

入 札 公 告

次のとおり一般競争入札に付します。

令和3年6月10日

国立研究開発法人水産研究・教育機構
水産技術研究所管理部門神栖拠点長 阿部 寧

1. 調 達 内 容

- (1) 調達件名及び数量 全周ソナー用国際フォーマット読み込みモジュール 一式
- (2) 調達仕様 入札説明書による。
- (3) 履行期限 令和4年1月31日
- (4) 履行場所 入札説明書による。
- (5) 入札方法 落札決定に当たっては、入札書に記載された金額に当該金額の100分の10に相当する金額を切り捨てた金額（当該金額に消費税及び地方消費税に係る課税事業者希望の有無にかかわらず、見積り金額を落札価格とすることを除く）を、その入札書の記載された金額（当該金額に消費税及び地方消費税に係る課税事業者希望の有無にかかわらず、見積り金額を落札価格とすることを除く）の110分の100に相当する金額とする。

2. 競 争 参 加 資 格

- (1) 国立研究開発法人水産研究・教育機構契約事務取扱規程（平成13年4月1日付け13水研第65号）第12条第1項及び第13条の規定に該当しない者であること。
- (2) 令和1・2・3年度国立研究開発法人水産研究・教育機構競争参加資格又は全省庁統一資格の「物品の製造契約」の業種「電子計算機類」もしくは「その他」で「A」、「B」、「C」又は「D」いずれかの等級に格付けされている者であること。
- (3) 国立研究開発法人水産研究・教育機構理事長から物品の製造契約、物品の販売契約及び役務等契約指名停止措置要領に基づき指名停止を受けている期間中でないこと。ただし、全省庁統一資格に格付けされている者である場合は、国の機関の同様の指名停止措置要領に基づき指名停止を受けている期間中でないこと。
- (4) 暴力団員による不当な行為の防止等に関する法律（平成3年法律第77号）第32条第1項各号に掲げる者でないこと。

3. 入 札 説 明 書 等 の 交 付 方 法

- 競争参加希望者は、以下により入札説明書等（入札説明書、入札心得書、契約書案、入札書様式、委任状様式等）の交付を受けること。
- ① 直接交付
〒314-0408
国立研究開発法人水産研究・教育機構水産技術研究所
管理部門神栖拠点管理チーム
電話 0479-44-5932
FAX 0479-44-1875
- ② 宅配便着払いによる交付
任意書式に「全周ソナー用国際フォーマット読み込みモジュール入札説明書宅配便にて希望」と記入し、社名、担当者名、住所、電話番号を記載のうえ、上記①あてFAX送信すること。
- ③ メールによる交付
任意書式に「全周ソナー用国際フォーマット読み込みモジュール入札説明書メールにて希望」と記入し、社名、担当者名、メールアドレス、電話番号を記載のうえ、上記①あてFAX送信すること。

4. 入 札 説 明 会 の 日 時 及 び 場 所 等

仕様書等に関する質疑がある場合は、令和3年6月21日（木）午後1時～午後3時（入札説明書の記載）又はファックスにて質疑を行うこと。当日の質疑を取りまとめ、回答は入札説明書受領者全員に対して行うとともに、当機構のホームページにて公表することにより入札説明会に代える。

なお、当該日以降に質疑が発生した場合も随時受け付け、同様に対応する。内容に個人に関する情報であって特定の個人を識別し得る記述がある場合は、当該箇所を伏せ又は当該質疑を公表せず、質疑者のみに回答することがある。

5. 入札の日時及び場所等

- (1) 入札の日時及び場所 令和3年6月28日 14時30分
茨城県神栖市波崎7620-7
国立研究開発法人水産研究・教育機構
神栖庁舎 研究本館1階会議室
- (2) 郵便による入札書の受領期限及び提出場所 令和3年6月28日 12時00分
3. ①に同じ。

6. その他

- (1) 契約手続きにおいて使用する言語及び通貨 日本語及び日本国通貨。
- (2) 入札保証金及び契約保証金 免除。
- (3) 入札の無効 本公告に示した競争参加資格のない者の提出した入札書及び入札に関する条件に違反した入札書は無効とする。
- (4) 契約書作成の要否 要。
- (5) 落札者の決定方法 予定価格の制限の範囲内で最低価格をもって有効な入札を行った入札者を落札者とする。
- (6) 競争参加者は、入札の際に国立研究開発法人水産研究・教育機構の資格審査結果通知書写し又は全省庁統一資格の資格審査結果通知書写しを提出すること。
- (7) 詳細は入札説明書による。

7. 契約に係る情報の公表

- (1) 公表の対象となる契約先
次の①及び②いずれにも該当する契約先
① 当機構において役員を経験した者（役員経験者）が再就職していること又は課長相当職以上の職を経験した者（課長相当職以上経験者）が役員、顧問等※注1として再就職していること
② 当機構との間の取引高が、総売上高又は事業収入の3分の1以上を占めていること
※注2
なお、「当機構」とは、改称前の独立行政法人水産総合研究センター及び国立研究開発法人水産総合研究センター、統合前の独立行政法人水産大学校を含みます。名称を有する者であるかを問わず、経営や業務運営について、助言すること等により影響力を与えたと認められる者を含む。
※注1
※注2 総売上高又は事業収入の額は、当該契約の締結日における直近の財務諸表に掲げられた額によることとし、取引高は当該財務諸表の対象事業年度における取引の実績による。
- (2) 公表する情報
上記(1)に該当する契約先について、契約ごとに、物品役務等の名称及び数量、契約締結日、契約先の名称、契約金額等と併せ、次に掲げる情報を公表する。
① 当機構の役員経験者及び課長相当職以上経験者（当機構OB）の人数、職名及び当機構における最終職名
② 当機構との間の取引高
③ 総売上高又は事業収入に占める当機構との間の取引高の割合が、次の区分のいずれかに該当する旨
3分の1以上2分の1未満、2分の1以上3分の2未満又は3分の2以上
④ 一者応札又は一者応募である場合はその旨
- (3) 当機構に提供していただく情報
① 契約締結日時時点で在職している当機構OBに係る情報（人数、現在の職名及び当機構における最終職名等）
② 直近の事業年度における総売上高又は事業収入及び当機構との間の取引高
- (4) 公表日
契約締結日の翌日から起算して原則として72日以内（4月に締結した契約については原則として93日以内）

(5) その他
当機構ホームページ（契約に関する情報）に「国立研究開発法人水産研究・教育機構が行う契約に係る情報の公表について」が掲載されているので、応札若しくは応募又は契約の締結を行っていただくようご理解とご協力を願います。また、ご了解願います。

8. 公的研究費の不正防止にかかる「誓約書」の提出について

当機構では、国より示された「研究機関における公的研究費の管理・監査のガイドライン（実施基準）」（平成19年2月15日文科省決定）に沿って、公的研究費の契約等における不正防止の取り組みを行っており、取り組みのひとつとして、取引先の皆様に「国立研究開発法人水産研究・教育機構との契約等にあたっての注意事項」（URL：http://www.fra.affrc.go.jp/keiyaku/pledge_request/note_contract.pdf）をご理解いただき、一定金額以上の契約に際して、当該注意事項を遵守する旨の「誓約書」の提出をお願いしています。

公的研究費の不正防止関係書類（①公的研究費の不正防止にかかる「誓約書」の提出について、②国立研究開発法人水産研究・教育機構との契約等にあたっての注意事項、③誓約書）は、入札説明書に添付しますので、契約相手方となった場合は、誓約書の提出をお願いします。

なお、当機構の本部、研究所、開発調査センター、水産大学校いずれか1箇所に1回提出していただければ、当機構内の次回以降の契約では再提出する必要はありません。

購 入 仕 様 書

1. 件 名 全周ソナー用国際フォーマット読み込みモジュール

2. 数 量 1式

3. 仕 様

1) 国際フォーマット (SONAR netCDF4) で出力される全周ソナー (FSV-25、古野電気) の音響解析ソフトウェア echoview (Echoview Software Pty Ltd、オーストラリア) へのデータ読み込み機能の作成。

・使用 PC

CPU インテル® Core™ i5-10310U プロセッサ、メモリ 8 Gbytes 以上
解像度 FHD

・使用 OS

Windows 10 Pro , 64 bit 上で動作すること。

・FSV-25 データを Table 1-4 に示す。(エクセルデータでも提供する)

・echoview で読み込みができ、データに対応した echoview の機能が使用できること。

2) 納入成果物

以下の成果物を速やかに納入すること。なお、送付にかかる経費は請負者が負担すること。

・インストールディスク (PC で読み込める電子媒体) 1部

・使用説明書 2部

・使用説明書電子媒体 1部 (インストールディスクと一緒に可)

4. 納品場所 茨城県神栖市波崎 7 6 2 0 - 7

国立研究開発法人水産研究・教育機構 神栖庁舎

5. 納入期限 令和 4 年 1 月 3 1 日

6. そ の 他

・サンプルデータを提供する。詳細については担当職員の指示に従うこと。

M:mandatory
 MA:mandatory if applicable or available
 R:recommended
 O:Optional

2.10.1 Top-level group

Table 1. Description of the top-level group.

Top-level group			
Group attributes	Obligation	Output	description
Conventions	M	Yes	"CF-1.7, SONAR-netCDF4-1.0, ACDD-1.3"
data_created	M	Yes	Compliant with CRR341.
keywords	M	Yes	"omnisonar"
license	O	Yes	""
rights	O	Yes	""
sonar_convention_authority	M	Yes	"ICES"
sonar_convention_name	M	Yes	"SONAR-netCDF4"
sonar_convention_version	M	Yes	"1.0"
summary	M	Yes	""
title	M	Yes	"Files generated by the FSV25 sonar"

2.10.2 Annotation group

Table 2. Description of the annotation group.

Annotation group			
Variables	Obligation	Output	description
time(time)	MA	No	
Annotation category(time)	O	No	
Annotation text(time)	MA	No	

2.10.3 Environment group

Table 3. Description of the environment group.

Environment group			
Variables	Obligation	Output	description
frequency(frequency)	M	Yes	Compliant with CRR341. [Hz]
absorption_indicative(frequency)	M	Yes	Compliant with CRR341. [dB/m]
sound_speed_indicative	M	Yes	"1500" [m/s]
layer_num(layer_num)	-	Yes	Water current layer name.
time1(time1)	-	Yes	Sample times of water current. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
time2(time2)	-	Yes	Sample times of water temperature. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
time3(time3)	-	Yes	Sample times of water depth. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
current_speed(time1, layer_num)	-	Yes	Water current speed. [m/s]
current_direction(time1, layer_num)	-	Yes	Direction where water current is going. [degrees north]
current_depth(time1, layer_num)	-	Yes	Depth where water current is measured. [m]
water_temperature(time2)	-	Yes	Water temperature. [degrees Celsius]
water_depth(time3)	-	Yes	Water Depth. [m]

not use
 not use
 not use
 not use
 not use
 not use
 not use
 not use
 not use

2.10.4 Platform group

Table 4. Description of the platform group.

Platform group			
Group attributes	Obligation	Output	description
platform_code_ICES	O	Yes	""
platform_name	O	Yes	""
platform_type	O	Yes	""
Variables	Obligation	Output	description
time1(time1)	-	Yes	Compliant with CRR341. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
time2(time2)	-	Yes	Compliant with CRR341. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
time3(time3)	-	Yes	Compliant with CRR341. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
time4(time4)	-	Yes	Compliant with CRR341. [nanoseconds since 1601-01-01 00:00:00Z]
distance(time2)	O	Yes	"NaN"
heading(time2)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [degrees north]
latitude(time1)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [degrees north]
longitude(time1)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [degrees east]

typo (longitute) in sample data

Corrections will be done.(2021/5/18)

MRU_offset_x	R	Yes	"NaN"
MRU_offset_y	R	Yes	"NaN"
MRU_offset_z	R	Yes	"NaN"
MRU_rotation_x	R	Yes	"NaN"
MRU_rotation_y	R	Yes	"NaN"
MRU_rotation_z	R	Yes	"NaN"
pitch(time3)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree]
position_offset_x	R	Yes	"NaN"
position_offset_y	R	Yes	"NaN"
position_offset_z	R	Yes	"NaN"
roll(time3)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree]
speed_ground(time1)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [m/s]
speed_relative(time4)	0	Yes	Compliant with CRR341. [m/s]
transducer_offset_x	R	Yes	"NaN"
transducer_offset_y	R	Yes	"NaN"
transducer_offset_z	R	Yes	"NaN"
vertical_offset(time1)	R	Yes	"NaN"
water_level	R	Yes	"NaN"

Table 5. Suggested group for storing NMEA datagrams from marine instruments.

NMEA group
No data

2.10.5 Provenance group

Table 6. Description of the provenance group.

Provenance group
No data

2.10.6 Sonar group

Table 7. Description of the sonar group.

Sonar group			
Group attributes		Output	description
sonar_manufacturer	R	Yes	"FURUNO"
sonar_model	R	Yes	"FSV-25"
sonar_serial_number	R	Yes	"Not Available"
sonar_software_name	R	Yes	"TRCPU"
sonar_software_version	R	Yes	"1050894-xx.xx" TRCPU software version
sonar_type	MA	Yes	"omnisonar"

Table 8. Description of the beam mode subgroups of the sonar group.

Beam group			
Group attributes		Output	description
beam_mode	M	Yes	Compliant with CRR341.
conversion_equation_type	M	Yes	"type2"
Variables		Output	description
beam(beam)	M	Yes	Compliant with CRR341.
ping_time(ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341.
backscatter_i(ping_time, beam)	MA	No	
backscatter_r(ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [1]
beamwidth_receive_major(ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"

beamwidth_receive_minor (ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beamwidth_transmit_major (ping_time, beam)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beamwidth_transmit_minor (ping_time, beam)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [arc_degree] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beam_direction_x (ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [1] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beam_direction_y (ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [1] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beam_direction_z (ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [1] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
beam_stabilisation (ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341.
beam_type (ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341.
equivalent_beam_angle (ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [sr] The saved values are for the following menu settings. If you set a different value, a different value is saved in the file than the actual value. Frequency = "0" Horizontal beam width = "4" Vertical beamwidth = "4" TX Weight = "ALL1"
gain_correction (ping_time, beam)	MA	Yes	"NaN"
non_quantitative_processing (ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341.

receiver_sensitivity(ping_time, beam)	MA	Yes	"-18.84" [dB re 1 μ P]
sample_interval(ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341. [s]
sample_time_offset(ping_time)	M	Yes	"0" [s]
time_varied_gain(ping_time)	MA	Yes	"0" [dB]
transducer_gain(ping_time, beam)	MA	Yes	"NaN"
transmit_bandwidth(ping_time)	0	Yes	"NaN"
transmit_duration_equivalent(ping_time)	MA	Yes	"NaN"
transmit_duration_nominal(ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341. [s]
transmit_frequency_start(ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [Hz]
transmit_frequency_stop(ping_time, beam)	M	Yes	Compliant with CRR341. [Hz]
transmit_power(ping_time)	MA	Yes	"NaN"
transmit_source_level(ping_time)	MA	Yes	Compliant with CRR341. [dB re 1 μ Pa at 1m]
transmit_type(ping_time)	M	Yes	Compliant with CRR341.

2.10.7 Vendor specific group

Vendor specific group			
No data			