ウ　要素素子を二次元に配列したものであって、それぞれの要素素子が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　要素素子を一次元に配列したものであって、それぞれの要素素子が1,200ナノメートル超3,000ナノメートル以下の波長範囲で最大感度を有するもののうち、次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　要素素子の配列方向を基準とする要素素子の縦横比が3.8未満のもの

(ｲ)　同一要素素子内に時間遅延及び積分機能を有するもの

オ　要素素子を一次元に配列したものであって、それぞれの要素素子が3,000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

カ　要素素子を二次元に配列した赤外線熱型フォーカルプレーンアレーであって、それぞれの要素素子がフィルターのない状態において8,000ナノメートル以上14,000ナノメートル以下の波長範囲で感度を有するもの

キ　要素素子が400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であって、次の(ｱ)及び(ｲ)に該当するもの

(ｱ)　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、760ナノメートルを超える波長における最大放射感度が10ミリアンペア毎ワットを超えるもの

(ｲ)　要素素子の数が32を超えるもの

(3)　リモートセンシング用に設計したモノスペクトルイメージセンサー又はマルチスペクトルイメージセンサーであって、次のいずれかに該当するもの

ア　瞬時視野が200マイクロラジアン未満のもの（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モノスペクトルイメージセンサーであって、組み込まれている光検出器又はフォーカルプレーンアレーが宇宙用に設計していないもののうち、次のいずれかに該当するものを除く。）

(ｱ)　電荷結合素子（ＣＣＤ）であって、電荷増倍を行うように設計又は改造されていないもの

(ｲ)　相補型金属酸化膜半導体（ＣＭＯＳ）素子であって、電荷増倍を行うように設計又は改造されていないもの

イ　400ナノメートル超30,000ナノメートル以下の波長範囲で使用するように設計したものであって、イメージデータをデジタル形式で出力するもののうち、次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　宇宙用に設計したもの

(ｲ)　航空機搭載用に設計したものであって、シリコンを用いた検出器以外の検出器を用いたもののうち、瞬時視野が2.5ミリラジアン未満のもの

(4)　光検出器を用いた装置であって、直視型のもののうち、次のいずれかに該当する光検出器を組み込んだもの

ア　20(10)イに該当するイメージ増強管

イ　(2)に該当するフォーカルプレーンアレー

ウ　(1)に該当する固体の光検出器

44　光学器械又はその部分品であって、次のいずれかに該当するもの

(1)　宇宙用に設計した光学部品であって、次のいずれかに該当するもの

ア　全体が稠密（ちゅう）な状態である場合に比し20パーセント未満の重量に軽量化したもの

イ　基板（コーティングしたもの又は保護膜を有するものを含む。）

ウ　宇宙空間で組み立てるように設計した反射鏡であって、組み立てた場合の受光面積の和が口径１メートル以上の反射鏡と同等になるものの部分品

エ　全ての方向について線膨張係数が温度１度当たり100万分の５以下の複合材料からなるもの

(2)　光学器械又は光学部品の制御装置であって、次のいずれかに該当するもの

ア　(1)に該当する宇宙用に設計した光学部品の表面形状又は方向を維持するように設計したもの

イ　光の走査、追尾若しくは安定化又は光共振器の調整を行うものであって、次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　直径又は長軸の長さが50ミリメートルを超える反射鏡を支えるように設計された光の走査用の反射鏡ステージであって、次のａからｃまでの全てに該当するもの又はそのために設計した電子制御装置

ａ　最大移動角距離がプラスマイナス26ミリラジアン以上のもの

ｂ　機器の共振周波数が500ヘルツ以上のもの

ｃ　角精度が10マイクロラジアン以下のもの

(ｲ)　光共振器の調整を行う装置であって、100ヘルツ以上の帯域幅及び10マイクロラジアン以下の精度を有するもの

ウ　最大振れ角が５度を超え、かつ、100ヘルツ以上の帯域幅で使用することができるジンバルであって、次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　直径又は長軸の長さが0.15メートル超１メートル以下のものであって、角加速度が２ラジアン毎秒毎秒を超え、かつ、精度が200マイクロラジアン以下のもの

(ｲ)　直径又は長軸の長さが１メートルを超えるものであって、角加速度が0.5ラジアン毎秒毎秒を超え、かつ、精度が200マイクロラジアン以下のもの

45　磁力計、磁場勾配計若しくは水中電場センター又はこれらの校正装置であって、次のいずれかに該当するもの

(1)　超電導の技術を利用した磁力計であって、次のいずれかに該当するもの

ア　静止状態で操作するように設計したものであって、運動中に生じるノイズを減少させるために設計した装置を有しないもののうち、１ヘルツの周波数における感度（帯域周波数の平方根当たりで表した実効値をいう。以下同じ。）が50フェムトテスラ以下のもの

イ　運動中に生じるノイズを減少させるために設計した装置を有するものであって、１ヘルツの周波数において運動中の感度が20ピコテスラ未満のもの

(2)　光ポンプ又は核磁気共鳴の技術を利用した磁力計であって、１ヘルツの周波数における感度が２ピコテスラ未満のもの

(3)　磁場勾配計であって、(1)に掲げる磁力計を２以上用いたもの

(4)　水中において磁場又は電場を検知する装置であって、(1)又は(2)に該当する磁力計を組み込んだもの

(5)　磁力計、磁場勾配計又は水中電場センサーの校正装置であって、次のいずれかに用いるためにに設計したもの

ア　１ヘルツの周波数における感度が２ピコテスラ以上20ピコテスラ未満の磁力計であり、感度が２ピコテスラ未満を実現する光ポンプ又は核磁気共鳴の技術を利用した磁力計

イ　１ヘルツの周波数で測定した場合の感度が８ナノボルト毎メートル未満の水中電場センサー

ウ　感度が３ピコテスラ毎メートル未満を実現する磁場勾配計のうち、次のいずれかに該当するもの

(ｱ)　(3)に該当するもの

(ｲ)　光ファイバーを用いた磁場勾配計であって、イントリンシック型のもの（１軸当たりの検出素子の数が１のものをいう。以下同じ。）のうち、感度が0.3ナノテスラ毎メートル未満のもの

(ｳ)　光ファイバーを用いていない磁場勾配計であって、イントリンシック型のもののうち、感度が0.015ナノテスラ毎メートル未満のもの

46　レーダー又はその部分品であって、次のいずれかに該当するもの（別表第４に掲げるものを除く。）

(1)　合成開口レーダー、逆合成開口レーダー又は側方監視レーダーとして使用することができるもの

(2)　次のいずれかの技術を利用するもの

ア　スペクトル拡散

イ　周波数アジリティー