

仕 様 書

- 1 品名
オペナビゲーションシステム
- 2 製品型式番号等及び数量
別紙のとおり
- 3 納入設置期限
令和 8 年 3 月 31 日（火）
- 4 納入場所
大阪府大阪市都島区都島本通 2 丁目 13 番 22 号
大阪市立総合医療センター 手術センター
- 5 保証期間
検査合格日より 1 年間
- 6 特記事項
 - (1) 本物品の搬入・据付にあたっては、当センターの業務に支障のないように当センターの指示どおり実施し、正常作動するよう必要な点検・調整を行うこと。
また、当センターの負担は発生しないこと。
 - (2) 納品に伴う搬送、既存機器（Medtronic 社製 S7 Stelth Station 2 台）の取り外し、組立、据付、試運転、稼働に必要なネットワーク工事、既存機器引き取り等、全ての費用は契約金額に含むこと。既存機器引き取りができない場合は、当センター所定の廃棄場所への移設を行うこと。
 - (3) 本物品に関する事故・安全情報等は、ただちに報告すること。また、改良等がなされた場合も同様とする。
 - (4) グリーン配送の規定を遵守すること。
 - (5) 本物品納入の際には、最新の状態かつ未使用品を納品すること。また、後継機種が発売された際は、納入物品等について当センター担当職員と協議し、その指示に従うこと。
 - (6) 納品時に取扱説明書が存在する場合は、納品部署に提出すること。また、シリアルナンバー等、個体の限定が可能な情報は納品書等に記載し報告すること。
 - (7) 納品時に当センターの管理する備品シールを貼付し、納品書・保証書・添付文書・取扱説明書・簡易取扱説明書・画像データ（JPEG）を提出すること。
 - (8) 機器の仕様方法等に関しては常時説明できること。
 - (9) 検収後 1 年間は無償にて定期点検・調整及び故障修理等を随時行うこと。また、検収から 1 年以内にソフトウェア等のアップグレードが発生した場合は、無償

で実施すること。

- (10) 本物品に必要な消耗品及び故障時等の物品について供給が確保されていること。
- (11) 本物品の故障及び不具合等に対して、夜間及び祝祭日でも修理等の対応、連絡体制が整備されていること。また、修理または調整作業を速やかに実施できること。なお、故障及び不具合等の状況は、その都度報告し、当センター担当職員の承認を受けること。
- (12) 応札に当たっては本仕様書を十分検討し、疑義ある場合（同等品の可否を含む）は質問期間内に指定の方法によりよく質し、その内容を熟知の上応札するものとする。質問受付期間経過後の疑義については受付しない。契約後における仕様書の疑義は、当センターの解釈によるものとする。
- (13) その他本仕様書に記載のない事項については、適宜当センター担当職員との協議に応じること。

7 事業担当課

〒534-0027

大阪府大阪市都島区中野町5丁目15番21号（大阪市都島センタービル）

地方独立行政法人 大阪市民病院機構

大阪市立総合医療センター 総務部財務課

TEL 06-6929-3622

(1) 品名 ナビゲーションシステム

(2) 構成等

No.	構成内容	数量	備考
-	ナビゲーションシステム	2 式	
	(以下、構成内訳)		
1	ナビゲーションシステム本体	2 式	
	・ナビゲーションシステムコンピューター	2 式	
	・ナビゲーションシステムカメラカート	2 式	
	・ナビゲーションシステムメインカート	2 式	
	・トラクトグラフィソフトウェア	2 式	
	・3Dクラニアルアプリケーションソフトウェア	2 式	
	・画像合成アプリケーションソフトウェア	2 式	
	・電動式ドリルハンドピース	1 式	
	・電動式ドリルハンドピース用アタッチメント (15cm)	1 式	
	・ナビゲーションプローベ シャープ	2 式	
	・リファレンスフレームクランプ	2 式	
	・リファレンスフレームクランプドライバー	2 式	
	・ナビゲーションリファレンス	2 式	
	・ナビゲーションプローベ ボールチップ (1.5mm)	2 式	
	・滅菌用コンテナ	2 式	

- ※ 設置前調整、設置、配線・配管、接続、稼働支援等、装置稼働に係る一切の業務を含むこと。
- ※ その他、上記装置を稼働させるために必要な構成は含めること。

(3) 納入場所 大阪市立総合医療センター

ナビゲーションシステム 仕様書	
(性能、機能に関する要件)	
1	ナビゲーションシステム本体については、以下の要件を満たすこと。
1-1	ナビゲーションシステム本体は、位置検出及び画像解析装置を搭載したメインカートとカメラカートで構成されていること。
1-2	CPUはIntel社製、メモリ16GB以上、SSD（ソリッドステートドライブ）1TB以上を有すること。
1-3	OSはLINUX、もしくは同等品以上の性能を有したOSを採用していること。
1-4	入力キーボード、入力マウスを有すること。
1-5	27インチ以上のデュアルタッチモニタを有すること。
1-6	映像出力はHDMIを有すること。
1-7	赤外線カメラは、手術器具およびリファレンスフレームを含む位置を検出し、ワークステーションに位置情報を転送できること。
1-8	赤外線カメラは、カメラ方向を調整基準となるレーザーポジショニングシステムを装備すること。
1-9	光学式・磁場式の2つの位置検出方式に対応したシステムであること。また、使用するアプリケーションによって検出方式が異なること。
1-10	カメラカートは、メインカートと分離して設置可能であること。
1-11	ウィルス対策ソフトウェアを搭載していること。
2	アプリケーションソフトウェアについては、以下の要件を満たすこと。
2-1	ソフトウェアは、術者ごとに検出方式・インストゥルメント等の設定を行えるカスタマイズ機能を有していること。
2-2	画面左右に表示されるタスクパネルは、クリック操作でストレッチ・縮小表示が可能であること。
2-3	画面表示パターンは、カスタマイズ登録が可能で手技に応じたレイアウトを自由に設定・表示が可能であること。
2-4	システムセットアップ時の機器の接続状況を、本装置の画面上で確認が可能であること。
2-5	インストゥルメントについては、ワンタッチでリファレンスフレーム上にて器具登録が可能であること。
2-6	使用インストゥルメント登録時は、画面に該当インストゥルメント画像と認識状況を表示できること。
2-7	光学式あるいは磁場式の器具認識状況は、装置との距離や認識状況を専用画面で確認が可能であること。
2-8	ナビゲーション画面をスナップショット機能で保存可能であること。
2-9	ナビゲーション画面の録画および保存が可能であること。
2-10	フットスイッチは異なるナビゲーション機能をコントロール可能であること。また、フットスイッチを踏む代わりに、画面上でフットスイッチボタンをタップすることでもコントロール可能であること。
2-11	磁場発生装置のON、OFFの切り替えがソフトウェア上で可能であること。
2-12	UPS電源ユニットについては、停電時に画像処理解析装置へ最低5分間電源供給可能であること。
2-13	日本語表示の選択が可能であること。
3	磁場式位置検出機能については、以下の要件を満たすこと。
3-1	磁界発生装置を用いて、専用器具の先端位置の検出を行う機能であること。
3-2	磁界発生装置を搭載していること。

ナビゲーションシステム 仕様書	
3-3	磁場に影響しない磁場発生装置専用架台を有していること。
3-4	頭部貼り付け式トラッカーを有していること。
3-5	3.0テスラ以下の術中MRIと併用可能な頭部貼り付け式トラッカーを有していること。
3-6	カテーテルガイダンス対応、スタイレットプローベを有していること。
3-7	術式に合わせて、光学式、磁場式をPROCEDURE画面で選択可能であること。
4	クラニアルアプリケーションソフトウェアについては、以下の要件を満たすこと。
4-1	画像情報は、オンライン（院内PACS）またはオフライン（CD-RあるいはUSBメモリスティック）により取り込みが可能であること。
4-2	2Dイメージは、Axial、Coronal、Sagittal、Trajectory、Probe's Eye方向で表示が可能であること。
4-3	画像のレイアウトを自由に設定、保存が可能であること。
4-4	3Dイメージは、皮膚モデル、骨モデル、腫瘍、脳モデル、脳室及び血管モデルについての作成、表示が可能であること。
4-5	アプローチ方向などの治療計画を作成、保存、再表示するシミュレーション機能を有していること。
4-6	3Dレンダリングモデルにてナビゲーション可能であること。
4-7	皮膚、骨、血管等の組織のボリュームレンダリング表示が可能であること。
4-8	作製した3Dモデルの2Dイメージ表示は輪郭、非表示を選択可能であること。
4-9	3Dカットモードを搭載していること。
4-10	3Dグラスモードを搭載していること。
4-11	レジストレーション機能については、以下の要件を満たすこと。
4-11-1	タッチレジストレーション機能として、患者のCT/MRI画像上と実際の患者の解剖学的ランドマーク、またはイメージマーカー（CT/MRI撮影時に患者の頭部に貼りつけるマーカー）を4点以上用いて、CT/MRI画像と実際の患者の点の整合を行う機能を有していること。
4-11-2	トレースレジストレーション機能として、スキンマーカーや事前登録したポイントを使用せず、患者頭皮上をプローベ先端でなぞることによりポイントを収集し整合する機能を有していること。
4-11-3	タッチレジストレーションとトレースレジストレーションを組み合わせることが可能であること。
4-11-4	レジストレーション精度計算機能については、レジストレーション終了時に精度および予測誤差を計算し、1.0ミリ以内の誤差範囲をCT/MRI画像上に緑色の枠で表示、また2.0ミリ以内の誤差範囲を黄色の枠で表示し、なおかつインストゥルメントで指し示すポイントの精度を数値で表示する機能を有していること。
4-11-5	レジストレーションポイント追加機能については、レジストレーション終了時に精度が計算表示された後、さらに登録ポイントを追加可能であること。
4-11-6	精度チェックポイント設定機能については、レジストレーション精度の維持と管理のため5ポイント設定し、術中の位置精度の確認が可能になり、その5ポイントを用いて再レジストレーション可能であること。
4-11-7	白質などの神経線維束の走行様式を推定するトラクトグラフィー機能を搭載していること。
4-11-8	トラクトグラフィー機能には、DTI及びCSDアルゴリズムを搭載していること。
5	画像合成アプリケーションソフトウェアについては、以下の要件を満たすこと。
5-1	CT/MRIなど2つ以上の画像データを合成可能であること。
5-2	画像合成は自動あるいは手動にて実施できること。

ナビゲーションシステム 仕様書	
5-3	合成した画像のスライダーを使用して、画像データの透明度を調整可能であること。
5-4	腫瘍、脳室、血管、脳およびその他の3Dモデルを構築してから2Dまたは3D画像ビューに表示可能であること。
6	脊椎アプリケーションソフトウェアについては、以下の要件を満たすこと。
6-1	使用する画像データは、CTのイメージデータを使用できること。
6-2	画像情報は、オンライン（院内PACS）またはオフライン（CD-RあるいはUSBメモリスティック）により取り込みが可能であること。
6-3	2Dイメージは、Axial、Coronal、Sagittal、Trajectory、Probe's Eye方向で表示可能であること。
6-4	画像のレイアウトをについて、画面数だけでなく、どの画面に6-3項のイメージを配置するかを任意に決定し保存可能であること。
6-5	仮想先端表示機能について、プローベ先端位置から仮想先端を表示できる機能を有すること。
6-6	先端表示は、使用しているインストゥルメント先端、あるいは作成した仮想先端のいずれかで選択可能であること。
6-7	透過度調整機能については、仮想線、インストゥルメントおよびインプラントのCADモデルの透過度の調整が可能であること。
6-8	Axial、Coronal、Sagittal表示において、画像の向きの変更や回転のオプションが可能であること。
6-9	3Dイメージは、自動作成と手動作成機能があり自動作成されたモデルの修正が可能であること。
6-10	アプローチ方向などの治療計画を作成、保存、再表示するシミュレーション機能を有すること。
6-11	レジストレーション機能については、CT画像と実際の患者との整合を行う際に、フットスイッチまたは画面のボタンを押すことで、術者が任意のタイミングで登録できる、もしくはレジストレーション用プローベを静止させることで登録ができるレジストレーション機能であること。
6-12	タッチレジストレーション機能については、患者のCT画像上と実際の患者の解剖学的な点を4点以上用いて、CT画像と実際の患者の点の整合を行う機能であること。
6-13	サーフェイスレジストレーションについては、患者脊椎表面の30ポイントをランダムに選択して入力することにより、表面整合を行う機能であること。
6-14	レジストレーション精度計算機能については、タッチレジストレーション終了時に精度および予測誤差を計算し、1.0ミリ以内の誤差範囲をCT画像上に緑色の枠で表示、また2.0ミリ以内の誤差範囲を黄色の枠で表示し、かつ半径10cmのパッシブマーカ全体の確率誤差の平均値を数値で表示可能であること。
6-15	レジストレーションポイント追加機能については、タッチレジストレーション終了時に精度が計算表示された後、さらに登録ポイントを追加可能であること。
7	CT・X線透視画像合成アプリケーションについては、以下の要件を満たすこと。
7-1	使用する画像データは、CT及びX線透視イメージデータを使用できること。
7-2	画像情報は、オンライン（院内PACS）またはオフライン（CD-RあるいはUSBメモリスティック）により取り込みが可能であること。
7-3	2Dイメージは、CT画像からのAxial、Coronal、Sagittal、Trajectory、Probe's Eye方向及びX線透視画像で表示可能であること。
7-4	画像のレイアウトをについて、画面数だけでなく、どの画面に7-3項のイメージを配置するかを任意に決定し保存可能であること。
7-5	仮想先端表示機能について、プローベ先端位置から仮想先端を表示できる機能を有すること。
7-6	先端表示は、使用しているインストゥルメント先端、あるいは作成した仮想先端のいずれかで選択可能であること。

ナビゲーションシステム 仕様書	
7-7	Axial、Coronal、Sagittal表示において、画像の向きの変更や回転のオプションが可能であること。
7-8	3Dイメージは、自動作成と手動作成機能があり自動作成されたモデルの修正が可能であること。
7-9	X線透視画像上及びCT透視イメージ画像上でAP像、Lateral像上の椎体をクリックすることにより椎体の選択が完了できること。
7-10	X線透視画像とCT画像上で選択した椎体を重ね合わせることで、レジストレーションが完了する機能を有すること。
7-11	重ね合わせを行う椎体範囲を限定するグリッド線を表示可能であること。
7-12	ナビゲーション画像は、CT画像からの2Dあるいは3D及びX線透視画像から自由に選択可能であること。
7-13	当センター保有の外科用X線撮影装置専用の自光式LED付アタッチメントを使用できること。
8	外科用X線撮影装置対応アプリケーションについては、以下の要件を満たすこと。
8-1	使用する画像データは、外科用X線撮影装置からのX線画像を使用できること。
8-2	術中撮影したX線画像をワークステーションに記憶し、モニタに再表示可能であること。
8-3	画像のレイアウトについて、画面数だけでなく、どの画面にイメージを配置するかを任意に決定し保存可能であること。
8-4	仮想先端表示機能について、プローベ先端位置から仮想先端を表示できる機能を有すること。
8-5	当センター保有の外科用X線撮影装置専用の自光式LED付アタッチメントを使用できること。
9	脊椎アプリケーションインストゥルメントについては、以下の要件を満たすこと。
9-1	本調達に係るナビゲーションシステムと同一メーカーのハイスピードドリルシステムと連動したハンドピースおよびアタッチメントを有すること。
9-2	ナビゲーションプローベ シャープを2式有していること。
9-3	リファレンスフレームクランプを2式有していること。
9-4	リファレンスフレームクランプドライバーを2式有していること。
9-5	ナビゲーションリファレンスを2式有していること。
9-6	ナビゲーションプローベ ボールチップ(1.5mm)を2式有していること。
9-7	滅菌用コンテナ2式を有していること。
10	ENTアプリケーションソフトウェアについては、以下の要件を満たすこと。
10-1	画像情報の取り込み方法は、オンライン（院内インターネット）またはオフライン（CD-RあるいはUSBメモリスティック）による取り込みが可能であること。
10-2	2Dイメージは、Axial、Coronal、Sagittal・Trajectory、Probe's Eye方向で表示可能であること。
10-3	使用するインストゥルメントを登録用ディボットに置くだけで、自動的にインストゥルメントの切り替えを行えること。
10-4	次のタスクへの移動、あるいは前のタスクへ戻る操作は、フレーム固定器具上もしくはシールドタイプの患者リファレンス上の矢印をレジストレーションプローベでタッチすることで操作可能であること。
10-5	複数のレジストレーション方式として、以下の要件を満たすこと。
10-5-1	タッチレジストレーション機能については、患者の解剖学的な点またはフィデュシャルマーカー（CT/MRI撮影時に患者の頭部に貼りつけるマーカー）を4点以上用いてレジストレーションが可能であること。

ナビゲーションシステム 仕様書	
10-5-2	トレースレジストレーション機能については、スキンマーカ―や事前登録したポイントを使用せず、患者表皮上をプローベ先端でなぞることによりポイントをサンプリングしレジストレーションが可能であること。
10-5-3	タッチレジストレーションとトレースレジストレーションを組み合わせることが可能であること。
10-6	レジストレーション精度計算機能については、レジストレーション終了時に精度および予測誤差を計算し、1.0ミリ以内の誤差範囲をCT/MRI画像上に緑色の枠で表示、また2.0ミリ以内の誤差範囲を黄色の枠で表示し、なおかつインストゥルメントで指し示すポイントの精度を数値で表示可能であること。
10-7	精度チェックポイント設定機能について、レジストレーション精度の維持と管理のため、5ポイントを設定することで術中の位置精度の確認が可能になり、その5ポイントを用いて再レジストレーションが可能であること。
10-8	S-video、BNC、DVI入力により、内視鏡画像の取り込みが可能であること。
10-9	ナビゲーション画面でインストゥルメントを認識していない間は、内視鏡画像を1画面表示に自動で切替えるモードを選択可能であること。
11	プランニングステーションについては、以下の要件を満たすこと。
11-1	プランニングステーションは、デスクトップ型コンピュータを用いた独立型のワークステーションであること。
11-2	ストレージについては、SSD（ソリッドステートドライブ）1TB以上を搭載していること。
11-3	27インチ以上のHDタッチスクリーンモニタを有していること。

ナビゲーションシステム 仕様書

(性能、機能以外に関する要件)

1	設置条件等
1-1	装置の搬入、据付、配管、配線、調整、建築・設備の工事、医療ガス工事、既存装置の廃棄、撤去の作業、稼働テスト等は、受注者が責任を持って実施することとし、それに係る費用は受注者の負担とする。
1-2	システム接続が必要である場合、既設システム側の接続費用も見込むこと。
1-3	納入期限までに調達物品が診療業務に使用できるよう搬入、設置工事を行うこと。
1-4	装置の現場内設置から使用開始までの養生管理、またはそれに伴う保険等は納入業者の負担で行うこと。
1-5	既存品の撤去および処分については、当センターの診療業務に支障をきたさないよう、当センターの職員と協議の上その指示によること。また、既存品の廃棄については、患者データのデータ消去を行うこと。尚、データ消去の手法については、当センターの職員と協議を行うこと。
1-6	据付で発生した廃材等は落札業者負担にて撤去すること。
1-7	調達物品の導入にあたり、上下階等、他部門の診療業務に支障をきたさないこと。
2	障害支援体制等
2-1	調達部品の故障、不具合に対して、保守等に関する契約を締結するかに関わらず、夜間および祝祭日でも修理等の対応、連絡対応が整備されていること。
2-2	調達部品は、納入後においても稼働に必要な消耗品および故障時に対する交換部品の安定供給が確保されていること。
2-3	障害時は、急速な復旧を可能にするサービス体制を有することを証明すること。
2-4	納入期限より1年間は、保証、保守の対応を無料で行うこと。
2-5	納入1年後以降の保守サービスについては、当センターと協議し最適化した内容を提案すること。
2-6	落札者の負担にて、導入施設の担当医師及び担当技師への教育訓練を行うこと。
3	その他
3-1	操作マニュアルは、各装置（周辺機器を除く）について日本語版を2部以上提供もしくは電子データとして有すること。
3-2	関連機器等の調達部品は納入時期を当センターと協議し、納入設置等に係る日程表等を提出すること。
3-3	機器の設置にあたり、各省庁への申請や届出書類を作成する支援を行うこと。

暴力団等の排除に関する特記仕様書

大阪市民病院機構（以下「発注者」という。）が締結する契約等から暴力団を排除する措置については、「大阪市暴力団排除条例」（以下「条例」という。）、「大阪市暴力団排除条例施行規則」及び「大阪市契約関係暴力団排除措置要綱」（以下「要綱」という。）に準拠し、大阪市と同様の措置を講じる。

1 暴力団等の排除について

(1) 受注者（受注者が共同企業体であるときは、その構成員のいずれかの者。以下同じ。）は、大阪市暴力団排除条例（平成 23 年大阪市条例第 10 号。以下「条例」という。）第 2 条第 2 号に規定する暴力団員（以下「暴力団員」という。）又は同条第 3 号に規定する暴力団密接関係者（以下「暴力団密接関係者」という。）に該当すると認められる者と下請契約、資材・原材料の購入契約又はその他の契約をしてはならない。

(2) 受注者は、条例第 7 条各号に規定する下請負人等（以下「下請負人等」という。）に、暴力団員又は暴力団密接関係者に該当すると認められる者と下請契約、資材・原材料の購入契約又はその他の契約をさせてはならない。

また、受注者は、下請負人等が暴力団員又は暴力団密接関係者に該当すると認められる者と下請契約、資材・原材料の購入契約又はその他の契約をした場合は当該契約を解除させなければならない。

(3) 受注者は、この契約の履行にあたり暴力団員又は暴力団密接関係者に該当すると認められる者から条例第 9 条に規定する不当介入（以下「不当介入」という。）を受けたときは、速やかに、この契約に係る発注者監督職員若しくは検査職員又は当該事務事業を所管する担当課長（以下「監督職員等」という。）へ報告するとともに、警察への届出を行わなければならない。

また受注者は、下請負人等が暴力団員又は暴力団密接関係者に該当すると認められる者から不当介入を受けたときは、当該下請負人等に対し、速やかに監督職員等へ報告するとともに警察への届出を行うよう、指導しなければならない。

(4) 受注者及び下請負人等が、正当な理由なく委託者に対し前号に規定する報告をしなかったと認めるときは、条例第 12 条に基づく公表及び大阪市民病院機構競争入札参加停止措置要綱及び大阪市競争入札参加停止措置要綱による停止措置を行うことがある。

(5) 受注者は第 3 号に定める報告及び届出により、発注者及び大阪市が行う調査並びに警察が行う捜査に協力しなければならない。

(6) 発注者及び受注者は、暴力団員又は暴力団密接関係者に該当すると認められる者からの不当介入により契約の適正な履行が阻害されるおそれがあるときは、双方協議の上、履行日程の調整、履行期間の延長、履行内容の変更その他必要と認められる措置を講じることとする。

2 誓約書の提出について

受注者及び下請負人等は、暴力団員又は暴力団密接関係者でないことをそれぞれが表明した誓約書を提出しなければならない。ただし、発注者が必要でないと判断した場合はこの限りでない。

職員等の公正な職務の執行の確保に関する条例に基づく特記仕様書

大阪市民病院機構（以下「発注者」という。）は、職員等の公正な職務の執行の確保に関する条例に準拠し、大阪市と同様の取扱いをするものとする。

（条例の遵守）

第1条 受注者及び受注者の役職員は、受注業務の履行に際しては、「職員等の公正な職務の執行の確保に関する条例」（平成18年大阪市条例第16号）（以下「条例」という。）第5条に規定する責務を果たさなければならない。

（公益通報等の報告）

第2条 受注者は、受注業務について、次の各号に定める場合、速やかに、その内容を発注者（地方独立行政法人大阪市民病院機構 法人運営本部内部監察室）へ報告しなければならない。

（1） 条例第2条第1項に規定する公益通報を受けたとき

（2） 発注者の職員から、違法または不適正な要求を受けたとき

2 受注者は、公益通報をした者又は公益通報に係る通報対象事実に係る調査に協力した者から、条例第12条第1項に規定する申出を受けたときは、直ちに、当該申出の内容を発注者（地方独立行政法人大阪市民病院機構 法人運営本部内部監察室）へ報告しなければならない。

（調査の協力）

第3条 受注者及び受注者の役職員は、発注者又は大阪市公正職務審査委員会が条例に基づき行う調査に協力しなければならない。

（公益通報に係る情報の取扱い）

第4条 受注者の役職員又は受注者の役職員であった者は、正当な理由なく公益通報に係る事務の処理に関して知り得た秘密を漏らしてはならない。

（発注者の解除権）

第5条 発注者は、受注者が、条例の規定に基づく調査に正当な理由なく協力しないとき又は条例の規定に基づく勧告に正当な理由なく従わないときは、本契約を解除することができる。

○ 地方独立行政法人大阪市民病院機構 法人運営本部内部監察室の連絡先：06-6929-3275

個人情報等の保護に関する特記仕様書

この契約の履行にあたって個人情報、市民の個人情報保護の重要性に鑑み、個人情報の保護に関する法律及び大阪市個人情報の保護に関する法律の施行に関する条例の趣旨を踏まえ、適切に取り扱わなければならない。