

随意契約結果書

物品等の名称及び数量	令和6年度非GNSS環境下における高精度自己位置計測システムの技術研究開発
契約担当官等の氏名並びにその所属する部局の名称及び所在地	分任支出負担行為担当官 近畿地方整備局 近畿道路メンテナンスセンター長
契約締結日	令和 6年 6月21日
契約の相手方の氏名及び住所	国立大学法人京都大学 京都府京都市左京区吉田本町36番地1
契約金額 (消費税及び地方消費税含む)	¥27,000,000-
予定価格 (消費税及び地方消費税含む)	¥27,000,000-
随意契約によることとした理由	別紙のとおり
備考	

特例政令等の該当	
非該当	CPC番号 該当なし

随意契約理由書

(公募型委託研究)

1. 業 務 名

非GNSS環境下における高精度自己位置計測システムの技術研究開発

2. 業 者 名

国立大学法人 京都大学

3. 契約理由

本業務は、画像と距離を同時に計測できる『センサフュージョンシステム』を応用し、GNSS が受信できないトンネル坑内でも、50km/h 走行する車両の自己位置を、トンネル延長に関わらず、誤差±5 cm 以内にて測位できる計測システムを開発する。

本委託研究については、国土交通省道路局により設置された学識経験者等からなる新道路技術会議において、あらかじめ研究開発課題の公募を行い、同会議において審査基準に基づき審査された結果、令和6年3月、本研究課題及び委託先が選定されたものである。なお、本委託研究の評価結果等については、国土交通省道路局のホームページ等で詳細に公表されている。

以上のことから、当該研究を提案した上記法人と契約を行うものである。

4. 適用法令

会計法第29条の3第4項及び予算決算及び会計令第102条の4第3号

推薦者 官職 近畿道路メンテナンスセンター
技術課長
氏名 藤村 知広