

仕 様 書

1 物件の名称・数量等

内視鏡システム 数量：1式

2 必要とする仕様の内容

- ・ 本件調達物品に係る性能、機能及び技術等（以下「性能等」という。）の要求要件（以下「技術的要件」という。）は下記のとおりとする。
- ・ 必須の要求要件は本院が必要とする最低限の要求要件を示しており、入札機器の性能等がこれを満たしていないとの判断がなされた場合には不合格となり、落札決定の対象から除外する。
- ・ 当仕様書に記載のない事項及び不明な点については、適宜病院と協議すること。

項 目	技術的要件
1. ビデオシステムセンター	1. ビデオシステムセンターは以下の条件を満たすこと。 1-1. 撮像方式は面順次式と同時式の二つに対応していること。 1-2. 5色のLEDを搭載していること。 1-3. 4K対応の12G SDIを搭載していること。 1-4. 狭帯域光観察の機能を有していること。 1-5. ビデオシステムセンター(CV-290)を組み合わせることでオリンパス社製の260シリーズのスコップが使用可能であること。
2. 内視鏡用超音波観測装置	2. 内視鏡用超音波観測装置は以下の条件を満たすこと。 2-1. メカニカル走査式と電子走査式を持った装置であること。 2-2. プローブ駆動ユニットの組合せで超音波プローブが使用可能であること。 2-3. FLOWモードを搭載していること。 2-4. ソフトウェアの組合せで造影コーが可能であること。 2-5. ソフトウェアの組合せでエラストグラフィが可能であること。 2-6. ソフトウェアの組合せでソフトウェア計測(SWQ)が可能であること。
3. プロブ駆動ユニット	3. プロブ駆動ユニットは以下の条件を満たすこと。 3-1. 内視鏡用超音波観測装置との組合せで超音波プローブの使用が可能であること。 3-2. 3次元走査用の超音波プローブが使用可能であること。
4. 内視鏡画像診断ソフトウェア	4. 内視鏡画像診断ソフトウェアは以下の条件を満たしていること。 4-1. 大腸内視鏡動画をPCに入力し、機械学習することによって構築された推論モデルに基づき、画面上に大腸ポリープが存在する可能性の表示が可能であること。 4-2. 大腸内視鏡画像から病変の存在を検出し、警告音と内視鏡表示エリアの外部四隅を着色及び病変部位に矩形を表示することにより注意喚起が可能であること。 4-3. 大腸内視鏡狭帯域光観察画像から病変の特徴を検出して解析を行い、腫瘍または非腫瘍の推論結果を表示可能であること。 4-4. 推論結果の対象領域をヒートマップにて表示が可能であること。
5. 十二指腸ビデオスコープ	5. 十二指腸ビデオスコープは以下の条件を満たすこと。 5-1. 先端部外径13.5mm以下、軟性部外径11.3mm以下であること。 5-2. チャンセル径は4.2mm以上であること。 5-3. 2種類以上のガイドワイヤー固定機能を有していること。
6. 上部消化管汎用ビデオスコープ ①	6. 上部消化管汎用スコープは以下の条件を満たすこと。 6-1. 先端部外径が9.9mm以下、軟性部外径は9.9mm以下であること。 6-2. レバー式の光学ズームを搭載していること。

7. 上部消化管汎用ビデオスコープ ②	6-3. 内視鏡システムセンターとの組合せで高速面順次方式が可能であること。 7. 上部消化管汎用スコープ は以下の条件を満たすこと。 7-1. 先端部外径 5.4 mm以下、軟性部外径 5.8 mm以下であること。 7-2. チャンネル径は 2.2 mm以上であること。 7-3. 撮像方式は面順次方式であること。
8. 上部消化管汎用ビデオスコープ ③	8. 上部消化管汎用スコープ は以下の条件を満たすこと。 8-1. 先端部外径 9.8 mm以下、軟性部外径 9.9 mm以下であること。 8-2. チャンネル径は 3.2 mm以上であること。 8-3. ウォータージェット機能を有していること。 8-4. 撮像方式は面順次方式であること。
9. 上部消化管汎用ビデオスコープ ④	9. 上部消化管汎用スコープ は以下の条件を満たすこと。 9-1. 先端部外径 8.9mm 以下、軟性部外径 8.9 mm以下であること。 9-2. チャンネル径は 2.8 mm以上であること。 9-3. 撮像方式は面順次方式であること。
10. 大腸ビデオスコープ ①	10. 大腸ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。 10-1 先端部外径 13.2 mm以下、軟性部外径 12.8 mm以下であること。 10-2 レバー式の光学ズームを搭載していること。 10-3 内視鏡システムセンターとの組合せで高速面順次方式が可能であること。
11. 大腸ビデオスコープ ②	11. 大腸ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。 11-1. 先端部外径は 11.7 mm以下、軟性部外径は 11.8 mm以下であること。 11-2. レバー式の光学ズームを搭載していること。 11-3. ウォータージェット機能を有していること。 11-4. 撮像方式は面順次方式であること。
12. 大腸ビデオスコープ ③	12. 大腸ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。 12-1. 先端部外径 9.8 mm以下、軟性部外径 10.5 mm以下であること。 12-2. チャンネル径は 3.2 mm以下であること。 12-3. ウォータージェット機能を有していること。 12-4. 撮像方式は面順次方式であること。
13. 気管支ビデオスコープ ①	13. 気管支ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。 13-1. 先端部外径 4.9 mm以下、軟性部外径 4.9 mm以下であること。 13-2. チャンネル径は 2.2 mm以上であること。 13-3 挿入部回転機能を有していること。
14. 気管支ビデオスコープ ②	14. 気管支ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。 14-1. 先端部外径 5.8 mm以下、軟性部外径 6.1 mm以下であること。 14-2. チャンネル径は 3.0 mm以上であること。 14-3. 挿入部回転機能を有していること。
15. 超音波気管支ビデオファイバースコープ ①	15. 超音波気管支ファイバースコープ は以下の条件を満たすこと。 15-1. 先端部外径 6.6 mm以下、軟性部外径 6.3 mm以下であること。 15-2. チャンネル径は 2.2 mm以上であること。 15-3. 内視鏡画像の視野方向は 20° 程度の前方斜視であること。 15-4. コンベックス型電子走査方式であること。
16. 超音波気管支ビデオファイバースコープ ②	16. 超音波気管支ファイバースコープ は以下の条件を満たすこと。 16-1. 先端部外径 5.9 mm以下、軟性部外径 5.7 mm以下であること。 16-2. チャンネル径は 1.7 mm以上であること。 16-3. 内視鏡画像の視野方向は 14° 程度の前方斜視であること。 16-4. コンベックス型電子走査方式であること。
17. 胸腔ビデオスコープ	17. 胸腔ビデオスコープ は以下の条件を満たすこと。

18. プロセッサ	<p>17-1. 挿入部は 7.3 mm 以下であること。</p> <p>17-2. チャンネル径は 3.0 mm 以上であること。</p> <p>17-3. 視野角は 120° 程度であること。</p> <p>17-4. EOG. ステラット. V-PRO MAX 対応していること。</p> <p>18. プロセッサは以下の条件を満たすこと。</p> <p>18-1. 多灯式 LED 光を合従させて観察光とすること。</p> <p>18-2. 観察画面以外に周辺機器映像を 2 画面同時表示できること。</p> <p>18-3. 白色光と画像協調機能画像を同時取得し、観察画面上に同時表示が可能であること。</p> <p>18-4. 炭酸ガス送気装置の挙動制御が可能であること。</p> <p>18-5. 自動送水装置の挙動制御が可能であること。</p> <p>18-6. DICOM ライセンスを利用して、装置から直接 DICOM 規格画像の取得が可能であること。</p>
19. DICOM 接続ライセンス	<p>19. DICOM 接続ライセンスは以下の条件を満たすこと。</p> <p>19-1. 組み合わせて使用するプロセッサへ DICOM 画像の送信が可能であること。</p> <p>19-2. 組み合わせて使用するプロセッサへ MWM 連携機能の付与が可能であること。</p>
20. 機能拡張ユニット	<p>20. 機能拡張ユニットは以下の条件を満たすこと。</p> <p>20-1. 製品及び各ポートの使用状況に応じて点灯または点滅するインジケータを備えること。</p> <p>20-2. 200GB 以上の SSD を実装すること。</p> <p>20-3. IEEE802. 3ab 程度の LAN 規格に対応すること。</p> <p>20-4. 最大消費電力 124W 以下であること。</p>
21. 動画静止画保存・ネットワークプログラム	<p>21. 動画静止画保存・ネットワークプログラムは以下の条件を満たすこと。</p> <p>21-1. インストール用 USB で納入が可能であること。</p> <p>21-2. 書き換え可能目安は 3,000 回程度であること。</p> <p>21-3. 内視鏡の静止画・動画キャプチャ操作に連動してファイル送信機能を有すること。</p> <p>21-4. 外部サーバーへ静止画及び動画の転送が可能であること。</p> <p>21-5. 駆動 OS は Ubuntu16. 04 以上に対応が可能であること。</p>
22. 上部内視鏡画像診断支援プログラム	<p>22. 上部内視鏡画像診断支援プログラムは以下の条件を満たすこと。</p> <p>22-1. 食道扁平上皮癌疑い領域の検出支援機能を有すること。</p> <p>22-2. 胃腫瘍性病変疑い領域の検出支援機能を有すること。</p> <p>22-3. プロセッサが静止画撮影した画像を解析して、意図的なスコープ操作が要求される「ランドマーク」が適切に撮影されているかを判定して結果表示する機能を有すること。</p>
23. 下部内視鏡画像診断支援プログラム	<p>23. 下部内視鏡画像診断支援プログラムは以下の条件を満たすこと。</p> <p>23-1. プロセッサから受信した内視鏡画像で画像解析を行い、病変である可能性のある領域を検出し、その結果をモニターの内視鏡画像上に重畳表示できる病変検出支援機能を有すること。</p> <p>23-2. 病変が腫瘍性または非腫瘍性である可能性を推定し、推定結果を画面上に重畳表示する疾患鑑別支援機能を有すること。</p> <p>23-3. FullHD60Hz 以上の規格に対応したモニターと組み合わせて使用が可能であること。</p>
24. 内視鏡用超音波観測装置	<p>24. 内視鏡超音波観測装置は以下の条件を満たすこと。</p> <p>24-1. 本製品に接続されたプロセッサからの画像を表示することが可能であること。</p>

25. 超音波プローブ観測装置	<p>24-2. 血流イメージングの使用が可能であること。</p> <p>24-3. 非線形成イメージングの使用が可能であること。</p> <p>24-4. 基本物理量/汎用計測が可能であること。</p> <p>24-5. 穿刺針がト表示が可能であること。</p> <p>24-6. 操作用トラックボールを搭載していること。</p> <p>25. 超音波プローブ装置は以下の条件を満たすこと。</p> <p>25-1. 等電位化端子を1系統以上実装していること。</p> <p>25-2. 対応する内視鏡プロセッサへ映像信号の出力が可能であること。</p> <p>25-3. 本装置単独でプローブ走査画像を取得してモニターへの映像出力が可能であること。</p>
26. 超音波内視鏡スコープ	<p>26. 超音波内視鏡スコープは以下の条件を満たすこと。</p> <p>26-1. 電子コンベックス式超音波内視鏡スコープは以下の条件を満たすこと。</p> <p>26-1-1. 視野角は40°(斜視)程度であること。</p> <p>26-1-2. 観察範囲は3-100mm以内であること。</p> <p>26-1-3. わん曲角度は上角150°以上であること。</p> <p>26-1-4. 鉗子起立台の背面に送水用ポートを備えていること。</p> <p>26-1-5. 対応するプロセッサの内視鏡観察モードに連動し、観察モードを切り替えて使用が可能であること。</p> <p>26-2. 超音波接続ケーブルは以下の条件を満たすこと。</p> <p>26-2-1. 対応するスコープ及び、超音波観測装置に接続して使用が可能であること。</p> <p>26-2-2. EMC適用規格IEC60601-1-2に適合していること。</p>
27. 上部消化管用経鼻スコープ	<p>27. 上部消化管用経鼻スコープは以下の条件を満たすこと。</p> <p>27-1. 鉗子口径は2.4mm以上であること。</p> <p>27-2. 先端径は5.8mm以上であること。</p> <p>27-3. 対応するプロセッサと組み合わせることで、通常観察モードと狭帯域光観察モードの2画面表示に対応が可能であること。</p>
28. 上部消化管用拡大スコープ	<p>28. 上部消化管用拡大スコープは以下の条件を満たすこと。</p> <p>28-1. 湾曲角度が下160°以上であること。</p> <p>28-2. 最近接時観察範囲が1.5-2.5mm以内であること。</p> <p>28-3. 拡大ボタンに対して、任意の機能をプロセッサにて割り当てが可能であること。</p>
29. 上部消化管用細径スコープ	<p>29. 上部消化管用細径スコープは以下の条件を満たすこと。</p> <p>29-1. 先端部径が7.9mm以下であること。</p> <p>29-2. 鉗子口径が3.2mm以上であること。</p> <p>29-3. 湾曲角度が下160°以上であること。</p>
30. 十二指腸用スコープ	<p>30. 十二指腸用スコープは以下の要件を満たすこと。</p> <p>30-1. 鉗子口径が4.5mm以上であること。</p> <p>30-2. 先端部径が13.1mm以下であること。</p> <p>30-3. 視野方向が後方斜視15°程度であること。</p>
31. 下部消化管用拡大スコープ	<p>31. 下部消化管用拡大スコープは以下の要件を満たすこと。</p> <p>31-1. 標準時視野角が170°以上であること。</p> <p>31-2. 最近接時観察範囲が1.5-2.5mm以内であること。</p> <p>31-3. 拡大ボタンに対して、任意の機能をプロセッサにて割り当てが可能であること。</p>
32. 32型4K液晶モニター	<p>32. 32型4K液晶モニターは以下の条件を満たすこと。</p> <p>32-1. 液晶パネルの輝度は500cd/m²以上であること。</p> <p>32-2. 12G-SDI端子の入力・出力を実装すること。</p>

33. システムカート	<p>32-3. モーター質量は 11.8kg 程度であること。</p> <p>33. システムカートは以下の条件を満たすこと。</p> <p>33-1. 医療電気機器規格 JIS T 0601-1:2023 の要求事項を満たすこと。</p> <p>33-2. デイスプレィ許容荷重 15kg 程度であること。</p> <p>33-3. 可動式棚板で棚間隔を任意の高さに調整可能であること。</p>
34. デイスプレィスタンド	<p>34. デイスプレィスタンドは以下の条件を満たすこと。</p> <p>34-1. 15kg 程度のデイスプレィ許容荷重があること。</p> <p>34-2. キャスターとキャスターロックを備えること。</p>
35. 自動送水装置	<p>35. 自動送水装置は以下の条件を満たすこと。</p> <p>35-1. 鉗子口へ接続して送水が可能であること。</p> <p>35-2. 副送水口へ接続して送水が可能であること。</p> <p>35-3. 処置具等のデバイスと接続が可能であること。</p> <p>35-4. 内視鏡スコープの各管路に対応するリユースチューブ・デイスプレィサブチューブの接続が可能であること。</p> <p>35-5. タンク容量は 2,000ml 程度であること。</p>
36. 炭酸ガス送気措置	<p>36. 炭酸ガス送気装置は以下の条件を満たすこと。</p> <p>36-1. 本体フロントパネルで流量切り替えが可能であること。</p> <p>36-2. ボンベ/壁配管に切替対応が可能であること。</p> <p>36-3. 対応するプロセッサと接続・連携することで、炭酸ガス送気の停止が可能であること。</p>
37. 画像解析オプション	<p>37. 画像解析オプションは以下の条件を満たすこと。</p> <p>37-1. ワークステーション/アプリケーションライセンスは以下の条件を満たすこと。</p> <p>37-1-1. MRCP 画像と X 線画像を専用端末で解析し、X 線画像上に 3D 画像を重畳表示が可能であること。</p> <p>37-1-2. 対応する当院の X 線 TV 装置と連携が可能であること。</p> <p>37-1-3. 投影用モニターは 2 面以上に対応が可能であること。</p> <p>37-1-4. クイーンセグメンテーションによる色別機能で、任意の領域だけを表示させることが可能であること。</p> <p>37-2. PACS エンジンリング費用については以下の条件を満たすこと。</p> <p>37-2-1. 対応するワークステーションと院内 PACS の連携が可能であること。</p> <p>37-3. 撮影画像自動転送設定費用については以下の条件を満たすこと。</p> <p>37-3-1. 院内の対応する X 線 TV 装置操作卓から解析用ワークステーションへ X 線画像を提供が可能であること。</p>
38. 胆道鏡イメージプロセッサ	<p>38. 胆道鏡イメージプロセッサは以下の条件を満たすこと。</p> <p>38-1. 定格電圧は 100-240V 以内であること。</p> <p>38-2. 電圧変動は±10%以内であること。</p> <p>38-3. 定格周波数は 50/60Hz 以内であること。</p> <p>38-4. 定格電力は 48VA 以内であること。</p> <p>38-5. 光源と画像処理ボードの両方の機能を有すること。</p> <p>38-6. ピクセル数 1280 (H) ×800 (V) pixels 程度であること。</p> <p>38-7 内視鏡と共に使用し、内視鏡からの信号を処理し、検査用モニターに表示する信号に変換することにより体腔内の観察が可能であること。</p>
39. 電気水圧結石破砕装置	<p>39. 電気水圧結石破砕装置は以下の条件を満たすこと。</p> <p>39-1. 電気水圧衝撃波を利用して胆管結石を破砕する装置であること。</p> <p>39-2. 寸法は幅 320 mm・奥行 240 mm・高さ 120 mm・重量 7.7 kg 程度であること。</p> <p>39-3. ジェネレーター、プローブコネクター、フットスイッチ及び電源コードの耐用期間は約 10 年間であること。</p>

<p>40. 内視鏡洗浄消毒器</p>	<p>40. 内視鏡洗浄消毒器は以下の条件を満たすこと。 40-1. 当院が保有する各社軟性内視鏡に対し、洗浄適合が確認されていること。 40-2. 洗浄時間、消毒時間、送気時間を任意で変更が可能であること。 40-3. 消毒剤は現行運用と同様に低刺激・低揮発のフタル製剤を用いることが可能であること。 40-4. 消毒タンクに投入されている消毒剤の情報を確認することが可能であること。 40-5. 本体の外寸法は、幅 530mm・奥行 830mm・高さ 1,000mm 以内であること。 40-6. 本体の乾燥重量は 90kg 以下であること。 40-7. 消毒薬の使用量は 16L 以下で運転する機能を有すること。 40-8. 洗浄方法は過流+洗浄剤による洗浄が可能であること。 40-9. 送気工程においてアルコールフラッシュの有無を設定することが可能であること。 40-10. フィルターの使用日数から、交換時期が近付いていることをアラームとしてお知らせする機能を有すること。 40-11. 洗浄消毒履歴を 300 件以上登録が可能であること。 40-12. 定格電圧は単相 100V 以内であること。 40-13. 最大消費電力は 800VA 以内であり、EMC 規格に適合していること。また、排水方法はポンプによる強制排水であること。 40-14. アルコール送液はポンプによる自動送液・除液であること。 40-15. 始業前点検や動作確認などを自動でおこなう自己診断（セルフチェック）機能を有すること。 40-16. 救急センターへの移設がある場合は対応が可能であること。</p>
<p>41. 電動油圧式診察台</p>	<p>41. 診察台は以下の条件を満たすこと。 41-1. 寸法は長さ 1,900 mm・幅 700 mm 程度であること。 41-2. フットスイッチが付属していること。 41-3. 470 mm～970 mm 程度昇降すること。</p>
<p>42. 電気手術器本体</p>	<p>42. 電気手術器本体は以下の要件を満たすこと。 42-1. 全てのモードは、電圧を一定に維持し、かつ組織状況に応じ出力を自動的に調整する機能を有すること。 42-2. 組織効果の再現性を高めるため、毎秒 25,000,000 回(以上)メス先で抵抗を計測する機能を有すること。 42-3. 切開・凝固モードを合計 14 種類以上搭載していること。 42-4. 高い止血力を発揮しつつ、剥離に適する凝固モードを有していること。 42-5. 電極と組織間の放電を一定に維持することにより、脂肪層や水中など抵抗の変化が激しく抵抗値が高い組織でも切開を可能とするモノポーラ切開モードを有していること。 42-6. 200Vp 以下のバリエーション及びモノポーラ凝固モードを有していること。 42-7. 切開と凝固フェーズを一定の間隔で繰り返す切開モードを有していること。 42-8. 切開と凝固フェーズを一定の間隔で繰り返す水中用の切開モードを有していること。 42-9. 電圧の変更はエフェクト設定のみで調整が可能であり、熱傷事故を防止するため、2 面型対極板接続時において、皮膚への接触状態の監視機能や対極板の貼付方向の監視機能が電気手術器に搭載されていること。</p>

	<p>と。</p> <p>42-10. 様々な術式に対応できるように 250 個のプログラム保存が可能で、一つのプログラムに最大 6 個までのサブプログラムの作成が可能であること。</p> <p>42-11. アクセリ認識機能により、アクセリを接続すると接続したアクセリに応じた所定のアイコンがディスプレイに表示される機能を有すること。</p> <p>42-12. アクセリの誤接続を防止するため、あらかじめ設定されたプログラムに基づきアクセリの接続先ソケットを誘導する機能を有していること。</p> <p>42-13. 専用の USB を利用して、ソフトウェアの更新、エラー情報のダウンロード、プログラムのアップロード及びダウンロードを行う機能を有すること。</p> <p>42-14. 専用の USB を利用して、ソフトウェアの更新、エラー情報のダウンロード、プログラムのアップロード及びダウンロードを行う機能を有すること。</p> <p>42-15. 視認性と操作性の良い 10.1 インチ以上のタッチスクリーンディスプレイを搭載していること。</p> <p>42-16. 日本語表示を含む多言語表示が可能であること。</p> <p>42-17. 手技の必要性に応じて最大で 3 つのアクセリを同時に接続が可能であること。</p> <p>42-18. プログラム登録時に漢字入力に対応していること。</p> <p>42-19. 本体出力と連動して送水できる灌流装置を必要に応じて接続が可能であること。</p> <p>42-20. アルゴンガス供給装置の接続が可能であること。</p> <p>43. フットスイッチは以下の要件を満たすこと。</p> <p>43-1. 2 ペダルフットスイッチは以下の要件を満たすこと。</p> <p>43-1-1. プログラムを切り替えるためのスイッチを有していること。</p> <p>43-1-2. 防水規格が IPX8 以上であること。</p> <p>43-1-3. 踏み間違いによる誤出力防止のため、切開ペダルと凝固ペダルの間に仕切り板が付属していること。</p> <p>43-2. 1 ペダルフットスイッチは以下の要件を満たすこと。</p> <p>43-2-1. プログラムを切り替えるためのスイッチを有していること。</p> <p>43-2-2. 防水規格が IPX8 以上であること。</p> <p>44. 架台は以下の要件を満たすこと。</p> <p>44-1. ディスプレイが見やすいよう、電気手術器及びアルゴンガス供給装置積載部分は傾斜付きの設計であること。</p> <p>44-2. 電気手術器本体と連動可能な灌流装置の搭載が可能であること。</p> <p>44. 3 アルゴンガスポンプの搭載が可能であること。</p> <p>45. アルゴンガス供給装置は以下の要件を満たすこと。</p> <p>45-1. 出力設定により、凝固深度のコントロールが可能であること。</p> <p>45-2. 状況に応じた出力が選択出来るよう、3 種類以上のパルス変調型出力モードを有していること。</p> <p>45-3. 組織周辺の酸素を除去して切開や凝固時の発煙・組織の炭化を低減し、血液等を吹き飛ばして使用部位の視界を良好に保つ効果のあるアルゴンガスを併用した切開モード及び凝固モードを有していること。</p> <p>45-4. アルゴンガスの流量は 0.1～8.0L/min の範囲において 0.1L/min の単位で調整が可能であり、接続したアクセリにより最大流量の制限が可能であること。</p> <p>45-5. アルゴンガス供給装置本体は、電気手術器底部と直接接続可能な構造であること。</p> <p>45-6. アルゴンガス供給装置本体は、電気手術器から電力の供給が可能であること。</p>
43. フットスイッチ	
44. 架台	
45. アルゴンガス供給装置	

	45-7. アルゴンガス供給装置本体の操作及び出力設定は、電気手術器側で行えること。
46. 8 本掛け内視鏡保管庫	46. 8 本掛け内視鏡保管庫は以下の条件を満たすこと。
	46-1. ステンレス製シングル鍵付 8 本用平掛式アクリル架台であること。
47. 15 本掛け内視鏡保管庫	47. 15 本掛け内視鏡保管庫は以下の条件を満たすこと。
	47-1 ステンレス製シングル鍵付 15 本用平掛式アクリル架台であること。
48. その他	48-1. 別紙「仕様書別紙」を参考とし、同等品は可とする。
	48-2. 搬入、設置等費用を含めること。

3 納品場所

茨城県笠間市鯉淵 6 5 2 8
茨城県立中央病院（内視鏡センター）

4 調達の条件（以下に必要な一切の費用を見込むこと。）

- ・ 使用できるよう搬入、据付、接続、調整、動作確認を行ったうえで、取扱説明を行うこと。
- ・ 納入により生じた梱包材料等は持ち帰り処分すること。
- ・ 供給者は、技術支援及び教育、講習支援を十分に実施し得る体制を確立しておくこと。

5 納入期限

令和 8 年 7 月 3 1 日（金）
納入にあたっては、事前に連絡調整すること。