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
92　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
93　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、91又は92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
94　ジャイロ天測航法装置若しく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　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であって、方位精度が20秒以下のもの
⑵　⑴に該当する装置のために設計した部分品であって、次のいずれかに該当するもの
ア　光学ヘッド又はバッフル
イ　データ処理ユニット
95　衛星航法システムからの電波を受信する装置（アダプティブアンテナ技術を用いない複数の全方向性アンテナからの信号をろ波、切換又は合成するように設計した部分品のみを用いるものを除く。）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　位置及び時刻に関するレンジングコードにアクセスするための暗号の復号化アルゴリズムを有するもの（民生用に設計されたものを除く。）
⑵　アダプティブアンテナシステムを構成するもの
96　航空機用の高度計であって、4.4ギガヘルツを超える周波数又は4.2ギガヘルツより低い周波数で使用することができるように設計したもののうち、次のいずれかに該当するもの
⑴　送信出力制御機能を有するもの
⑵　位相偏移変調機能を有するもの
97　94から96までのいずれかに該当するものの試験装置、校正装置、心合わせ装置又は製造装置
98　リングレーザージャイロの鏡面の特性確認のために設計した装置であって、次のいずれかに該当するもの及びこれらの製造装置
⑴　スキャッタロメータであって、測定精度が0.001パーセント以下のもの
⑵　プロフィロメータであって、測定精度が0.5ナノメートル以下のもの
99　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、94に該当する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。）
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
⑸　次のいずれかに該当するヘリコプター用の装置の開発のために設計したＣＡＤプログラム
ア　多軸の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
イ　反トルク又は方向を制御する装置であって、循環制御方式によるもの
100　繋（けい）索式の潜水艇であって、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のうち、次のいずれかに該当するもの（13に該当するものを除く。）
⑴　有人式のもの