

一般競争入札に関する公告

令和6年4月9日（火曜日）

次のとおり一般競争入札に付します。

社会福祉法人^{恩賜}財団^{財団}済生会支部福岡県済生会
支部長 大 森 徹

1. 競争入札に付する事項

(1) 件名

福岡県済生会八幡総合病院 新病院 病棟ベッド関連 一式

※詳細は別添「仕様書」のとおり。

(2) 納品場所

社会福祉法人^{恩賜}財団^{財団}済生会支部福岡県済生会八幡総合病院（新病院）

（北九州市八幡西区大字則松地内）

(3) 数量

新病院 病棟ベッド関連 一式（別紙）

(4) 納入期限

令和6年12月21日

新病院建設工事の遅延等より、上記納入期限までに納入設置が困難な場合は、別途受注者と協議の上、納入期限を設定する。

(5) 入札方法

一般競争入札（最低価格落札方式）

2. 入札参加者資格について

入札に参加できるのは、以下の条件を全て満たす者とする。

- (1) 一般競争入札参加資格（全省庁統一資格）において、九州・沖縄地域の競争入札参加資格を有すること。
- (2) 福岡県内に本社・支社又は事業所を有すること。
- (3) 過去3年（令和3年3月～令和6年2月）の間に、病床数300床以上の公立病院又は公的病院（済生会を含む）において同種に係る契約の履行実績があること。
- (4) 直近3年以内に他の医療機関において指名停止等の処分を受けていないこと。
- (5) 次に掲げる競争入札に参加することができない者のいずれにも該当しないこと。
 - ① 当該契約を締結する能力を有しない者及び破産者で復権を得ない者

- ② 次の各号のいずれかに該当する事実があった後 3 年を経過しない者
- ア 契約の履行にあたり、故意に工事若しくは製造を粗雑にし、又は物件の品質若しくは数量に関して不正の行為をした者
 - イ 競争入札又はせり売りにおいて、その公正な競争の執行を妨げた者又は公正な価格を害し、若しくは不正の利益を得るために連合した者
 - ウ 正当な理由がなく、契約を履行しなかった者
 - エ 落札者が契約を結ぶこと又は契約者が契約を履行することを妨げた者
 - オ 監督又は検査の実施にあたり、職員の職務の執行を妨げた者
 - カ 契約に関する調査にあたり虚偽の申し出をした者
 - キ 前各号のいずれかに該当する事実があった後 2 年を経過しない者を、契約の履行にあたり代理人、支配人その他の使用人として使用した者
- ③ 次の各号のいずれかに該当する者
- ア 法人等（個人、法人又は団体をいう。）の役員等（個人である場合はその者、法人である場合は役員又は支店若しくは営業所の代表者、団体である場合は代表者、理事等、その他経営に実質的に関与している者をいう。以下同じ。）が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。以下「暴力団対策法」という。）第 2 条第 6 号に規定する暴力団員（以下「暴力団員」という。）と認められる者
 - イ 暴力団（暴力団対策法第 2 条第 2 号に規定する暴力団をいう。以下同じ。）又は暴力団員が経営に実質的に関与していると認められる者
 - ウ 役員等が、自己、自社若しくは第三者の不正な利益を図る目的で、又は第三者に損害を与える目的で、暴力団又は暴力団員を利用していると認められる者
 - エ 役員等が、暴力団又は暴力団員に対して、資金等を提供し、又は便宜を供与する等直接的若しくは積極的に暴力団の維持、運営に協力し、若しくは関与していると認められる者
 - オ 役員等が、暴力団又は暴力団員であることを知りながらこれを不当に利用するなどしていると認められる者
 - カ 役員等が、暴力団又は暴力団員と社会的に非難されるべき関係を有していると認められる者
- ④ 上記①、②、③のいずれかに該当する者を入札代理人として使用する者

3. 入札手続き等

(1) 入札担当部署

- ①所在地 : 〒805-0050 福岡県北九州市八幡東区春の町五丁目 9 番 27 号
- ②施設名 : 社会福祉法人^{恩賜財団}済生会支部福岡県済生会八幡総合病院
- ③担当部署 : 管財課 日高、竹下

TEL : 093-662-5211 FAX : 093-671-2338

E-mail : takeshtia@yahata.saiseikai.or.jp

(2) 入札説明書及び仕様書の交付期間及び交付場所

①期間 : 令和6年4月9日(火)から令和6年4月19日(金)の9時から17時まで
(土曜、日曜、を除く)

②場所 : 3(1)の入札担当部署に同じ。

※交付希望者は予め上記3(1)の入札担当部署に連絡の上、来院のこと。

(3) 入札説明: 随時3(1)の入札担当部署にて行う。

(4) 一般競争入札参加資格申請書の提出期間

①期間 : 令和6年4月9日(火)から令和6年4月19日(金)の9時から17時まで
(土曜、日曜、祝日を除く)

②場所 : 3(1)の入札担当部署に同じ。

(5) 入札参加資格審査の結果

申請者に入札参加資格の有無を令和6年4月22日(月)までに電子メールにて通知。

(6) 入札の日時及び場所

①日時 : 令和6年4月23日(火) 11時

②場所 : 済生会八幡総合病院 事務棟1階会議室

③方法 : 詳細は一般競争入札1説明書による。

入札書は持参に限る。(郵送、電子メールによる提出は認めない。)

※入札書に記入する金額は、消費税等を含まない金額とする。

※入札に参加できる者は、申請者又は委任状に記された代理人に限る。

4. その他

(1) 入札の無効

本公告に示した競争入札参加資格のない者の行った入札、申請書又は資料に虚偽の記載をした者の行った入札及び入札に関する条件に違反した入札は無効とする。

(2) 落札者の決定方法

予定価格の制限の範囲内で、最低の価格をもって入札した者を落札者とする。

落札者がいないときは、直ちに再度、入札を行う。再度の入札は、2回を限度とする。

再度の入札の結果、落札者がいない場合は、最低価格入札者との随意契約に移行する。

(3) 契約書作成の要否・・・ 要

以上

■病棟ベッド仕様書

No	仕様書
1	病棟ベッド347式
1-1	病棟ベッドについては、以下の要件を満たすこと。
1-1-1	背・膝の角度、高さの調節が単独で操作できること。また、背上げと膝上げ・膝下げの連動と、背下げと膝上げ・膝下げの連動をそれぞれ1ボタンで操作でき、各動作は、手元スイッチまたはベッドナビ（別売り）操作によりそれぞれ独立した電動アクチュエータで作動すること。
1-1-2	背上げ動作時における体のずれ・腹部圧迫の軽減を図るため、背上げ・背下げの操作に連動して、ベッドが傾斜する機構を備えていること。傾斜時は体のずれ落ちを防ぐために、膝ボトム角度が地面に対して2°以上となるよう制御を行うこと。
1-1-3	使用者の感電を防ぐため、分割された各鋼板ボトムを等電位接地し、電源ケーブルは保護接地端子（アース端子）を含む3Pプラグであること。
1-1-4	緊急時には、ピンを取外すことにより背ボトムを下げるができること。
1-1-5	高さ調節機構は垂直昇降方式であること。
1-1-6	背上げと膝上げ・膝下げ、傾斜動作の連動は、ギャッチ動作時における体のずれ、腹部圧迫の軽減を図るために、背ボトムと膝ボトムの角度を常に監視（測定）し、制御することで、あらかじめ設定したパターンでの動作を行うこと。なお、体のずれが生じないように、まず膝からギャッチ動作を行い、体のずれ落ちを防ぐために、傾斜時は膝ボトム角度が地面に対して2°以上となるよう制御されること。
1-1-7	背下げと膝上げ・膝下げ、傾斜動作の連動は、ギャッチ動作時における体のずれを軽減し、更に所定の位置へ体を戻すために、背ボトムと膝ボトムの角度を常に監視（測定）し、制御することであらかじめ設定したパターンでの動作を行うこと。なお、1-1-6の背上げの連動と異なったパターンの動作を行えること。また、体のずれが生じないように、まず膝からギャッチ動作を行い、体のずれ落ちを防ぐために、傾斜時は膝ボトム角度が地面に対して2°以上となるよう制御されること。
1-1-8	抑制帯受（別売り）を用いてベッド側面に抑制帯を取付けることができること。
1-1-9	サイドレール受（別売り・オプション品取付孔2箇所を備える）を用いて、ベッド側面中央部にサイドレールを取付けることができること。
1-1-10	ベッドリンクケーブル（別売り）を用いて特定のエアマットレス（別売り）と接続できること。
2	サイドレール347式
2-1	サイドレールについては以下の要件を満たすこと。
2-1-1	隙間に身体が挟まらないように鋼管を配し、枠組みされていること。
2-1-2	上部両端部には、樹脂製部品を配して鋼管屈曲部の曲率半径を減らし、ベッドサイドレール及びベッドのボードとの隙間へ身体が挟まりにくい機構であること。
2-1-3	差込部は樹脂製キャップを配し、取り付け・取り外しがしやすいこと。
2-1-4	本体枠の表面処理は構造内側の錆防止及び表面強度確保のため、電着焼付塗装及び粉体焼付塗装によるダブルコーティング塗装であること。平均的な塗膜厚みは40μm以上とし、色はホワイトアイボリーとする。
3	介助バー347式
3-1	介助バーについては以下の要件を満たすこと。
3-1-1	スイングアーム部は、使用状況に合わせ、水平方向の角度調節と固定を30°刻みで±120°まで行うことができること。
3-1-2	ベッドに取付けられる本体とスイングアーム部によって構成され、それぞれをヒンジ部とクラッチ部の上下2カ所で連結されていること。
3-1-3	本体およびスイングアーム部は鋼管を主材として溶接枠組みされ、隙間に身体が挟まれないように耐薬品性樹脂製のカバーで覆われていること。
3-1-4	ベッドへの固定は、2本の固定軸をベッドのオプション取付穴に差込み、固定ハンドルを「固定位置」に突き当たるまで回すことで行う。また、取外すときは、「解除位置」にカチッとまるまで回すことで行う「ワンタッチ取付け・取外し」が可能であること。
3-1-5	スイングアーム部は、握りやすくするために上部にエラストマー製のグリップを備えていること。
3-1-6	クラッチ部は、レバー操作によりスイングアーム部の角度調節と固定を30°刻みで±120°まで行うことができること。更に、ストッパーを押し上げていないと操作レバーを押せない機構「ダブルロック構造」、操作レバーから手を離れた状態でスイングアーム部を回転させると、固定可能な角度で自動的に固定される「自動固定機能付き角度調節」の機構を有していること。
4	ベッドサイドテーブル355式
4-1	ベッドサイドテーブルは以下の要件を満たすこと。
4-1-1	ベッドの高さに合わせ、テーブル面の高さを無段階に調節することが可能であること。
4-1-2	下から押し上げる力でテーブルの高さがあがる上昇方向フリー機構を有していること。
4-1-3	移動ロック機能は通常作動しており、甲板近くに配したロック解除レバーの操作により、移動ロック解除が可能であること。
4-1-4	ロック解除保持レバーの操作により、ロック解除状態の保持が可能であること。
4-1-5	パーティクルボードを芯材とし、表面は合成樹脂化粧板であること。
4-1-6	甲板の周囲には発泡ウレタン樹脂一体成形によるエッジを配すること。
4-1-7	支柱は内パイプと外パイプからなり、高さ調節ができるよう内パイプの外側を外パイプがスライドする機構であること。内・外パイプ間のがたつきを低減させるため、内パイプ外面と外パイプ内面の間にはスライドレールを配する。支柱は、テーブルがベッドの横方向より設置できるよう片側に1本とすること。
4-1-8	支柱上部には高さ調節レバーを配していること。
4-1-9	支柱外パイプには、端面の切り口を保護するキャップを有すること。
4-1-10	テーブル面に物を載せていても軽く操作できるように、支柱内パイプにはガススプリングを内蔵していること。
4-1-11	ハイローベッドでの使用における安全性向上の為、甲板は上昇方向のみ、高さ調節レバーの操作なしでも作動可能とする。（上下ストロークの範囲内）
4-1-12	車輪径は30mm、自在の双輪キャスターであること。
4-1-13	ブレーキゴムによるロック機構を有し、通常、テーブルの移動がロックされる構造であること。
4-1-14	ロック解除操作は甲板下部の支柱の左右両側に配したロック解除レバーにより行い、片側の操作で全輪のロック解除操作が可能であること。（左右のロック解除レバーは連動する。）
4-1-15	ロック解除レバーから手を離れた状態でもテーブル移動ができるよう、キャスターロック解除の保持機能を有すること。
4-1-16	解除保持状態からロック状態へは、ワンタッチ操作で移行する。その際、ロック解除保持レバーは自動的に戻る構造であること。
4-1-17	支柱の表面処理は、アルマイトであること。
4-1-18	脚および甲板受の表面処理は粉体焼付塗装であること。
5	マットレス200式
5-1	マットレスは以下の要件を満たすこと。
5-1-1	両面で硬さの異なるリバーシブル仕様であること。
5-1-2	ソフト面は優れた体圧分散性を備え、ハード面はからだをしっかりと支える硬さを備えること。
5-1-3	動きやすさと寝姿勢に配慮したポリエステル繊維とウレタンフォームのハイブリッド四層構造であること。
5-1-4	防水・低透湿加工を施したカバーにより清拭消毒を可能とし、カバーの抗菌加工とともに、感染予防に配慮していること。
5-1-5	カバーの四隅には、シーツ等を固定するための、リバーシブルで使用可能なリネンストッパーを配置し、シーツ等の固定を容易にし、シーツ等の張りすぎによる体圧分散性の低下を防ぐことを可能とすること。
5-1-6	ソフト面とハード面で認識しやすい生地はトゥーン色である
5-1-7	生地は抗菌（MRSA）・難燃・防水機能を持ち、伸縮加工を施したポリエステル繊維100%によるニット品で、表面にポリウレタンフィルムを有すること。
5-1-8	表面のポリウレタンフィルムは平滑性を有しており、ベッドギャッチ時に発生する擦れ音が少ないこと。
5-1-9	詰め物の出し入れとカバー交換を可能とするため、ファスナーを配すること。また、ファスナー部からの浸水を防ぐために、ファスナーには止水加工を施すこと。
5-1-10	持ち運び用に片側長手1箇所を取っ手を配すること。

No	仕様書
6	病棟用エアマットレス4式
6-1	病棟用エアマットレスは以下の要件を満たすこと。
6-1-1	電源プラグをコンセントに挿し、エアマットレスに寝るだけで、5～15 分間で患者の体重を算出し、使用者体重 20kg～138kg の範囲でかたさを 25 段階で自動設定するかたさ自動運転機能を有すること。
6-1-2	エアセルが2本おきに順次、収縮・膨張を繰り返すことで、同じ箇所に加わり続けるのを防ぎ、褥瘡リスクを軽減する機能を有すること。この機能は背上げ中も動作すること。
6-1-3	患者の移乗やリハビリテーション時の端座位の際など、エアマットレスを通常の4倍のかたさにするしっかりモードを使用することで、患者の身体の沈み込みを減らし、身体を動かしやすくすることができる機構を有していること。
6-1-4	エアマットレスのカバー内部に送風する除湿機能を有すること。
6-1-5	ポンプに取り付けられたカブリングを抜去することでエアマットレスの空気が排気され、30 秒以内に胸部圧迫による心臓マッサージに適したかたさにできること。
6-1-6	エアマットレスのかたさを自動で設定するかたさ自動運転と、手動で設定するかたさ手動運転を切り替えることができること。
6-1-7	ベッドリンクケーブルを使用することで特定の電動ベッドからの電源供給が可能となること。
6-1-8	エアマットレスの上面カバーの直下にはウレタンフォーム層を配し、エアセルの凹凸感を和らげること。ウレタンフォーム層を包んでいるグライドシートにより上面カバーとウレタンフォーム層との背上げ時の摩擦を軽減し、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する機能を有すること。
6-1-9	ベッドリンクケーブルを使用して特定の電動ベッドと連動している状態では、背上げ・背下げ時にエアセルを通常よりも高速で収縮・膨張させることで、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する自動背抜き機能を有すること。
6-1-10	送風チューブおよびポンプをマットレスの内部に収納し、ベッド周りを省スペース化すること。また、搬送時にポンプを壁に衝突させて破損させたり、送風チューブによるつまずきの防止に配慮していること。
6-1-11	ターボ運転機能によりエアマットレス設置時の給気時間を短縮していること。
6-1-12	電磁弁を配置することで停電時のエア保持性能を向上していること。
6-1-13	上面カバーと底面カバーからなり、カバーの側面全周にファスナーを配することでカバーの開閉を可能にし、エアセルの出し入れとカバーの交換が容易であること。
6-1-14	洗浄や乾燥を容易にする為、上面カバーと底面カバーは取り外し時、平面に展開できること。
6-1-15	清拭タイプの上面・底面カバーは、ポリエステル生地にポリウレタンフィルムをコーティングしており、防水・抗菌・難燃・耐薬品性を有すること。
6-1-16	清拭タイプの上面カバーは、汚物が生地内部へ侵入するのを防ぎ、かつ耐薬品性に優れ、濃度 1% (10000ppm) の次亜塩素酸ナトリウム消毒液の他、感染防止のための消毒薬による清拭が可能としていること。
6-1-17	底面カバーには外側中央部に滑り止めを配し、エアマットレスがベッドから滑り落ちづらいつつ、底面カバーの洗浄が容易であること。
6-1-18	底面カバーに付属するポンプカバーは防水性を有し、通気タイプにおいてもポンプが容易に液体と触れない構造となっていること。また、底面カバーから取り外し可能で底面カバーの洗浄が容易であること。
6-1-19	エアセルは 3 本または 2 本1組の構造となっており、エアマットレスのレギュラータイプは 24 本 8 組、ミニタイプは 23 本 8 組のエアセルで構成されること。エアセルが破損した場合、破損したエアセルの組のみの交換が可能であること。
6-1-20	患者の臀部にあたる箇所エアセルは上層と下層の 2 気室構造であること。
6-1-21	エアセルはポリウレタンフィルムの素材で構成されており、抗菌性・難燃性を有する。また、濃度 1% (10000ppm) の次亜塩素酸ナトリウム消毒液などで清拭が可能であること。
6-1-22	省スペース化のためにポンプはマットレスに内蔵している。チューブが床に着くことによる汚れや、ベッド搬送時の破損、引っ掛かり等による落下、患者のつまずき等を防止し、衛生面と安全面に配慮していること。
6-1-23	ターボ運転機能により、エアマットレス設置時、10 分程度で給気が完了すること。
6-1-24	給気バルブに電磁弁を採用し、エア漏れが発生しにくい構造になっていること。停電時には電磁弁が自動的に閉じ、2 週間はほぼ一定の内圧を保持することができること。
6-1-25	電源には取り外し可能な AC アダプターと電源コードを用いており、電源コード破損時の交換が容易にできること。
6-1-26	裏面の設定ボタンを押したときのみ設定変更が可能であり、誤操作・誤設定を防止していること。また、各種設定ボタンは通常時は非表示になっており、必要な情報のみを表示すること。
6-1-27	誤って設定ボタンを押しても、一定時間操作が行われなければ設定変更可能な状態が自動的に解除されること。
6-1-28	操作ボタンを押した状態であることを明確にするために、操作ボタンを押した瞬間にピッと操作音を鳴らす。また、操作音 ON/OFF の切替が可能であること。
6-1-29	タッチパネルとなっており、手の皮脂などの汚れを容易に拭き取ることができること。
6-1-30	かたさ自動運転のボタンをタッチすると、その時設定されているかたさをパネル上に表示し、確認可能であること。また、体重とかたさの目安が操作パネル裏面に印字されていること。
6-1-31	患者の移乗やリハビリテーション時の端座位の際などに使用する、しっかりモードボタンを操作パネル上面に物理ボタンとして配していること。
6-1-32	マットレス設置時の給気中や、しっかりモードの準備中は「準備中」と表示されること。給気完了・準備完了になれば表示が消える。
6-1-33	異常が発生した際には警告音と光で通知し、エラーを確認した際には操作音ボタンで警告音を解除することができること。
6-1-34	操作パネルのコードおよびフックは取り外し可能であり、破損時の交換が容易にできること。
6-1-35	かたさ自動運転機能は、患者の体重を自動で算出し、エアセルのかたさを自動で調整する機能であり、背上げ時のかたさ変更、患者の拘縮や骨突出、円背に合わせたかたさ変更も自動的に行うことが可能であること。
6-1-36	圧切替機能は、2本おきにエアセルが順次、収縮・膨張を繰り返す機能とし、圧切替機能は背上げ中も動作し、褥瘡リスクを軽減すること。
6-1-37	しっかりモードは2分間でマットレスを通常の4倍のかたさにする機能とし、この機能により、体位変換やリハビリテーション時の端座位、マットレスの清拭等が行いやすくなること。この機能は60分後に自動的に解除されること。
6-1-38	ベッドリンク機能は、特定の電動ベッドと接続することで、背上げ・背下げ時にエアセルを通常よりも高速で収縮・膨張させ、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する自動背抜き機能であること。また、特定の電動ベッドから電源を供給させ、エアマットレス用のコンセントが不要になること。
6-1-39	かたさ手動運転機能は、患者の状態に合わせて自由にエアセルのかたさを変更できる機能であり、かたさ自動運転/手動運転は自由に切り替え可能であること。
6-1-40	エアマットレスのカバー内部に送風することで、カバー内部に溜まった湿度の高い空気をカバー外部に排出する機能である除湿機能を有していること。
6-1-41	しっかりモードはマットレスおよびポンプの異常を点検する機能を備えており、メンテナンス時には自動点検モードとして流用することができること。
6-1-42	ポンプフィルターの交換の目安を確認するフィルターチェックモードを有すること。
7	HCU用エアマットレス4式
7-1	HCU用エアマットレスは以下の要件を満たすこと。
7-1-1	体位変換用のエアセルを左右の臀部・背部、計 4 か所に配し、約 15 分ごとに 1 か所ずつ膨張する位置を自動で切り替えることで体位変換を行うスモールフロー機能を有すること。
7-1-2	患者の寝位置を検知するための寝位置センサーを搭載し、スモールフロー機能使用時には、患者がエアマットレスの左右いずれかの端に寄って臥床している場合、臥床している側の体位変換用のエアセルを膨張させず、臥床していない側の体位変換用エアセルだけで体位変換を行う設定に自動で切り替わり、転落やズレのリスクを軽減すること。
7-1-3	電源プラグをコンセントに挿し、エアマットレスに寝るだけで、5～15 分間で患者の体重を算出し、使用者体重 20kg～180kg の範囲でかたさを 18 段階で自動設定するかたさ自動運転機能を有すること。
7-1-4	体位変換用のエアセルは患者の体幹を保持する役割も担い、エアマットレスに搭載している寝位置センサーが背角度 30 度以上を検知した際、4 か所の体位変換用のエアセルを自動的にすべて膨張させることで患者の体幹を保持するバックサポート機能を有すること。
7-1-5	背上げや、患者の拘縮、骨突出、円背等に合わせた、患者がベッドのボトムに底づかないようにエアセルのかたさを自動で調整する機能を有すること。
7-1-6	エアセルが2本おきに順次、収縮・膨張を繰り返すことで、同じ箇所に加わり続けるのを防ぎ、褥瘡リスクを軽減する機能を有すること。この機能は背上げ中も動作し、褥瘡リスクを軽減すること。
7-1-7	エアマットレスに搭載している寝位置センサーが患者の動きを検知し、①エアマットレス上で端座位をとった場合、②エアマットレス上で起き上がった場合、③移乗のためにマットレス端部へ寝返りを取った場合に、自動でエアマットレスを通常の4倍のかたさにし、また、体位変換用のエアセル内の空気をポンプで吸引する自動しっかりモードを有し、移乗時にエアマットレスを安定した平面にすることができること。
7-1-8	患者の移乗やリハビリテーション時など、任意のタイミングで操作パネル天面のボタンを押すことで、エアマットレスを通常の4倍のかたさにし、また体位変換用のエアセル内の空気をポンプで吸引する手動しっかりモード機能を有すること。
7-1-9	エアマットレスのカバー内部に送風することで、こもった熱や湿気をカバー外部に透過する除湿機能を有すること。
7-1-10	ポンプに取り付けられたカブリングを抜去することでエアマットレスの空気が排気され、30 秒以内に胸部圧迫による心臓マッサージに適したかたさにする CPR 機能を有すること。

No	仕様書
7-1-11	エアマットレスのかたさを自動で設定するかたさ自動運転と、手動で設定するかたさ手動運転を切り替えることができる機構を有していること。
7-1-12	体位変換用のエアセルが膨張する箇所を自動で切り替えるスモールフロー機能と、体位変換用のエアセルのかたさを個別に設定し、そのかたさを保持できる手動 SF セル膨張機能の設定を自由に切り替えることができること。
7-1-13	スモールフロー機能では、体位変換用のエアセルの膨縮する箇所/しない箇所を手動で切り替えることができ、拘縮や疼痛などの患者の状態に合わせて体位変換機能の膨張箇所を選択することが可能であること。
7-1-14	ベッドリンクケーブルを使用することで特定の電動ベッドからの電源供給が可能であること。
7-1-15	エアマットレスの上面カバーの直下にはウレタンフォーム層を配し、エアセルの凹凸感を和らげている。ウレタンフォーム層を包んでいるグライドシートにより上面カバーとウレタンフォーム層との背上げ時の摩擦を軽減し、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する機能を有すること。
7-1-16	エアマットレスのエアセルの直下には厚さ 40mm のウレタンフォーム層を配し、患者の底づきのリスクを軽減していること。
7-1-17	ベッドリンクケーブルを使用し特定の電動ベッドと連動している状態では、背上げ・背下げ時にエアセルを通常よりも高速で収縮・膨張させることで、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する自動背抜き機能を有すること。
7-1-18	送風チューブおよびポンプをマットレスの内部に収納し、ベッド周りを省スペース化すること。また、搬送時にポンプを壁に衝突させたり、送風チューブによるつまずきの防止に配慮していること。
7-1-19	空気の入っている状態のエアマットレスを片付ける際には、特定の操作をすることでエアセル内の空気をポンプで吸引し、片付けにかかる手間を軽減する片付けアシスト機能を有すること。
7-1-20	ターボ運転機能によりエアマットレス設置時やしっかりモード運転時、バックサポート運転時などにエアセルのかたさ変化にかかる時間を短縮していること。
7-1-21	スモールフロー機能で体位変換用のエアセルを膨縮させる際には、マイルド運転機能により通常よりも緩やかにポンプを運転し、ゆっくりと膨縮させることで寝心地や静音性を担保すること。
7-1-22	電磁弁を配置することで停電時のエア保持性能を担保すること。
7-1-23	上面カバーと底面カバーからなり、カバーの側面全周にファスナーを配することでカバーの開閉を可能にし、エアセルの出し入れとカバーの交換を容易にすること。
7-1-24	底面カバーとエアセルは、個々のエアセルをボタン等で固定せず、四隅のみを紐で結んで固定し、エアセルの出し入れとカバーの交換が容易であること。
7-1-25	上面カバーと底面カバーは取り外し時、平面に展開でき、洗浄や乾燥を容易にすること。
7-1-26	清拭タイプの上面カバーは、ポリエステル生地にポリウレタンフィルムをコーティングしており、防水・抗菌・難燃・耐薬品性を有すること。
7-1-27	清拭タイプの上面カバーは、汚物が生地内部へ侵入するのを防ぎ、かつ耐薬品性に優れ、濃度 1% (10000ppm) の次亜塩素酸ナトリウム消毒液の他、感染防止のための消毒薬による清拭が可能であること。
7-1-28	底面カバーには外側中央部に滑り止めを配し、エアマットレスがベッドから滑り落ちにくくしていること。
7-1-29	底面カバーに付属するポンプカバーは防水性を有し、通気タイプにおいてもポンプが容易に液体と触れない構造であり、底面カバーから取り外し可能で底面カバーの洗浄が容易であること。
7-1-30	患者の寝位置・動作、角度を検知する寝位置センサーに付属するカバーは防水性を有し、底面カバーから取り外し可能で底面カバーの洗浄が容易であること。
7-1-31	メインのエアセルは 3 本または 2 本 1 組の構造となっており、エアマットレスのレギュレータータイプは 24 本 8 組のエアセルで構成されること。エアセルが破損した場合、破損したエアセルの組のみの交換が可能であること。
7-1-32	体位変換用のエアセルは、ヒトの肩甲骨および臀部の曲線に沿った形状をしており、身体の凹凸に合わせて膨張することで、寝心地の向上や身体の効果的な保持を図ること。
7-1-33	体位変換用のエアセルは、メインのエアセルに直接ベルトで固定されており、メインのエアセルと一体の状態のカバーから出し入れすることができ、メンテナンス性を向上させること。
7-1-34	エアセルはポリウレタンフィルムの素材で構成されており、抗菌性・難燃性を有すること。また、濃度 1% (10000ppm) の次亜塩素酸ナトリウム消毒液などで清拭が可能であること。
7-1-35	省スペース化のためにポンプはマットレスに内蔵している。チューブが床に着くことによる汚れや、ベッド搬送時の破損、引っ掛かり等による落下、患者のつまずき等を防止し、衛生面と安全面に配慮していること。また、ベッドのボードに設置する必要がなく、マットレスに接近しやすくなることで看護業務効率の向上を図っていること。
7-1-36	ターボ運転機能により、エアマットレス設置時、10 分程度で給気が完了すること。
7-1-37	マイルド運転機能により、スモールフロー機能使用時に体位変換用のエアセルを膨張させる際、ゆっくりと給気することができ、寝心地や静音性を担保すること。
7-1-38	吸引機能により、メインのエアセルや体位変換用のエアセル内の空気を短時間で強制的に排気可能であること。
7-1-39	給気バルブに電磁弁を採用し、エア漏れが発生しにくい構造であること。停電時には電磁弁が自動的に閉じ、2 週間はほぼ一定の内圧を保持することができること。
7-1-40	電源には取り外し可能な AC アダプターと電源コードを用いており、電源コード破損時の交換が容易にできること。
7-1-41	操作パネルは裏面の設定ボタンを押したときのみ設定変更が可能であり、誤操作・誤設定を防止していること。
7-1-42	各位置の体位変換用のエアセルについて、膨張/収縮状態およびスモールフロー機能の有効/無効の設定を表示しており、体位変換用のエアセルの膨張状態や設定を常に確認することができること。
7-1-43	一定時間操作が行われなければ設定変更可能な状態が自動的に解除されること。
7-1-44	操作ボタンを押した状態であることを明確にするために、操作ボタンを押した瞬間に操作音を鳴らし、操作音 ON/OFF の切替が可能であること。
7-1-45	タッチパネルとなっており、手の皮脂などの汚れを容易に拭き取ることができること。
7-1-46	かたさ自動運転のボタンをタッチすると、その時設定されているかたさをパネル上に表示し、確認することができること。また、体重とかたさの目安が操作パネル裏面に印字されていること。
7-1-47	患者の移乗やリハビリテーション時の端座位の際などに使用する、しっかりモードボタンを操作パネル上面に物理ボタンとして配していること。ボタンを押すとピッと操作音が鳴り、ボタンが青色に点灯する。
7-1-48	マットレス設置時の給気中や、しっかりモードの準備中は「準備中」と表示されること。給気完了・準備完了になれば表示が消える。
7-1-49	異常が発生した際には警告音と光で通知し、エラーを確認した際には操作音ボタンで警告音を解除することができること。
7-1-50	スモールフロー機能は、4 か所に配した体位変換用のエアセルの膨張する箇所を約 15 分ごとに自動的に切り替える機能であり、4 か所の内、1 か所は膨張、残りの 3 か所は収縮する。これにより、体位変換を自動で行うことができ、定期的に体圧分布を変化させて、継続的な圧迫を防ぐことができること。
7-1-51	スモールフロー機能使用時には、患者がエアマットレスの左右いずれかの端に寄りかかっている場合、臥床している側の体位変換用のエアセルを膨張させず、臥床していない側の体位変換用のエアセルだけで体位変換を行う設定に自動で切り替わり、転落やズレのリスクを軽減できること。
7-1-52	スモールフロー機能においてバックサポート設定がオンの場合は背角度が 30 度以上になるとバックサポートの動作に切り替わり、患者の体幹を保持すること。バックサポート設定がオフの場合は背角度が 45 度以上になるとスモールフロー機能が自動的に無効になり、患者の姿勢が崩れたり、転落したりするリスクを軽減できること。また、バックサポートがいずれの設定であっても、背上げ状態から背下げ状態に戻れば、背角度に応じてスモールフロー機能が自動的に有効になること。
7-1-53	スモールフロー機能にて4か所の体位変換用のエアセルについて、それぞれ個別に有効/無効を切り替えることができること。
7-1-54	手動 SF セル膨張機能は、4 か所の体位変換用のエアセルについて、それぞれ個別にかたさを設定できる機能である。収縮または膨張を個別に設定でき、膨張設定についてはかたさを 3 段階で選択することができること。
7-1-55	バックサポート機能は、背角度が30 度以上になったときに、4 か所に配した体位変換用のエアセルを自動的にすべて膨張させる機能である。これにより、背上げ時に患者の体幹を保持し、姿勢が崩れたり、転落したりするリスクを軽減されること。また、接触面積が増加することで、体圧分散性が向上させること。
7-1-56	バックサポート機能使用時に患者がエアマットレスの左右いずれかの端に臥床した場合、バックサポートのために膨らませたエアセルをポンプで自動的に吸引することでエアマットレスを平坦な状態にできること。
7-1-57	バックサポート機能の有効/無効は操作パネルで切り替え可能であること。
7-1-58	かたさ自動運転機能は、患者の体重を自動で算出し、エアセルのかたさを自動で調整する機能であり、背上げ時のかたさ変更、患者の拘縮や骨突出、円背に合わせたかたさ変更も自動的に行うことが可能であること。
7-1-59	圧切替機能は、2 本おきにエアセルが順次、収縮・膨張を繰り返す機能であり、圧切替機能は背上げ中も動作すること。
7-1-60	しっかりモードには自動しっかりモードと手動しっかりモードの 2 種類あり、いずれもマットレスを通常の 4 倍のかたさにし、体位変換用のエアセル内の空気をポンプで吸引する機能であり、これを有していること。
7-1-61	自動しっかりモードは、①エアマットレス上での端座位、②エアマットレス上での起上り、③移乗のためのマットレス端部への寝返りを検知し、自動でしっかりモードに移行する機能である。これにより、患者の移乗の際にはしっかりモードをオン、臥床した際にはオフにするといった看護・介護業務負担を軽減すること。
7-1-62	自動しっかりモードにはオートオフ機能が備わっており、患者がマットレス中央に臥床している場合には10 秒、マットレスの左右いずれかの端に臥床または端座位を保持している場合には 5 分、離床状態では 6 0 分で自動しっかりモードがオフになる。また、自動しっかりモード中に操作パネル上面のしっかりモードボタンを押下することで、任意のタイミングで自動しっかりモードをオフにすることができる。これにより、意図しないタイミングで自動しっかりモードに移行したとしても、褥瘡のリスクを軽減すること。
7-1-63	自動しっかりモード中は操作パネルに「Aut」と表示され、また、操作パネル上面のしっかりモードボタンが青く点滅することで自動しっかりモード中であることが視覚的にわかるようになっていること。
7-1-64	自動しっかりモードの有効/無効は操作パネルで切り替え可能であること。

No	仕様書
7-1-65	手動しっかりモードは、操作パネル上面のしっかりモードボタンを押下することで、看護者・介助者の任意のタイミングでしっかりモードに移行する機能である。リハビリテーション時等にマットレス上でどのような姿勢・動作を取ったとしても、しっかりモードを維持することができる。また、エアマットレスの清拭を行い易くする効果があること。
7-1-66	手動しっかりモードには 60 分でオートオフになる機能が備わっており、誤って手動しっかりモードに移行したとしても、褥瘡のリスクを軽減していること。
7-1-67	SF センサーオフモードは、患者の寝位置やマットレス上での動作に関わらず、その時のエアマットレスの動作を継続させる機能である。SF センサーオフモード時は、患者の寝位置に関わらず、バックサポートやすべての箇所をスモールフロー機能が有効となり（操作パネルで無効に設定した場合を除く）、エアマットレス上での端座位・寝返り・起上りがあっても自動しっかりモードには移行しないこと。SF センサーオフモードの有効/無効は自由に切り替えることができること。
7-1-68	ベッドリンク機能は、特定の電動ベッドと接続することで、背上げ・背下げ時に圧切替によって収縮しているエアセルにターボ給気し、背上げによってエアマットレスが縮まることを防ぐとともに患者の圧迫やずれを軽減する E ストレッチ機能と、エアセルを通常よりも高速で収縮・膨張させ、身体に生じるずれ・圧迫による不快感を軽減する自動背抜き機能を有していること。また、特定の電動ベッドから電源を供給でき、エアマットレス用のコンセントが不要になり、また、電源ケーブルの配線も不要とすること。
7-1-69	かたさ手動運転機能は、患者の状態に合わせて自由にエアセルのかたさを変更できる機能である。また、かたさ自動運転/手動運転は自由に切り替えることができること。
7-1-70	マット内部の湿気を側面隙間から排出させることで、マット上面から寝床内の湿気を除去させやすくする機能を有していること。
7-1-71	自動/手動しっかりモードはマットレスおよびポンプの異常を点検する機能を備えており、メンテナンス時には自動点検モードとして流用することができること。
7-1-72	ポンプフィルターの交換の目安を確認するフィルターチェックモードを有すること。
8	リンクケーブル8式
8-1	リンクケーブルは以下の要件を満たすこと。
8-1-1	対象となるベッドと、対象となるエアマットレスとを接続し、ベッドとエアマットレスの情報の送受信と、ベッドからエアマットレスへの電源供給を可能とするためのケーブルであること。
8-1-2	ベッドへの接続用プラグを備え、ベッドとの接続を可能とすること。
8-1-3	エアマットレスのポンプ本体への接続用プラグを備え、エアマットレスとの接続を可能とすること。
8-1-4	ベッドとエアマットレスの情報の送受信と、ベッドからエアマットレスへの電源供給を可能とすること。
9	HCUベッド8式
9-1	HCUベッドについては、以下の要件を満たすこと。
9-1-1	本ベッドは、背あげ・膝あげ・ハイロー・トレンドレンバーク（以下 TR と略す）およびリバーストレンドレンバーク（以下 RTR と略す）が単独で操作できること。また、背あげと膝あげ、あるいは背あげと膝あげと傾斜は連動して操作でき、各動作は、電動アクチュエータで動作すること。
9-1-2	ベッド操作は、患者用操作スイッチ、医療従事者用操作スイッチにより作動すること。
9-1-3	背あげおよび膝あげの連動はギャッチ動作における体のずれ、腹部圧迫を軽減するために、背ボトムと膝ボトムの角度を常に監視（測定）し、制御することであらかじめ設定したパターンにて動作を行うこと。ただし、膝ボトムが背あげ後の端座位への移行の妨げとならないよう、背ボトム角度が7°に達した時に、膝ボトム角度が0°となるよう制御を行い、1 ボタンの操作で本ポジションに動作させることができること。
9-1-4	背あげ・膝あげおよび傾斜の連動は、ベッド上で安楽な受動座位姿勢をとるため、ギャッチ動作における体のずれや腹部圧迫をより軽減するために、背ボトムと膝ボトムの角度および傾斜角度を常に監視（測定）し、制御することであらかじめ設定したパターンにて動作を行うこと（カインドプラスモーション）。なお、前項の背あげの連動とは異なるパターンの動作を行い、1 ボタンの操作で本ポジションに動作させることができること。
9-1-5	ベッド上の患者の起き上がりや離床等の動作を検知し、ナースコール中継ユニット（別売）を用いてナースコールへ通知することができる機能（離床 CATCH）を備えていること。
9-1-6	頭側にはボトム取付型・足側にはメインフレーム取付型のサイドレールを備えていること。
9-1-7	足側に延長フレームを備え、引き出すことで延長マットレス（別売）を取り付けることができること。
9-1-8	メインフレームの左右に取り付けることができる離床グリップ（別売）を用いて使用者の端座位時における手すりとして用いることができ、使用者の前方に支持基底面を拡大し、支えが作られるため離床動作を補助することができること。また、離床グリップ（別売）は取付け方向を変えることでフットボードとサイドレールのすき間をふさぐことができること。
9-1-9	使用者の感電を防ぐためや、心電計のハムノイズの混入を防ぐためなどに、分割された各フレームを保護接地し、電源ケーブルは保護接地端子（アース端子）を含む 3P プラグを備えること。
9-1-10	離床 CATCH のアラーム通知をナースコールで行うことができるよう、ナースコール中継ユニット（別売）を接続できる構造を備えること。
9-1-11	ベッド周辺にエアマットレスの電源コードが這いまわることを防ぐため、一部のエアマットレス（別売）の場合は、エアマットレスの電源をベッドから供給できる構造をベッドに備えること。
10	手元スイッチ8式
10-1	手元スイッチについては、以下の要件を満たすこと。
10-1-1	コントローラから供給される電源電圧は、患者および医療従事者の感電に対する安全性確保のため 5V であること。
10-1-2	ベッド本体に接続することで、背・膝・高さの単独動作および背膝連動動作（カインドモーション）を操作できること。
10-1-3	ベッド操作をする操作ボタン（押しボタン）を有し、操作ボタンを押している間のみ、ベッドが動作すること。
10-1-4	動作速度の切換え、および操作音の有無を変更できること。
10-1-5	フックを用いることで、ボードあるいはサイドレール等に設置できること。
10-1-6	電源ランプの点灯・消灯にて、電源のオン・オフを確認できる。また、電源ランプの色により、ベッド状態（緑点灯：正常状態、橙点滅：エラー状態）を識別することができること。
10-1-7	電源ランプおよび操作選択ランプにより、暗闇でも手元スイッチの位置・ボタンを確認しやすくすること。
10-1-8	各操作ボタンの「操作可能/操作禁止」状態に合わせて、操作選択ランプの点灯/消灯を切換えること。
10-1-9	夜間にまぶしくならないように、一定時間操作なしの状態が続いたら操作選択ランプを消灯する。また、加速度センサを搭載することで、使用者が手元スイッチを持ったときに操作選択ランプが点灯すること。
10-1-10	高さ下げ操作時にはメインフレームとベースフレームまたは床との間で、手や足、周囲の物品などの意図しない挟まれを防ぐため、動作途中で一旦停止する場合がある。その際、ビップと警告音を鳴らすこと。その後、再度高さの下げ操作を行うと、警告音を繰り返し鳴らし、高さの絵（ピクト）表示ランプが白点滅しながら、最低位置まで下降する。この際、ベッド動作速度が速いモードになっていても低速モードになること。
11	その他
11-1	その他の機能等については、以下の要件を満たすこと。
11-1-1	障害時は、早急な復旧を可能にするサービス体制を有すること。
11-1-2	故障時はメンテナンス依頼より、早急に担当者が到着して処置にあたる事が出来ること。
11-1-3	導入する調達物品は周辺機器も含め全て、導入時の最新バージョンにて導入すること。
11-1-4	日本語の操作マニュアルを2部付属すること。また、操作マニュアルは p d f データでも提出すること。
11-1-5	器物の取扱いに注意し、事故又は過失等により損傷した場合はそれを補償すること。
11-1-6	物品設置の際に点検・調整及び試験運転を行い、担当者に十分説明の上、引き渡すこと。
11-1-7	設置場所は、当院が指定した場所に設置すること。
11-1-8	調達物品の搬入（新病院養生費用含む）等について落札業者の負担にて行うこと。
11-1-9	調達物品の設置にあたっては、当院の設置条件に照らし合わせて、電気（分電盤）容量、建築基準法、消防法等関連法規に抵触しないように予め確認すること。また、関係諸官庁との協議を当院と協力して行うこと。
11-1-10	納入期限内に当院が指定した場所に設置し、安定した稼働が可能であること。
11-1-11	調達物品の納入前に、設置等にかかる日程表等を提出すること。
11-1-12	納入期限前までに、当院の指示に基づき、当院の職員立会による稼働テストを実施すること。また、新病院開院後の安定稼働のための支援を行うこと。
11-1-13	納入検収後1年間は無償保障期間とし、調達物品安定稼働の為に点検を実施すること。