るもの（特定の飛行管理機能を提供しない一般のコンピュータエレメント及びユーティリティ（入力信号の受信、出力信号の送信、コンピュータのプログラム及びデータのローディング、組込み試験、タスクスケジューリング機能）と関係したソースコードを除く。）

イ　姿勢方位基準装置（ジンバル方式のものを除く。）、慣性航法装置その他の慣性装置を使用（操作又は保守（点検）に係るものに限る。）するためのプログラム（ソースコードのものに限る。）又はそのプログラムの設計に必要な技術（プログラムを除く。）

ロ　装置の性能を向上し、航法誤差を減少することができるように設計したプログラム

ハ　船首データと次のいずれかに該当する航法データを連続的に統合し、装置の性能を向上し、航法誤差を減少することができるプログラム（ソースコードのものに限る。）

（一）ドップラー効果を利用するレーダーからの速度データ

（二）ジーピーエス又はグローナスからの航法データ

（三）データベース参照航法装置からのデータ

ニ　次のいずれかに該当するもののためのプログラム（ソースコードのものに限る。）

（一）飛行の全行程を管理するためのデジタル飛行管理装置

（二）推進制御と飛行制御を統合するための装置

（三）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

（四）故障許容機能又は自己再構成機能をもつアクティブ飛行制御装置

（五）機体表面の静的データを基準とするエアーデータ装置

（六）三次元ディスプレイ

四十八　潜水艇又はその制御装置であって、次のいずれかに該当するもの

イ　有人式であり、かつ、繋索式でない潜水艇であって、次のいずれかに該当するもの

（一）自律的に潜航することができるように設計した潜水艇であって、次の1及び2の揚荷能力を有するもの

1　当該潜水艇の空中重量の一〇パーセント以上

2　一五キロニュートン以上

（二）一、〇〇〇メートルを超える水深で使用することができるように設計したもの

（三）次の1及び2に該当するもの

1　連続して一〇時間以上自律的に潜航することができるように設計したもの

2　潜航可能な距離が二五海里以上のもの

ロ　無人式であり、かつ、繋索式の潜水艇であって、一、〇〇〇メートルを超える水深で使用することができるように設計したもののうち、次のいずれかに該当するもの

（一）直流の推進電動機又はスラスターを使用して、独力で潜航することができるように設計したもの

（二）光ファイバーによってデータを送受することができるもの

ハ　無人式であり、かつ、繋索式でない潜水艇であって、次のいずれかに該当するもの

（一）あらゆる地形に対して自動的に針路を決定することができるように設計したもの

（二）音波によってデータ又は指令を送受することができるもの

（三）光伝送の方式によって一、〇〇〇メートル以上の距離でデータ又は指令を送受することができるもの