

(d) remotely controlled articulated manipulators specially designed or modified for use with submersible vehicles and are

(i) equipped with control systems that employ information from sensors that measure the force or torque applied to an external object, the distance from an external object or the tactile sense between the manipulator and an external object, other than control systems in which force and torque are only measured for display to the operator,

(ii) controlled by proportional master-slave techniques or by the use of a dedicated stored program computer, or

(iii) capable of exerting a force of 250 N or more or a torque of 250 N.m or more, and that use titanium-based alloys or fibrous and filamentary composite materials in the structural members of the manipulators;

(e) photographic cameras and associated equipment specially designed or modified for underwater use that have a film format of 35 mm or larger and

(i) are capable of film advancement at a rate greater than 5 frames per second,

(ii) are capable of annotating the film with data provided by a source external to the camera,

(iii) are capable of taking more than 250 full-frame exposures without changing the film,

(iv) have autofocusing specially designed or modified for underwater use, or

(v) are capable of operating at depths of below 1 000 m; and

(f) light systems specially designed or modified for use underwater, as follows:

(i) stroboscopic lights capable of

(A) light output energy of more than 150 J per flash, or

(B) flash rates of more than 5 flashes per second at a light output energy of more than 10 J per flash, and

(ii) other lights and associated equipment capable of operating at depths of below 1 000 m.

Deep Submergence Vehicles

1418 Deep submergence vehicles, manned or unmanned, tethered or untethered, that are capable of operating at depths of below 1 000 m, and specially designed or modified associated systems, equipment, components and materials therefor, including

(a) pressure housings or pressure hulls;

(b) propulsion motors and thrusters; and

(c) hull penetrators or connectors.

Floating Docks

1425 Floating docks and software therefor, as follows:

(a) floating docks specially designed for use at remote locations, without support from shore bases, and have

(i) a welding and pipe fitting repair shop,

(ii) an electrical and electronic repair shop,

(iii) a mechanical repair or metal working machine shop, and

d) manipulateurs articulés télécommandés spécialement conçus ou modifiés pour être utilisés avec des véhicules submersibles et qui, selon le cas:

(i) sont munis de systèmes de commande de manipulateur utilisant des informations provenant de capteurs qui mesurent la force ou le couple appliqué à un objet extérieur, la distance d'un objet extérieur ou une perception tactile d'un objet extérieur par le manipulateur, à l'exclusion des systèmes où la force ou le couple sont mesurés et affichés uniquement pour l'opérateur,

(ii) sont commandés par des techniques maître-esclave proportionnelles ou au moyen d'un ordinateur spécialisé à programme enregistré,

(iii) peuvent exercer une force d'au moins 250 N ou un couple d'au moins 250 N.m et utilisent des alliages de titane ou des matériaux composites fibreux et filamenteux dans leurs éléments de structure;

e) appareils photographiques et matériel connexe spécialement conçus ou modifiés pour utilisation sous-marine, utilisant de la pellicule de 35 mm ou plus et présentant l'une ou plusieurs des caractéristiques suivantes:

(i) avance de la pellicule supérieure à 5 images par seconde,

(ii) annotation de la pellicule avec des données fournies par une source extérieure à l'appareil,

(iii) prise de plus de 250 images utilisant la hauteur totale du cadrage sans changement de film,

(iv) mise au point automatique spécialement conçue ou modifiée pour utilisation sous-marine,

(v) fonctionnement à des profondeurs de plus de 1 000 m;

f) sources lumineuses spécialement conçues ou modifiées pour utilisation sous-marine, à savoir:

(i) sources lumineuses stroboscopiques capables d'assurer:

(A) soit un rendement supérieur à 150 J par éclair,

(B) soit une cadence supérieure à 5 éclairs par seconde à une sortie d'énergie supérieure à 10 J par éclair,

(ii) autres sources lumineuses et matériel connexe capables de fonctionner à des profondeurs supérieures à 1 000 m.

Véhicules à submersion profonde

1418 Véhicules à submersion profonde, avec ou sans pilote, attachés ou non, capables d'opérer à des profondeurs de plus de 1 000 m, ainsi que leurs systèmes, équipement, composants et matériaux connexes spécialement conçus ou modifiés, y compris:

a) les enceintes ou coques pressurisées;

b) les moteurs de propulsion et systèmes de poussée;

c) les dispositifs de connexion et de pénétration de coque.

Cales flottantes

1425 Cales flottantes et leur logiciel, à savoir:

a) cales flottantes spécialement conçues pour être utilisées à des emplacements reculés, sans le soutien de bases côtières, incluant les installations suivantes:

(i) atelier de soudage et de réparation de tuyauteries,

(ii) atelier de réparations électriques et électroniques,

(iii) atelier de réparations mécaniques ou de travail des métaux, c'est-à-dire constructions mécaniques,