

## 電子制御膝継手 1 本の購入に係る仕様書

国立障害者リハビリテーションセンター

## 電子制御膝継手 1 本の購入に係る仕様説明

### 1 調達物品の仕様

当センターが基準とする調達物品の仕様は、「電子制御膝継手」に係る仕様書（別添）のとおりとする。

下記に示されているメーカー名、規格・型番等は参考のものであり、競争参加者等を拘束するものではないが、物品納入の際は仕様欄に示されている仕様と同等又はそれ以上の性能を有する物品を納入すること。

### 2 参考機種

- ・ナブテスコ社製 ALLUX NE-Z4

### 3 納入物品について

納入物品は、仕様書に基づき納入業者によって設置作業を行う。全ての作業完了後に品質検査等を行い正常な製品であることを確認し、かつ、当センターの検収を経た後に納入完了とする。（これら品質検査等に要する経費は、入札金額に含めること。）

### 4 アフターケアについて

- (1) 納入業者は、納入後 1 年間は納入物品の瑕疵を原因とするトラブル等が発生した場合は、迅速かつ誠実に現状復旧等の作業に当たること。
- (2) 納入業者は、納入後 1 年間はメーカー保証の範囲外の故障やトラブル等に対しても速やかに製品の修繕、部品の取替等は無償で行うこと。
- (3) また、各種サポートを迅速かつ的確に行うために、納入業者においては必要かつ十分なサポート体制を構築することが望ましいこと。

### 5 その他

- (1) 物品納入・設置に際し、当センター既存建物・設備等に損傷を与えた場合は、担当官の指示に従い速やかにこれを修復すること。
- (2) 設置作業に伴い発生したゴミ、残材等は必ず持ち帰り、作業終了後は清掃を行うこと。
- (3) 現在、当センター構内は様々な工事を行っているので、車両等駐車の際は、他工事の車両等の通行を妨げないよう担当官の指定した場所に駐車すること。
- (4) 現地を事前に確認したい場合は、会計課に申し出た上で、担当官の指示に従い現地確認を行うこと。

(別添)

## 電子制御膝継手 仕様書

### 1 使用目的、用途

当センター研究所義肢装具技術研究部における研究のために使用する。大腿義足、膝義足または股義足に使用可能な多軸膝継手で、義足歩行時の遊脚相と立脚相の膝継手の可動性を、内蔵センサーとマイクロプロセッサにより制御する電子制御膝継手を必要とする。

### 2 数量

1本

### 3 性能要件等

- (1) 多軸リンク構造を有する膝継手であること。
- (2) 寸法は、長さ 300 mm以内であること。
- (3) 重さは、1,500 g以下であること。
- (4) 最大屈曲角度は、150° 以上であること。
- (5) 24 時間以上連続使用が可能であること。
- (6) 電子制御膝継手の機能設定は、専用のソフトウェアを使用して行えること（専用ソフトウェアも本調達の範囲とする）。
- (7) 使用に必要なパーツ（充電器、アダプター等）も本調達の範囲とする。
- (8) 遊脚相と立脚相、ともに内蔵センサーとマイクロプロセッサによる電子制御であること。