⑺　粒子の径が500マイクロメートル以下の粉末状のタングステン、モリブデン又はこれらの合金であって、純度が97パーセント以上のもののうち、ロケット推進装置の部分品の製造に使用することができるもの（噴霧粉又は球形粉であり、かつ、ペイロードを300キロメートル以上運搬することができるロケット又は500キログラム以上のペイロードを300キロメートル以上運搬することができる無人航空機に使用することができるものに限る。）

⑻　ペイロードを300キロメートル以上運搬することができるロケット又は500キログラム以上のペイロードを300キロメートル以上運搬することができる無人航空機に使用することができるマルエージング鋼であって、次のア及びイ又はウに該当するもの

ア　次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　固溶化熱処理段階で20度の温度において測定した最大引張強さが900メガパスカル以上のもの

(ｲ)　析出硬化熱処理段階で20度の温度において測定した最大引張強さが1,500メガパスカル以上のもの

イ　次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　厚さが５ミリメートル以下の板又は管

(ｲ)　厚さが50ミリメートル以下の管であって、かつ、内径が270ミリメートル以上のもの

ウ　引張強さが20度の温度において1,500メガパスカル以上となるもののうち、外径が75ミリメートル以上の棒又は円筒形のもの

⑼　特殊鋼であって、抑制赤煙硝酸又は硝酸に耐食性を有するもの

23　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、航法装置若しくは磁気方位センサーであって、次のいずれかに該当するもの（⑴から⑺までに該当するものについては、ロケット又は無人航空機に使用することができるものに限る。）又はこれらの部分品

⑴　ペイロードを300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航法装置であって、ジャイロスタビライザー又は自動操縦装置とともに使用するように設計したもの

⑵　ジャイロ天測航法装置又は天体若しくは人工衛星の自動追跡により位置若しくは針路を測定することができる装置

⑶　直線加速度計であって、慣性航法装置用又は誘導装置用に使用するように設計したもののうち、スケールファクターの再現性が１年間につき0.125パーセント未満であって、バイアスの再現性が１年間につき0.012263メートル毎秒毎秒未満のもの（ペイロードを300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ことができるものに限る。）

⑷　ジャイロスコープであって、9.81メートル毎秒毎秒の直線加速度の状態におけるドリフトレートの安定性が１時間につき0.5度未満のもの（ペイロードを300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ことができるものに限る。）

⑸　加速度計又はジャイロスコープであって、慣性航法装置又は誘導装置に使用するように設計したもののうち、981メートル毎秒毎秒を超える直線加速度で使用することができるように設計したもの

⑹　⑶若しくは⑸に該当する加速度計又は⑷若しくは⑸に該当するジャイロスコープを用いた装置

⑺　磁気方位センサーであって、次のアからウまでの全てに該当するもののうち、軸数が３のもの

ア　ピッチ角（プラスマイナス90度）及びロール角（プラスマイナス180度）の内部傾き補正を有するもの

イ　緯度プラスマイナス80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0.5度未満のもの

ウ　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

⑻　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

24　ペイロードを300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200メートル以下の精度のもの

25　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

⑴　23又は24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（⑵から⑹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

⑵　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、次のアからエまでの全てに該当するもの

ア　重量が３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

イ　１分につき12,500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

ウ　２面以上での不釣合いを試験できるもの

エ　ローターの重量に対する残留不釣合いが１キログラムにつき0.2グラムミリメートル以下のもの

⑶　表示装置であって、⑵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

⑷　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、次のアからウまでの全てに該当するもの（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。）

ア　軸数が２以上のもの

イ　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

ウ　次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　いずれかの軸における角速度が１秒につき400度以上又は30度以下のものであって、当該角速度の分解能が１秒につき６度以下のもののうち、当該角速度の精度が１秒につき0.6度以下のもの

(ｲ)　いずれかの軸が10度以上回転する場合における角速度が、0.05パーセント以下の精度で安定するもの

(ｳ)　角度の位置決め精度が５秒以下のもの

⑸　ポジショニングテーブルであって、次のア及びイに該当するもの（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。）

ア　軸数が２以上のもの

イ　角度の位置決め精度が５秒以下のもの

⑹　遠心加速度試験機であって、980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

26　500キログラム以上のペイロードを300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飛行制御装置又は姿勢制御装置

27　26に掲げるものに使用するように設計したサーボ弁であって、周波数範囲が20ヘルツ以上2,000ヘルツ以下の全域において加速度の実効値が98メートル毎秒毎秒を超える振動に耐えることができるように設計したもの

28　26又は27に掲げるものの試験装置、校正装置又は心合わせ装置

29　アビオニクス装置又はその部分品であって、次のいずれかに該当するもの

⑴　レーダー（500キログラム以上のペイロードを300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ものに限る。）

⑵　パッシブセンサーであって、特定の電磁波源の方向又は地形の特性を探知するもの（500キログラム以上のペイロードを300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ものに限る。）