⑶　次のいずれかに該当するパルス圧縮技術を利用するもの
ア　パルス圧縮比が150を超えるもの
イ　圧縮パルス幅が200ナノ秒未満のもの
⑷　パルスレーダー断面積計測装置であって、送信するパルス幅が100ナノ秒以下のもの又はその部分品

47　加速度計であって、次のいずれかに該当するもの又はその部分品
⑴　直線加速度計（振動又は衝撃のみの計測に限定されたものを除く。）であって、次のいずれかに該当するもの
ア　147.15メートル毎秒毎秒以下の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であって、次のいずれかに該当するもの
㋐　バイアスの安定性（校正後のものをいう。以下この表において同じ。）が１年間につき0.00128メートル毎秒毎秒未満のもの
㋑　スケールファクターの安定性が１年間につき0.013パーセント未満のもの
イ　147.15メートル毎秒毎秒超981メートル毎秒毎秒以下の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であって、次の㋐及び㋑に該当するもの
㋐　バイアスの再現性が１年間につき0.0122625メートル毎秒毎秒未満のもの
㋑　スケールファクターの再現性が１年間につき0.125パーセント未満のもの
ウ　慣性航法装置又は慣性誘導装置に使用するように設計したものであって、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
⑵　角加速度計又は回転加速度計であって、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

48　ジャイロスコープ若しくは角速度センサーであって、次のいずれかに該当するもの又はその部分品
⑴　981メートル毎秒毎秒以下の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であって、次のいずれかに該当するもの
ア　測定範囲が１秒当たり500度未満のものであって、次のいずれかに該当するもの
㋐　バイアスの安定性が、9.81メートル毎秒毎秒の状態で１月間測定した場合に、１時間あたり0.5度未満のもの
㋑　角度のランダムウォークを時間の平方根当たりで表した実効値が0.0035度以下のもの（スピニングマスジャイロを除く。）
イ　測定範囲が１秒当たり500度以上のものであって、次のいずれかに該当するもの
㋐　バイアスの安定性が、9.81メートル毎秒毎秒の状態で３分間測定した場合に、１時間につき４度未満のもの
㋑　角度のランダムウォークを時間の平方根当たりで表した実効値が0.1度以下のもの（スピニングマスジャイロを除く。）
⑵　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

49　慣性航法装置その他の慣性力を利用する装置（位置情報等を調整後、外部の参照情報によらず機首方向又は位置を決定及び維持するために、速度及び方角の変化を計測する加速度計又はジャイロスコープを組み込んでいるものであって、姿勢方位基準装置（ＡＨＲＳｓ）、ジャイロコンパス、慣性測定ユニット（ＩＭＵｓ）、慣性航法システム（ＩＮＳｓ）、慣性参照システム（ＩＲＳｓ）、慣性参照ユニット（ＩＲＵｓ）を含む。）であって、次のいずれかに該当するもの（１以上の国際連合加盟国の航空当局が民間航空機用であることを証明したものを除く。）
⑴　航空機用、陸上車両用又は船舶用に設計されたものであって、位置参照情報によらずに位置情報を提供するもののうち、ノーマルアライメント後の精度が次のいずれかに該当するもの
ア　平均誤差半径が１時間につき0.8海里以下のもの
イ　平均誤差半径が移動距離の0.5パーセント以下のもの
ウ　平均誤差半径が24時間で総ドリフト１海里以下のもの
⑵　航空機用、陸上車両用又は船舶用に設計され、位置参照情報を内蔵するものであって、全ての位置参照情報の喪失後４分以内に位置情報を提供し、平均誤差半径が10メートル未満のもの
⑶　航空機用、陸上車両用又は船舶用に設計され、真北方向を示すものであって、次のいずれかに該当するもの
ア　最大動作角速度が１秒当たり500度未満であって、位置参照情報を用いない機首方位精度が0.07度を測定地点の緯度の余弦で除した値以下又は緯度45度の地点において６分以下のもの
イ　最大動作角速度が１秒当たり500度以上であって、位置参照情報を用いない機首方位精度が0.2度を測定地点の緯度の余弦で除した値以下又は緯度45度の地点において17分以下のもの
⑷　二次元以上において、加速度測定値又は角速度測定値を提供するものであって、次のいずれかに該当するもの
ア　任意の軸に沿って、いかなる参照情報も使用することなく、47又は48に規定する仕様のもの
イ　宇宙用に設計したものであって、任意の軸に沿った角度のランダムウォークを時間の平方根当たりで表した実効値が0.1度以下で、かつ、角速度の測定値を与えるもの

50　航法装置若しくはアビオニクス装置又はこれらの部分品の設計若しくは製造に係る技術（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。）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、又は記録された文書、図画又は記録媒体（別表第４に掲げるものを除く。）
⑴　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。）
⑵　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
⑶　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。）
ア　ドップラー効果を利用するレーダーからの速度データ
イ　ジーピーエス又はグローナスからの航法データ
ウ　データベース参照航法装置からのデータ
⑷　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。）
ア　飛行の全行程を管理するためのデジタル飛行管理装置
イ　推進制御と飛行制御を統合するための装置
ウ　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
エ　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
オ　機体表面の静的データを基準とするエアーデータ装置
カ　三次元ディスプレイ

51　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（13（⑷を除く。）に該当するものを除く。）
⑴　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
ア　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、次の㋐及び㋑の揚荷能力を有するもの
㋐　当該潜水艇の空中重量の10パーセント以上
㋑　15キロニュートン以上
イ　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