

見 積 競 争 の 公 告

国立大学法人筑波大学において、次のとおり見積競争を実施します。

1. 見積競争に付する事項

- (1) 品 名 ヒト型双腕ロボットまほろアップグレード 一式
(ヒト型双腕ロボットまほろ高度化)
- (2) 規格及び数量 仕様書のとおり
- (3) 納入期限 令和8年3月31日
- (4) 納入場所 仕様書のとおり

2. 仕様書等関係書類交付場所

仕様書等関係書類は、リバーソークションシステム（見積@Dee 相見積システムを指し以下「システム」という）上にて配布するので、本競争に参加を希望する場合は、下記 URL よりダウンロードすること。なお、見積競争の参加にあたっては、システムの登録手続きが必要となるため、下記ホームページを確認の上、登録手続きを行うこと。

※システムの登録手続きは、必要な書類をシステム運営会社で受理後、数日を要するので注意すること。

システム <https://www.deecorp.co.jp/>

新規会員登録： <https://dem3.deecorp.jp/supplier/index.php?mode=SENDMAIL>

本件本学担当者：国立大学法人筑波大学財務部契約課契約第二担当
(電話番号 029-853-2176)

3. 見積提出期限及び提出方法

本競争は見積競争で行う。

見積提出期限：令和7年8月1日 11時00分

見積提出方法：システム「見積回答フォーム」に見積金額を入力

<https://www.deecorp.co.jp/>

4. 見積の注意事項

- (1) 国立大学法人筑波大学契約事務取扱細則及び物品供給契約基準を熟知し、仕様書及び契約条項を承諾のうえ、見積るものとする。
- (2) 契約決定に当たっては、見積金額に10パーセントに相当する額を加算した金額（当該金額に1円未満の端数があるときは、その端数金額を切り捨てるものとする。）をもって契約金額とするので、見積者は、消費税及び地方消費税に係る課税事業者であるか免税事業者であるかを問わず、契約金額の110分の100に相当する金額で見積るものとする。
- (3) システム上にて入力された金額を見積金額とするので、見積書の添付は不要とする。
- (4) 入力された見積金額は、見積提出期限内であれば何度でも安価な金額に変更することができる。
- (5) いったん入力された見積金額は、取消しをすることができない。
- (6) 見積締切日時以降に入力された見積金額は無効とする。

5. 見積競争に参加する者に必要な資格

契約担当役から取引停止の措置を受けている期間中の者でないこと。

6. 契約の方式

(1) 最低価格の見積を提出した者を契約予定者として、価格交渉を行う。

(2) 契約予定者との価格交渉により、本学の希望価格の範囲内において契約金額を決定する。

7. その他

この契約に必要な細目は、以下によるものとする。

- ・ 国立大学法人筑波大学契約事務取扱細則

<https://www.tsukuba.ac.jp/about/disclosure-ho-kisoku/s-03/>

- ・ 物品供給契約基準

<https://www.tsukuba.ac.jp/about/bid-contract/#kijun>

以 上

令和7年7月24日

国立大学法人筑波大学

契約担当役

財務担当副学長 氷見谷 直紀

仕 様 書

1. 件名
ヒト型双腕ロボットまほろアップグレード 一式
(ヒト型双腕ロボットまほろ高度化)
 2. 調達物品規格及び数量
 - ・1.5mLチューブラック増設 (8個対応) 一式
(ロボティック・バイオロジー・インスティテュート㈱)
 - ・チップボックスリフター 6000番チップ 仕様12.5 μ l及び125 μ l用 (5個対応)
一式 (ロボティック・バイオロジー・インスティテュート㈱)
 3. 納入期限
令和8年3月31日
 4. 納入場所
国立大学法人筑波大学 総合研究棟D-D530
 5. 支払い
検査終了後、適法な請求書を受理した日から起算して40日以内に支払うものとする。
 6. その他
 - (1) 搬入、設置、調整等一式を含むものとする。作業内容は以下の通りとする。
なお、実施する日時については本学教員と協議の上決定するものとする。
【対象機器】
 - ・本体:ヒト型双腕ロボットまほろ (LabDroid MAHOLOシステム)
チップボックスリフター付属
(ロボティック・バイオロジー・インスティテュート㈱)
 - ・周辺デバイス2点:プレートミキサー (N-701) (㈱日伸理化)、
自動サーマルサイクラーATC (A31489) (米国サーモフィッシュ
ヤーサイエンティフィック社)
 - ① 自動サーマルサイクラーに関する動作確認、調整作業
 - 1) まほろが自動サーマルサイクラー上に実験プレートを置く、あるいは取り出す際の動作のX-Y-Z軸の調整を行い、正確な動作をプログラムする(ロボットティーチング)。
 - 2) まほろを制御するコンピューターから、サーマルサイクラーへの通信が出来る

ようにセッティングし、同コンピューター上の自動化プログラムから正確にサーマルサイクラーを稼働させることが出来るようにする。

② プレートミキサーに関する動作確認、調整作業

- 1) まほろが、プレートミキサー上に実験プレートを置く、あるいは取り出す動作の X-Y-Z 軸の調整を行い、正確に実験動作を実行出来るようにする。

③ 1.5mL チューブラック増設(8 個対応) および動作確認、調整作業

- 1) まほろの実験スペースに 1.5mL チューブラック(8 個対応)を設置する。
- 2) 設置されたチューブラックに、まほろ本体の腕を使い、1.5mL チューブを「置く、取り出す、蓋を開ける、ディープフリーザーに戻す、溶液を吸引し分注する」という動作を行えるようにロボットティーチングを実施する。
- 3) まほろを制御するコンピューター上の自動化プログラムを使用して、同様の動作が実現できるかどうか確認する

④ チップボックスリフター 6000番チップ仕様12.5 μ l及び125 μ l用(5個対応)の設置、動作確認

- 1) 現行の12.5 μ l及び125 μ l用(5個対応)のチップボックスリフターをまほろの実験スペースから取り外し、6000番チップ仕様にするための部品と交換する。
- 2) まほろ本体の腕を使い、同リフターを把持し、チップボックスを目的の場所まで運べるようにロボットティーチングを行う。
- 3) 各8連ピペットを用いて、正確にチップが装着できるかどうか確認する。装着に不具合があれば、X-Y-Z軸の調整を行い正確に装着できるようにする。
- 4) 2), 3)の動作をまほろ本体を制御するコンピューター上の自動化プログラムも用いて実施できる事を確認する。

(2) この契約に必要な細目は、国立大学法人筑波大学契約事務取扱細則及び物品供給契約基準によるものとする。

(3) その他詳細については、本学教員と協議の上決定するものとする。