3　説明書の交付本公表に基づき応募する供給者に対して導入説明書を交付する。
⑴　交付期間　令和元年６月３日から令和元年７月19日まで。
⑵　交付場所　上記２⑵に同じ。
4　説明会の開催本公表に基づく導入説明会を開催する。
⑴　開催日時　令和元年６月14日15時00分
⑵　開催場所　新潟大学医歯学総合病院西診療棟３階　第１会議室
5　その他　この導入計画の詳細は導入説明書による。なお、本公表内容は予定であり、変更することがあり得る。
6　Summary
⑴　Classification of the products to be procured : 22, 31
⑵　Nature and quantity of the products to be rent : Endoscopic surgery support robot 1 Set
⑶　Type of the procurement : Rent
⑷　Basic requirements of the procurement :
A　The endoscopic surgery support robot is a device that can operate together with three configurations of surgical operation control, surgical robot arm, and vision system (including electrosurgical device).
B　Surgical operation control is a function to sit and operate, and to display 3D images.
C　The surgical robot arm consists of four surgical arms, and each arm can be fitted with exclusive forceps of 12㎜ or less and exclusive endoscope of 8㎜ or less.
D　The vision system has adopted the touch screen monitor.
E　The electrosurgical device should be capable of monopolar, bipolar energy output.
F　The endoscope is a scope that can be used with automatic adjustment of white balance, 3D calibration, and focus.
G　Surgical operation control and surgical operation Have a microphone and speaker for robotic arm to communicate with assistant assisting surgery.
⑸　Time limit for the submission of the requested material : 17 : 00　19 July, 2019
⑹　Contact point for the notice : Tadahiro Nomizu, Procurement Section, Niigata University Medical and Dental Hospital, 754 Asahimachidori 1-bancho Chuo-ku Niigata-shi 951―8520 Japan, TEL 025―227―0970

資料提供招請に関する公表

次のとおり物品の導入を予定していますので、当該導入に関して資料等の提供を招請します。
令和元年６月３日
国立大学法人浜松医科大学
理事　田中　宏和
◎調達機関番号　415　◎所在地番号　22
○第２号
1　調達内容
⑴　品目分類番号　22、31
⑵　導入計画物品及び数量　周術期体外循環システム　一式
⑶　調達方法　購入等
⑷　導入予定時期　平成31年度１月以降
⑸　調達に必要とされる基本的な要求要件
A　人工心肺装置　本体と遠心ポンプ、複数のローラーポンプ、附属装置（以下構成モジュール）を有すること
a　本体：すべての校正モジュールを取付けるベース機器であり、校正モジュールに電源を供給できること。バッテリーを内蔵し停電の場合でも構成モジュールの機能を維持できること。本体内蔵の表示装置、制御装置は構成モジュールとネットワーク接続され、各モジュールの運転制御（リモートコントロール）やオンラインで状況表示、警報などが制御・表示可能なこと。表示装置の内容やモジュールの機能、圧、温度、気泡、レベルセンサの配置などが本体にてプログラムでき、内容を保存することができること。
b　遠心ポンプ：ポンプヘッドとコントローラからなり、本体から電源を供給されるとともに本体に制御情報や運転状況が通信できること。本体側からのリモートコントロールが可能であるとともに、遠心ポンプ単独にても運転できること。
c　ローラーポンプ：本体から電源を供給されるとともに本体に制御情報や運転状況が通信できること。本体側からのリモートコントロールが可能であるとともに、ローラーポンプ単独にても運転できること。
d　附属装置：人工心肺時の血液ガス・電解質濃度測定装置を有すること。酸素ブレンダやレベル、気泡、圧力、温度センサ、タイマ、脱血ラインオクルーダを有すること。吸引補助脱血コントローラを有すること。血液凝固分析装置を有すること。
e　日本体外循環技術医学会が提唱する人工心肺における安全装置基準を厳守した機能を有すること。
B　経皮的心肺補助システム
a　メインポンプは遠心型であること。
b　停電時や搬送時に、バッテリー駆動が可能であること。
c　日本体外循環技術医学会が提唱する補助循環の安全管理基準を厳守した機能を有すること。
2　資料及びコメントの提供方法　上記１⑵の物品に関する一般的な参考資料及び同⑸の要求要件等に関するコメント並びに提供可能なライブラリーに関する資料等の提供を招請する。
⑴　資料等の提供期限　令和元年７月19日17時00分（郵送の場合は必着のこと。）
⑵　提供先　〒431―3192　浜松市東区半田山１―20―１　浜松医科大学会計課専門職員（契約担当）　榎本　正則　電話053―435―2148
3　説明書の交付　本公表に基づき応募する供給者に対して導入説明書を交付する。
⑴　交付期間　令和元年６月３日から令和元年７月19日まで。
⑵　交付場所　上記２⑵に同じ。
4　説明会の開催　本公表に基づく導入説明会を開催する。
⑴　開催日時　令和元年６月14日16時00分
⑵　開催場所　浜松医科大学管理棟２階第二会議室
5　その他　この導入計画の詳細は導入説明書による。なお、本公表内容は予定であり、変更することがあり得る。
6　Summary
⑴　Classification of the products to be procured : 22, 31
⑵　Nature and quantity of the products to be purchased : Perioperative extracorporeal circulation system 1 Set
⑶　Type of the procurement : Purchase
⑷　Basic requirements of the procurement :
A　Cardiopulmonary bypass machine
It should consist of a base-unit, a centrifugal pump module, several roller pump modules, and an auxiliary module (hereinafter component modules).
a　Base unit : It is a base unit that all modules are attached to and that can supply electric power to all modules. A battery is installed inside the base unit and can supply battery power at the period of power interruption. The display and the control unit included in the base unit are network connected with all component modules and which can control every module action remotely and alarms, status, and other information going on each module can be displayed on the screen. Displaying items, each component module's function, and allocations of pressure, temperature, air bubble, blood filled level sensors can be programmed by the base unit and the results can be stored in the base unit memory.
b　Centrifugal pump module : It consists of a separate pump-head part and a driving control part, and both of them can be power supplied by the base unit, and the pump module can communicate controlling and running status information with the base unit. Its operation can be controlled not only remotely by the base unit but also operated by module itself.