ハ　工作機械用に特に設計した回転位置フィードバック装置又は角度の変位を測定する装置であって、角度の精度が〇・九角度秒以下のもの（平行光線を用いて鏡の角度の変位を測定する光学的器械を除く。）

ニ　［略］

九　ロボット（操縦ロボット及びシーケンスロボットを除く。）であって、次のいずれかに該当するもの又はその制御装置若しくはエンドエフェクター

［削る］

イ～ハ　［略］

十　複合回転テーブル又は加工中に中心線の他の軸に対する角度を変更することができるスピンドルであって、工作機械用に設計したもののうち、次のいずれかに該当するもの

イ　削除

ロ　削除

ハ　複合回転テーブルであって、次の（一）及び（二）に該当するもの

（一）　旋削、フライス削り又は研削をすることができる工作機械用に設計したもの

（二）　輪郭制御のために同時に制御することができるように設計した二つの回転軸を有するもの

ニ　加工中に中心線の他の軸に対する角度を変更することができるスピンドルであって、次の（一）及び（二）に該当するもの

（一）　旋削、フライス削り又は研削をすることができる工作機械用に設計したもの

（二）　輪郭制御のために同時に制御することができるように設計したもの

十一　［略］

第六条　輸出令別表第一の七の項の経済産業省令で定める仕様のものは、次のいずれかに該当するものとする。

一　集積回路（モノリシック集積回路、ハイブリッド集積回路、マルチチップ集積回路、膜形集積回路（シリコンオンサファイア集積回路を含む。）、光集積回路、三次元集積回路及びモノリシックマイクロ波集積回路を含む。）であって、次のいずれかに該当するもの

イ　［略］

ロ　マイクロプロセッサ、マイクロコンピュータ、マイクロコントローラ、化合物半導体を用いた記憶素子用のもの、アナログデジタル変換用のもの、アナログデジタル変換機能を有しデジタル化されたデータを記録し、若しくは処理することができるもの、デジタルア

［新設］

ハ　［略］

九　ロボット（操縦ロボット及びシーケンスロボットを除く。）であって、次のいずれかに該当するもの又はその制御装置若しくはエンドエフェクター

イ　プログラム又はプログラムの数値データを作成又は書き換えるために、即時に完全三次元の画像処理又は完全三次元の情景解析ができるもの

ロ～ニ　［略］

十　フィードバック装置、複合回転テーブル又は加工中に中心線の他の軸に対する角度を変更することができるスピンドルであって、測定装置又は工作機械の部分品又は附属装置であるもののうち、次のいずれかに該当するもの

イ　直線上の位置のフィードバック装置であって、当該装置の精度がミリメートルで表した当該装置の有効測定長さの十万分の六パーセントに〇・〇〇〇八ミリメートルを加えて得た数値未満のもの

ロ　角度のフィードバック装置であって、当該装置の精度が〇・〇〇〇二五度未満のもの

ハ　複合回転テーブル又は加工中に中心線の他の軸に対する角度を変更することができるスピンドルであって、工作機械に取り付けることによって、その機械を第二号から第五号までのいずれかに規定する仕様にすることができるもの

［新設］

十一　［略］

第六条　輸出令別表第一の七の項の経済産業省令で定める仕様のものは、次のいずれかに該当するものとする。

一　集積回路（モノリシック集積回路、ハイブリッド集積回路、マルチチップ集積回路、膜形集積回路（シリコンオンサファイア集積回路を含む。）、光集積回路、三次元集積回路及びモノリシックマイクロ波集積回路を含む。）であって、次のいずれかに該当するもの

イ　［略］

ロ　マイクロプロセッサ、マイクロコンピュータ、マイクロコントローラ、化合物半導体を用いた記憶素子用のもの、アナログデジタル変換用のもの、アナログデジタル変換機能を有しデジタル化されたデータを記録し、若しくは解析することができるもの、デジタルア