

随意契約結果書

物品等の名称 及び数量	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 中口 和巳 大阪府枚方市南中振3-2-3
契 約 締 結 日	令和 8 年 6 月 4 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)	¥50,000,000-
予定価格 (消費税及び地 方消費税含む)	
随意契約による こととした理由	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ものである。 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、令和6年3月に開催された第49回新道路技術会議において審査基準に基づき審査された結果、本研究課題が選定されたものであり、令和8年2月に開催された第56回新道路技術会議で現行のとおり推進するとの評価がされたものである。 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。
備 考	