⑵　遠心力式釣合い試験機（別表第１に掲げるもの及び一面釣合い試験機を除く。）
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。）
⑶　衛星航法システムからの電波を受信する装置であって、次のいずれかに該当するもの又はそのために特に設計した部分品
ア　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
イ　航行又は飛しょうする移動体に使用す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　毎秒600メートルを超える速度のもとで、航法に係る情報を提供することができるもの
㋑　軍隊又は政府機関による使用を目的として設計若しくは改良され、かつ、衛星航法システムで用いられる暗号化された信号又はデータにアクセスするための暗号の復号機能を有するもの（民生用途又は生命若しくは身体の安全を確保するための航法データを受信するように設計したものを除く。）
㋒　意図的な妨害を受ける環境のもとで機能することを目的として、ナルステアラブルアンテナ、電子的に走査が可能なアンテナその他妨害除去機能を有するように設計したもの（民生用途又は生命若しくは身体の安全を確保するための航法データを受信するように設計したものを除く。）
⑷　125度を超える温度における使用を目的として設計若しくは改良された軍用の電子組立品（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。）
⑸　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に使用するように設計したアンビリカル電気コネクタ又は段間電気コネクタ（ペイロードとロケットの間の電気コネクタを含む。）
30　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ように設計した熱電池であって、電解質として固体の非導電無機塩類を含むもの
31　航空機搭載用又は船舶搭載用の重力計であって、精度が0.7ミリガル以下のもののうち、測定所要時間が２分以内のもの（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ことができるものに限る。）又はこれらの部分品
32　航空機搭載用若しくは船舶搭載用の重力勾配計（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ことができるものに限る。）又はこれらの部分品
33　ロケット又は無人航空機の発射台又は地上支援装置であって、次のいずれかに該当するもの
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の取扱い、制御、作動又は発射用に設計した装置
⑵　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の輸送、取扱い、制御、作動又は発射用に設計した車両
34　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無線遠隔測定装置又は無線遠隔制御装置（地上装置を含む。）であって、次のいずれにも該当しないもの
⑴　有人航空機又は人工衛星に使用するように設計したもの
⑵　陸上又は海洋において用いられる移動体に使用するように設計したもの
⑶　民生用途又は生命若しくは身体の安全を確保するための航法データを提供する衛星航法システムからの情報を受信するように設計したもの
35　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追跡装置であって、次のいずれかに該当するもの
⑴　ロケット又は無人航空機に搭載されたコード変換器を使用するものであって、地上、海上若しくは飛しょう体上の連携機器又は衛星航法システムとの相互連携の下で、即時に飛行位置及び速度のデータを計測することができるもの
⑵　距離測定用のレーダーであって、光を利用した追跡装置を有するもののうち、次のアからウまでの全てに該当するもの
ア　角度分解能が３ミリラジアン未満のもの
イ　距離分解能の２乗平均が10メートル未満で測定することができる距離が30キロメートル以上のもの
ウ　速度分解能が１秒につき３メートル未満のもの
36　500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に搭載するように設計したアナログ電子計算機又はデジタル電子計算機であって、次のいずれかに該当するもの
⑴　零下45度より低い温度から55度を超える温度まで使用することができるように設計したもの
⑵　全吸収線量がシリコン換算で50万ラド以上となる放射線照射に耐えることができるように設計したもの