◎調達機関番号　007　◎所在地番号　13
①54　②令和８年度「東南アジア青年の船」事業(第50回)実施に伴う旅客船の定期傭船及び運航委託　一式　③借入等　④６月　⑤内閣府大臣官房会計課契約第２係　東京都千代田区永田町１－６－１　電話03－5253－2111　内線82355
Summary
Cabinet Office
①54　②Time-chartered and commissioned operation of a passenger vessel for the 50th Ship for Southeast Asian and Japanese Youth Program 1 unit　③lease　④June／2026　⑤Contract Section, Accounts Division, Minister's Secretariat, Cabinet Office, 1—6—1, Nagata-cho, Chiyoda-ku, Tokyo, 100—8914, Japan. TEL03—5253—2111 ext. 82355

招　　請

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８年４月６日
国立大学法人神戸大学
契約担当役　理事　森山　　睦
◎調達機関番号　415　◎所在地番号　28
○第２号
１　調達内容
⑴　品目分類番号　14
⑵　導入計画物品及び数量　ディジタルツインとヒューマノイドロボットの連携システム　一式
⑶　調達方法　購入等
⑷　導入予定時期　令和９年度12月以降
⑸　調達に必要とされる基本的な要求要件
①　ディジタルツインシステムは、ＮＶＩＤＩＡ製OmniverseソフトウェアにてUniversal Scene Description（ＵＳＤ）を運用できること。
②　ディジタルツインシステムは、ＮＶＩＤＩＡ製ＧＰＵ及びＩｎｔｅｌ製ＣＰＵを主たる計算リソースとし、前項のソフトウェアを運用するに十分なメインメモリ容量、記憶容量、通信ネットワーク性能を有すること。
③　ディジタルツインシステムは、上記の計算機能・ストレージ機能・ネットワーク機能を仮想化して複数の利用者から同時アクセスする構成とすること。
④　ディジタルツインシステムは、学内拠点として自然科学総合研究棟１号館・３号館、統合研究拠点、及び学外拠点として一般社団法人バイオロジクス研究・トレーニングセンター（ＢＣＲＥＴ）東京拠点から遠隔アクセスして運用できること。
⑤　ディジタルツインシステムは、１年365日、１日24時間連続して運転できること。但し、システムのメンテナンス作業時は除く。
⑥　ヒューマノイドロボットシステムは、二足歩行かつ両手による作業が可能なロボット及び自律走行搬送かつ二手以上の作業が可能なロボットを備え、その動作はユーザによりプログラム可能であること。
⑦　ヒューマノイドロボットシステムは、ディジタルツインシステムにおいて仮想空間の運用とプログラム実行を可能とするディジタルツインデータ及びアプリケーションプログラムインタフェースを備えること。
⑧　ヒューマノイドロボットシステムは、二手以上において５指関節をプログラム可能であり、また、ハプティクスによる感覚フィードバック機能を備えること。
⑨　ヒューマノイドロボットシステムは、その連続した動作を記録し、これをディジタルツインシステムにて再現するようプログラムする機能を備えること。
⑩　物理環境シミュレーションと可視化システムは、ヒューマノイドロボットを構成する電子機能における電磁環境の挙動をシミュレーションし、ディジタルツインシステムにおいてヒューマノイドロボットの内部・近傍・遠方の電磁場を可視化できること。
⑪　ディジタルツイン及びヒューマノイドロボットを連携した教育コンテンツを整備すること。
⑫　上記環境の構築、稼動及び保守の実績があること。また、ハードウェアの更新等による仮想環境の変化に対応できること。
⑬　上記環境に障害が発生したときは、速やかに原因を解明でき、迅速に修復できるシステム構成とサポート体制が整備されていること。
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８年５月８日17時00分（郵送の場合は必着のこと。）
⑵　提供先　〒657—8501 神戸市灘区六甲台町１－１　神戸大学財務部経理調達課経理調達グループ　中村　俊彦　電話078—803—5152
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８年４月６日から令和８年５月８日
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８年４月14日14時00分
⑵　開催場所　神戸大学事務局第一会議室
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 : 14
⑵　Nature and quantity of the products to be purchased : Humanoid Robot and Associated Digital Twin System 1 Set
⑶　Type of the procurement : Purchase
⑷　Basic requirements of the procurement :
①　Support USD via NVIDIA Omniverse : Run Universal Scene Description (USD) using NVIDIA Omniverse software.
②　High-Performance Hardware : Use NVIDIA GPUs and Intel CPUs, with sufficient memory, storage, and network speed to run the software.
③　Virtualization & Multi-User Access : Virtualize computing, storage, and network resources to allow multiple users to connect simultaneously.
④　Remote Access : Enable remote operation from on-campus locations Science and Technology Research Bldgs. 1 & 3, Integrated Research Center and off-campus (BCRET Tokyo).
⑤　Operation : Run continuously 24 hours／day and 365 days／year, excluding scheduled maintenance.
⑥　Programmable Humanoid Robots : Include a programmable bipedal robot with two hands, and an autonomous mobile robot with at least two hands.
⑦　Digital Twin Integration & APIs : Provide the data and APIs needed to operate and run programs for the robots in the virtual space.
⑧　Advanced Hand Functions : Feature programmable 5-finger joints on at least two hands and haptic sensory feedback.
⑨　Motion Capture & Reproduction : Be able to record the continuous movements of the physical robots and recreate them in the digital twin.
⑩　Electromagnetic Simulation : Simulate and visualize the electromagnetic fields (internal, near, and far) of the robots' electronic components within the digital twin.
⑪　Educational Content : Provide learning materials that integrate the digital twin and the humanoid robots.
⑫　Proven Track Record & Adaptability : Have proven experience in building and maintaining these systems, with the ability to adapt to hardware updates.
⑬　Rapid Troubleshooting : Guarantee a system structure and support team capable of quickly identifying causes and restoring the system in case of failure.