

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
«technologie», comme suit :
 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. de 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****Note :**

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

1. Accéléromètres 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;
 - c. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 100 g.
2. gyroscopes 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;
 - b. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 100 g.

3. systèmes inertiels de navigation (à cardan et liés) et équipements inertiels conçus pour des «aéronefs» ou pour usage terrestre ou pour usage dans un «véhicule spatial», pour l'attitude, le guidage ou la commande, présentant l'une des caractéristiques suivantes, et leurs composants spécialement conçus :
 - a. 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**
 - b. spécifiés pour fonctionner à des niveaux d'accélération linéaire supérieurs à 10 g.

Note 1 :

Les paramètres établis à l'alinéa 1071.3.a. s'appliquent dans les conditions suivantes :

1. vibrations aléatoires d'entrée de 7,7 g de valeur efficace globale pendant la première demi-heure et durée totale de l'essai de une heure et demie par axe selon chacun des trois axes perpendiculaires, les vibrations aléatoires présentant les caractéristiques suivantes :
 - a. densité du spectre de puissance uniforme de $0,04 \text{ g}^2/\text{Hz}$ dans l'intervalle de fréquences de 15 à 1 000 Hz; **et**
 - b. atténuation de la densité du spectre de puissance de $0,04 \text{ g}^2/\text{Hz}$ à $0,01 \text{ g}^2/\text{Hz}$ dans l'intervalle de fréquences de 1 000 à 2 000 Hz; **ou**
2. un taux de roulis-tangage égal ou supérieur à $+ 2,62$ radians/s (150 deg/s); **ou**
3. conformes aux normes nationales, équivalentes à 1. ou 2. ci-dessus.

Note 2 :

Le paragraphe 1071.3. ne vise pas les systèmes inertiels de navigation qui sont homologués pour une utilisation sur «aéronefs civils» par les autorités aéronautiques civiles d'un pays participant.

4. gyro-astro-compas, et autres appareils permettant de déterminer la position ou l'orientation par poursuite automatique des corps célestes ou satellites, avec une précision d'azimut égale ou inférieure à (meilleure que) 5 secondes d'arc.