

# 外国為替令 別表 項目別対比表 (該非判定用)

©CISTEC

2019.01.09施行行政省令等対応 ( 2 / 3 )

11- (4) アビオニクス装置の設計、製造 又は使用に係る技術であつて、 経済産業省令で定めるもの (4の項の中欄に掲げるものを除く。)	判定欄	注 釈	記 入 欄
[省令] 第23条 [第3項] 外為令別表の11の項(4)の経済産業省令で定める技術は、 次のいずれかに該当するものとする。	該 当 ○ 非該当 × 対象外 -		
三 アクティブ飛行制御装置の設計に係る技術であつて、 次のいずれかに該当するもの	[ ]		
イ 航空機の機体若しくは飛行制御系統機器の作動状態の探 知、飛行制御データの送信又はアクチュエーターの動作に 対する指令のための光通信に係る技術(プログラムを除く。) であつて、フライバイライトシステムの アクティブ飛行制御装置の設計に必要なもの	[ ]		
ロ アクティブ飛行制御装置内の部分品の性能の低下及び故障を 予測し、その度合いを緩和するため、部分品のセンサーから 得られる情報を分析するための実時間のアルゴリズム	[ ]		
ハ アクティブ飛行制御装置の性能の低下及び故障の度合い を緩和するため、機器の故障を識別し、力及びモーメント の制御を再構成するための実時間のアルゴリズム	[ ]		
ニ 飛行の全行程を管理するためデジタル飛行管理装置 にデジタル飛行制御、航法及び推進制御のデータを 統合する技術(プログラムを除く。)	[ ]		
ホ イからニまで、ト又はチのいずれかに該当する技術を用いた アクティブ飛行制御装置のために設計したCADプログラム	[ ]	付表技術	
ヘ ホのプログラムの設計に必要な技術(プログラムを除く。)	[ ]		
ト フライバイワイヤシステムの機能要件に到達させるために 必要な技術(プログラムを除く。)であつて、 次の(一)及び(二)に該当するもの	[ ]		
(一) 内部ループ機体制御であつて、 40ヘルツ以上の閉ループ制御の周波数を必要とするもの	[ ]		数値 ( )
(二) 次のいずれかに該当するもの	[ ]		
1 飛行包絡線の範囲内において、0.5秒以内に補正されなければ 復元制御力を失う機体の不安定さを補正できるもの	[ ]	数値 ( )	
2 機体状態の異常変化を補正する際に、 2以上の軸の制御を結合するもの	[ ]	数値 ( )	
3 ニに規定する機能を実施するもの (オートパイロットを除く。)	[ ] 《 》	] 除外	
4 迎角18度以上、横滑り角15度以上、 ピッチレート毎秒15度以上、ヨー・レート毎秒15度以上 又はロールレート毎秒90度以上のとき(離着陸時を除く。)	[ ] 《 》	] 除外	
に、機体を安定的で制御された飛行とするための技術			数値 ( ) 数値 ( ) 数値 ( )
チ フライバイワイヤシステムの機能要件に到達させるために 必要な技術(プログラムを除く。)であつて、 次の(一)及び(二)を達成するためのもの	[ ]		
(一) フライバイワイヤシステム内でいずれか2箇所の 故障が連続して起きた場合であっても、 機体のコントロールが失われないこと	[ ]		数値 ( )
(二) 機体の制御が失われる確率が、飛行時間当たりの 故障率の10億分の1以下であること	[ ]		数値 ( )