⑵　水中において活動する人の位置を自動的に探知するために設計したソナーであって、次のアからウまでの全てに該当するもののうち、音響アレーの送受信のために設計されたもの
ア　対象を探知することができる距離が530メートルを超えるもの
イ　当該装置から530メートル以内の距離にいる人を探知した場合の位置の誤差の２乗平均平方根が15メートル未満のもの
ウ　送信パルスの帯域幅が３キロヘルツを超えるもの
⑶　ハイドロホンであって、次のいずれかに該当するもの
ア　可撓性を有するセンサーを組み込んだもの
イ　可撓性を有し、直径又は長さが20ミリメートル未満であるセンサーを20ミリメートル未満の間隔で結合したものを組み込んだもの
ウ　次のいずれかの検出素子を有するもの
(ｱ)　光ファイバー
(ｲ)　圧電高分子膜（フッ化ビニリデン樹脂又はその共重合体を除く。）
(ｳ)　可撓性を有する圧電複合材料
(ｴ)　ニオブ酸鉛マグネシウム・チタン酸鉛の圧電性単結晶（固溶体から成長したもの）
(ｵ)　ニオブ酸鉛インジウム・ニオブ酸鉛マグネシウム・チタン酸鉛の圧電性単結晶（固溶体から成長したもの）
エ　加速度による影響を補正する機能を有するものであって、35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
オ　1,000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
⑷　えい航ハイドロホンアレーであって、次のいずれかに該当するもの
ア　ハイドロホングループの間隔（隣接する２のハイドロホングループの中心間の距離をいう。）が12.5メートル未満のもの又は12.5メートル未満に変更できるもの
イ　35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又は改造できるもの
ウ　⑹に該当するヘディングセンサーを有するもの
エ　長軸方向に強化したアレーホースを有するもの
オ　アレーの直径が40ミリメートル未満のもの
カ　⑶に該当するハイドロホン又は加速度による影響を補正する機能を有していないハイドロホン（音圧感度（１ボルト毎マイクロパスカルである場合を０デシベルとしたときのものをいう。以下同じ。）がマイナス180デシベルを超えるものに限る。）
⑸　えい航ハイドロホンアレー用に設計した信号処理装置であって、使用者によるプログラムの書換えが可能なもののうち、時間領域又は周波数領域の処理又は相関（スペクトル分析、デジタルフィルタリング又はビーム成形を含む。）を実時間処理できるもの
⑹　ヘディングセンサーであって、精度の絶対値が0.5度未満のもののうち、35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又は35メートルを超える水深で使用することができるように調整若しくは取り外しをすることができる水深測定装置を有するもの
⑺　海底用又は港湾ケーブル用のハイドロホンアレーであって、次のいずれかに該当するもの
ア　⑶に該当するハイドロホン又は加速度による影響を補正する機能を有していないハイドロホン（音圧感度がマイナス180デシベルを超えるものに限る。）
イ　ハイドロホングループの信号を多重化して処理することができるものであって、次の(ｱ)及び(ｲ)に該当するもの
(ｱ)　35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又は35メートルを超える水深で使用することができるように調整若しくは取り外しをすることができる水深測定装置を有するもの
(ｲ)　えい航ハイドロホンアレーとして転用できるもの
ウ　⑻に該当する加速度計を有する水中音波センサーを組み込んだもの
⑻　加速度計を有する水中音波センサーであって、次のアからエまでの全てに該当するもの（粒子速度センサー又は地中聴音器を除く。）
ア　３軸の加速度計により構成されるもの
イ　総加速度感度が48デシベルを超えるもの
ウ　35メートルを超える水深で動作するように設計されたもの
エ　操作周波数が20キロヘルツ未満のもの
⑼　海底用又は港湾用ケーブルシステム用に設計した信号処理装置であって、使用者によるプログラムの書換えが可能なもののうち、時間領域又は周波数領域の処理又は相関（スペクトル分析、デジタルフィルタリング又はビーム成形を含む。）を実時間処理できるもの
⑽　プログラムであって、次のいずれかに該当するものを内容とする情報が記載され、記録された文書、図画若しくは記録媒体
ア　えい航ハイドロホンアレーを用いて受信した音響データの実時間処理のための音響ビーム成形を行うために設計したもの
イ　えい航ハイドロホンアレーを用いて受信した音響データの実時間処理を行うためのソースコード
ウ　海底用又は港湾用ケーブルシステムを用いて受信した音響データの実時間処理のための音響ビーム成形を行うために設計したもの
エ　海底用又は港湾用ケーブルシステムを用いて受信した音響データの実時間処理を行うためのソースコード
オ　次の(ｱ)及び(ｲ)に該当するもの（ソースコードを含む。）
(ｱ)　音響データを実時間で処理するもの
(ｲ)　水中において活動する人の位置を自動的に探知するようにデータを処理するもの
43　光検出器又はこれを用いた装置であって、次のいずれかに該当するもの
⑴　宇宙用に設計した固体の光検出器であって、次のいずれかに該当するもの又はこれらの部分品
ア　10ナノメートル超300ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有し、かつ、400ナノメートルを超える波長における感度が最大感度の0.1パーセント未満のもの
イ　900ナノメートル超1,200ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有し、かつ、応答時定数が95ナノ秒以下のもの
ウ　1,200ナノメートル超30,000ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するもの
エ　宇宙用に設計したフォーカルプレーンアレーであって、素子の数が2,048を超え、かつ、300ナノメートル超900ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するもの
⑵　宇宙用に設計しておらず、かつ、熱型でないフォーカルプレーンアレーであって、次のいずれかに該当するもの又はこれらの部分品
ア　要素素子が900ナノメートル超1,050ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するものであって、次のいずれかに該当するもの
(ｱ)　応答時定数が0.5ナノ秒未満のもの
(ｲ)　電荷増倍を行うように特に設計又は改造したものであって、最大放射感度が10ミリアンペア毎ワットを超えるもの
イ　要素素子が1,050ナノメートル超1,200ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するものであって、次のいずれかに該当するもの
(ｱ)　応答時定数が95ナノ秒以下のもの
(ｲ)　電荷増倍を行うように特に設計又は改造したものであって、最大放射感度が10ミリアンペア毎ワットを超えるもの