

外国為替令 別表 項目別対比表（該非判定用）

©CISTEC

2019.01.09施行政省令等対応（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。 <u>三 アクティブ飛行制御装置の設計に係る技術であつて、</u> 次のいずれかに該当するもの	該当○ 非該当× 対象外-		
<u>Ⅰ 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</u> (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	[]		
<u>Ⅱ 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</u>	[]		
<u>Ⅲ 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</u>	[]		
<u>二 飛行の全行程を管理するためデジタル飛行管理装置</u> 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。)	[]		
<u>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</u> 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	[]		
<u>ヘ ホのプログラムの設計に必要な技術</u> (プログラムを除く。)	[]	付表技術	
<u>上 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</u> (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	[]		
<u>(一) 内部ループ機体制御であつて、</u> 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	[]	数值()	
<u>(二) 次のいずれかに該当するもの</u>	[]	数值()	
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	[]	数值()	
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	[]	数值()	
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1.5度以上、ヨー・レート毎秒1.5度以上 又はロールレート毎秒9.0度以上のとき(離着陸時を除く。) に、機体を安定的に制御された飛行とするための技術	[] 《》	除外	数值() 数值() 数值()
<u>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</u> (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	[]		
<u>(一) フライバイワイヤシステム内でいずれか2箇所の</u> 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	[]	数值()	
<u>(二) 機体の制御が失われる確率が、飛行時間当たりの</u> 故障率の10億分の1以下であること	[]	数值()	