ　モーションシミュレーター又はレートテーブルであって、次の（一）から（三）までのすべてに該当するもの（工作機械又は医療用装置に使用するように設計したものを除く。）
（一）軸数が二以上のもの
（二）スリップリング又は電気の供給若しくは信号情報の伝達を行うことができる非接触型の装置を用いるもの
（三）次のいずれかに該当するもの
1　いずれかの軸における角速度が一秒につき四〇〇度以上又は三〇度以下のものであって、当該角速度の分解能が一秒につき六度以下のもののうち、当該角速度の精度が一秒につき〇・六度以下のもの
2　いずれかの軸が一〇度以上回転する場合における角速度が、〇・〇五パーセント以下の精度で安定するもの
3　角度の位置決め精度が五秒以下のもの
ホ　ポジショニングテーブルであって、次の（一）及び（二）に該当するもの（工作機械又は医療用装置に使用するように設計したものを除く。）
（一）軸数が二以上のもの
（二）角度の位置決め精度が五秒以下のもの
ヘ　遠心加速度試験機であって、九八〇メートル毎秒毎秒を超える加速度を与えることができ、スリップリング又は電気の供給若しくは信号情報の伝達を行うことができる非接触型の装置を用いるもの