

2. «logiciel» de conception ou de «production» de radomes :
 - a. spécialement conçus pour protéger les «antennes à réseaux phasés électroniquement orientables» visées par l'alinéa 1061.8.e.; **et**
 - b. produisant un diagramme d'antenne selon lequel le niveau moyen des lobes secondaires est d'au moins 40 dB inférieur au niveau maximal du lobe principal.

Note technique

Aux fins de l'alinéa 1064.3.h.2.b., le 'niveau moyen des lobes secondaires' est mesuré sur l'ensemble des lobes secondaires, sans tenir compte de la portée angulaire du lobe principal ni des deux premiers lobes secondaires situés de chaque côté du lobe principal.

1065. Technologie

1. «Technologie», au sens de la Note générale de technologie, pour le «développement» des équipements, matériaux ou «logiciels» visés par les sous-Catégories 1061., 1062., 1063. ou 1064.
2. «technologie», au sens de la Note générale de technologie, pour la «production» des équipements ou matériaux visés par les sous-Catégories 1061., 1062. ou 1063.;
3. autres «technologies», comme suit :
 - a. Acoustique - Néant;
 - b. Capteurs optiques - Néant;
 - c. Appareils de prises de vues - Néant;
 - d. Optique
 1. «technologie» de revêtement et de traitement des surfaces optiques «nécessaire» à l'obtention d'une uniformité égale à 99,5 % ou meilleure pour des revêtements optiques ayant un diamètre ou une longueur de l'axe principal de 500 mm ou plus et une perte totale (absorption et dispersion) de moins de 5×10^{-3} ;

N.B.
Voir aussi l'alinéa 1025.3.f.
 2. «technologie» de fabrication optique faisant appel aux techniques de tournage à pointe de diamant unique produisant des précisions de fini de surface meilleures que 10 nm valeur efficace sur des surfaces non planes supérieures à $0,5 \text{ m}^2$;
- e. Lasers

«Technologie» «nécessaire» au «développement», à la «production» ou à l'utilisation d'instruments de diagnostic ou de cibles spécialement conçus pour les installations d'essai pour l'essai des «lasers à très grande puissance («SHPL») ou l'essai ou l'évaluation de matériaux irradiés par des faisceaux de «lasers à très grande puissance» («SHPL»);
- f. Magnétomètres

«Technologie» «nécessaire» au «développement» ou à la «production» de sondes magnétométriques ou de systèmes de sondes magnétométriques présentant l'une des caractéristiques suivantes :

 1. un «niveau de bruit» : inférieur à 0,05 nT valeur efficace par racine carrée de Hertz à des fréquences inférieures à 1 Hz; **ou**
 2. un «niveau de bruit» : 1×10^{-3} nT valeur efficace par racine carrée de Hertz à des fréquences de 1 Hz ou plus;
- g. Gravimètres - Néant;
- h. Radars - Néant.

Catégorie 1070: Navigation et aéro-électronique**1071. Systèmes, équipements et composants****N.B. 1 :**

Pour la commande automatique de véhicules submersibles. Voir la Catégorie 1080. Pour les radars, voir la catégorie 1060.

N.B. 2 :

Pour les équipements inertiels de navigation pour les navires ou les submersibles, voir l'article 2009.e. sur la Liste des munitions.

1. Accéléromètres linéaires conçus pour être utilisés dans des systèmes inertiels de navigation ou des systèmes de guidage et présentant l'une des caractéristiques suivantes, et leurs composants spécialement conçus :
 - a. «stabilité» de «biais» inférieure à (meilleure que) 130 micro g par rapport à une valeur d'étalonnage fixe sur une période d'un an;
 - b. «stabilité» de «facteur d'échelle» inférieure à (meilleure que) 130 ppm par rapport à une valeur d'étalonnage fixe sur une période d'un an; **ou**
 - c. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 100 g.

N.B. :

Pour des accéléromètres angulaires ou rotationnels, voir l'article 1071.2.

2. Gyroscopes et accéléromètres angulaires ou rotationnels présentant l'une des caractéristiques suivantes et leurs composants spécialement conçus :
 - a. «stabilité» de «vitesse de précession» mesurée dans un environnement de 1 g sur une période de trois mois et par rapport à une valeur d'étalonnage fixe :
 1. inférieure à (meilleure que) $0,1^\circ$ par heure lorsque l'appareil est spécifié pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire en-dessous de 10 g; **ou**
 2. inférieure à (meilleure que) $0,5^\circ$ par heure lorsque l'appareil est spécifié pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire de 10 à 100 g inclus; **ou**
 - b. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 100 g.
3. Systèmes inertiels de navigation (INS) et composants spécialement conçus, comme suit :
 - a. Systèmes inertiels de navigation (à cardan et liés) et équipements inertiels conçus pour des «aéronefs» ou pour usage dans un véhicule terrestre ou dans un «véhicule spatial» pour l'attitude, le guidage ou la commande, présentant l'une des caractéristiques suivantes et des composants expressément conçus à cette fin :
 1. erreur de navigation (inertie seule), après un alignement normal, de 0,8 mille nautique par heure (erreur circulaire probable à 50 %) ou moins (meilleure); **ou**
 2. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 10 g.
 - b. Systèmes inertiels de navigation hybrides incorporés avec un ou plusieurs systèmes mondiaux de navigation par satellite (GNSS) ou avec un ou plusieurs systèmes de «navigation par référence fondée sur des données» («BRN») pour l'attitude, le guidage ou la commande, après un alignement normal, et précision de position de navigation INS, après perte du GNSS ou du «DBRN» pour une période pouvant atteindre 4 minutes, ou moins (meilleure) que l'ECP à 10 mètres.