

交付図書の訂正について

令和4年6月20日付けで入札公告を行った「(工事名) 東北自動車道 花巻PAスマート I C E T C 設備工事」に係る交付図書に一部誤りがあったため、別添のとおり訂正します。

なお、当社ホームページ掲載の交付図書についても、同日付で訂正したものに改めておりますので、再度、交付図書をご確認ください。

令和4年7月7日

契約責任者

東日本高速道路株式会社
東北支社長 田仲 博幸

【訂正内容】

・特記仕様書 P29,30,42

※訂正箇所は、別添「正誤表」をご確認ください。

記載内容を次のとおり訂正します。

| 対象 | 区分 |
|------------------|--|
| <p>特記仕様書 P29</p> | <p>3-2 路側無線装置 機材仕様書による他、以下の通りとする。</p> <p>3-2-1 電気方式 交流単相 2 線式 200V±10% 50Hz±5%</p> <p>3-2-2 外部インターフェース (1) 対料金所サーバ 100BASE-TX (2) 対路側表示器 100BASE-TX (3) 対車線監視制御装置 100BASE-TX</p> <p>3-2-3 車線サーバ (1) 発進制御機関閉バー遅延機能について適用させるものとする。また、開閉バー遅延時間の初期値は 0.0 秒とする。 (2) 車線サーバは、通信管理タイム値以内(標準は 7 秒とし容易に設定変更が可能とする)に車載器からの応答を受信しなかったときは、進入車両を「非 ETC 車」と判定する。また、通信管理タイム値についてはシステム停止を伴わずに容易に設定変更可能とすること。 (3) セキュリティ処理部は、セキュリティ機能部とセキュリティ機能制御部からなるものとし、その機能及び実装については「ETCセキュリティ標準規格書(2.0 版)」によるものとする。 1) 故障検出部の機能及び特性 通信制御部、セキュリティ処理部(ETC 処理部含む)の故障記録については、5.8GHz 帯 DSRC 路側無線装置規格書(ETC-B02200P)2-6「故障検出部の機能及び特性」2-6-1(2)診断内容は、常時診断時とする。 2) 監視制御部の機能及び特性 5.8GHz 帯 DSRC 路側無線装置規格書(ETC-B02200P)2-7「監視制御部の機能及び特性」2-7-1(3)の①～④の機能は有すること。 (4) 前方退出機能 前方退出機能は、本スマート IC の機器配置に見合ったものとし、車両管理は第 1 ゲート部のみとする。なお、異常車両退出時、対向レーンの発進制御ロックのための車線サーバ間連携を行うこと、インターフェースは以下の通りとする。なお、環道型前方退出路を運用する際の各機器の基本動作フローを図 3-2-3-1 に示す。</p> <p style="text-align: center;">29</p> |
| <p>誤</p> | <p>3-2 路側無線装置 機材仕様書による他、以下の通りとする。</p> <p>3-2-1 電気方式 交流単相 2 線式 200V±10% 50Hz±5%</p> <p>3-2-2 外部インターフェース (1) 対料金所サーバ 100BASE-TX (2) 対路側表示器 100BASE-TX (3) 対車線監視制御装置 100BASE-TX</p> <p>3-2-3 車線サーバ (1) 発進制御機関閉バー遅延機能について適用させるものとする。また、開閉バー遅延時間の初期値は 0.0 秒とする。 (2) 車線サーバは、通信管理タイム値以内(標準は 7 秒とし容易に設定変更が可能とする)に車載器からの応答を受信しなかったときは、進入車両を「非 ETC 車」と判定する。また、通信管理タイム値についてはシステム停止を伴わずに容易に設定変更可能とすること。 (3) セキュリティ処理部は、セキュリティ機能部とセキュリティ機能制御部からなるものとし、その機能及び実装については「ETCセキュリティ標準規格書(2.0 版)」によるものとする。 1) 故障検出部の機能及び特性 通信制御部、セキュリティ処理部(ETC 処理部含む)の故障記録については、5.8GHz 帯 DSRC 路側無線装置規格書(ETC-B02200P)2-6「故障検出部の機能及び特性」2-6-1(2)診断内容は、常時診断時とする。 2) 監視制御部の機能及び特性 5.8GHz 帯 DSRC 路側無線装置規格書(ETC-B02200P)2-7「監視制御部の機能及び特性」2-7-1(3)の①～④の機能は有すること。 (4) 前方退出機能 前方退出機能は、本スマート IC の機器配置に見合ったものとし、車両管理は第 1 ゲート部のみとする。なお、異常車両退出時、対向レーンの発進制御ロックのための車線サーバ間連携を行うこと、インターフェースは以下の通りとする。なお、環道型前方退出路を運用する際の各機器の基本動作フローを図 3-2-3-1 に示す。</p> <p style="text-align: center;">29</p> |
| <p>正</p> | <p>誤</p> |

記載内容を次のとおり訂正します。

| 対象 | 区分 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
|--------------------------------------|--|------|-----|---------------|-----------|-------------------|---------------|----------------|--------------------|------------------|--|---------------|-------------|-------------------|------------------------------------|----------------|--------------------------|------------------|--------------------|------|--------------------------|----------|--------|------|-----------------------------------|----------|--------|
| <p>特記仕様書 P30</p> | <div style="border: 2px solid yellow; padding: 10px;"> <p style="text-align: center;">(1) 接点インターフェース</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 50%;">監視制御</th> <th style="width: 50%;">内 容</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>車線サーボ (自車線) →</td> <td>ロック以外：開接点</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (反対車線)：出力信号</td> <td>ロック時：閉接点 (連続)</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (反対車線) →</td> <td>※退出路ゲート 退出開始ボタン押下時</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (自車線)：入力信号</td> <td></td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (自車線) →</td> <td>ロック解除以外：開接点</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (反対車線)：出力信号</td> <td>ロック解除時：50ms±10%⁶⁾ の閉接点</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (反対車線) →</td> <td>※第2ゲート 車両管理クリア (車監装) 押下時</td> </tr> <tr> <td>車線サーボ (自車線)：入力信号</td> <td>ロック解除 (集約監視制御) 押下時</td> </tr> </tbody> </table> <p style="text-align: center;">(2) 接点入力詳細</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tbody> <tr> <td>定格電圧</td> <td>DC 24V ± 10% (車線サーボより印加)</td> </tr> <tr> <td>接点電流電源容量</td> <td>10mA以上</td> </tr> </tbody> </table> <p style="text-align: center;">(3) 接点出力詳細</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tbody> <tr> <td>定格電圧</td> <td>DC 24V ± 10% (車線サーボ (接点入力側) より印加)</td> </tr> <tr> <td>接点電流電源容量</td> <td>最大50mA</td> </tr> </tbody> </table> </div> | 監視制御 | 内 容 | 車線サーボ (自車線) → | ロック以外：開接点 | 車線サーボ (反対車線)：出力信号 | ロック時：閉接点 (連続) | 車線サーボ (反対車線) → | ※退出路ゲート 退出開始ボタン押下時 | 車線サーボ (自車線)：入力信号 | | 車線サーボ (自車線) → | ロック解除以外：開接点 | 車線サーボ (反対車線)：出力信号 | ロック解除時：50ms±10% ⁶⁾ の閉接点 | 車線サーボ (反対車線) → | ※第2ゲート 車両管理クリア (車監装) 押下時 | 車線サーボ (自車線)：入力信号 | ロック解除 (集約監視制御) 押下時 | 定格電圧 | DC 24V ± 10% (車線サーボより印加) | 接点電流電源容量 | 10mA以上 | 定格電圧 | DC 24V ± 10% (車線サーボ (接点入力側) より印加) | 接点電流電源容量 | 最大50mA |
| 監視制御 | 内 容 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (自車線) → | ロック以外：開接点 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (反対車線)：出力信号 | ロック時：閉接点 (連続) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (反対車線) → | ※退出路ゲート 退出開始ボタン押下時 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (自車線)：入力信号 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (自車線) → | ロック解除以外：開接点 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (反対車線)：出力信号 | ロック解除時：50ms±10% ⁶⁾ の閉接点 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (反対車線) → | ※第2ゲート 車両管理クリア (車監装) 押下時 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 車線サーボ (自車線)：入力信号 | ロック解除 (集約監視制御) 押下時 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 定格電圧 | DC 24V ± 10% (車線サーボより印加) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 接点電流電源容量 | 10mA以上 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 定格電圧 | DC 24V ± 10% (車線サーボ (接点入力側) より印加) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| 接点電流電源容量 | 最大50mA | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| <p style="text-align: center;">誤</p> | <p style="text-align: center;">削除</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | <p style="text-align: center;">正</p> | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

記載内容を次のとおり訂正します。

| 対象 | 区分 |
|---|---|
| <p>特記仕様書 P42</p> <p style="text-align: center;">誤</p> | <p>3-9-4 監視制御機能</p> <p>(1) 車線監視カメラの映像を分配し保存する機能を具備し、遠隔監視制御料金所からのアクセスにより、リアルタイム動画が配信可能なシステムとする。</p> <p>(2) 車線監視制御装置表示操作部の液晶モニタサイズは17インチ以上とする。</p> <p>(3) 車線監視カメラのモニタサイズは24インチ以上とする。</p> <p>(4) 映像記録部の機能</p> <p>1) HDDで30日以上録画出来るものとする。</p> <p>2) HDD容量が少なくなった場合、古いデータから順番に上書きする。</p> <p>(5) 車線サーバを介して退出路表示板へ、次の文字を表示するための制御を行えること。</p> <p>3-10 無停電電源装置(UPS)</p> <p>機材仕様書「無停電電源装置(UPS) (スマートIC用2G)仕様書施仕第14223-17号(2G)」による他、以下の通りとする。</p> <p>3-10-1 電気方式、容量</p> <p>(1) 入力:交流三相3線式200V±10% 50Hz±5%</p> <p>出力:交流単相3線式200-100V±10% 50Hz±5%</p> <p>(2) 容量(上り):30kVA(花巻PASIC)</p> <p>20kVA(山形PASIC)</p> <p>(3) 容量(下り):15kVA(花巻・山形PASIC)</p> <p>3-10-2 機能</p> <p>(1) 本工事にて設置するETC機器の各負荷に供給するために必要な容量以上とする。契約後に納入する機器の負荷容量にて必要容量の再計算を行い、必要に応じて見直しを行う。</p> <p>(2) 高調波改善型UPS装置とすること。</p> <p>(3) 蓄電池の測定端子は、安全に測定できる構造とし、盤の前面部へ設置するか、メンテナンススペースを確保するものとする。</p> <p>(4) 蓄電池は長寿命型とする。</p> <p>(5) 安全に保守作業が行えるようメンテナンススペースの確保、感電防止等の措置が講じられているものとし、必ず監督員の確認を受けるものとする。</p> <p>3-11 ETC分電盤</p> <p>3-11-1 電気方式</p> <p>(1) 入力:交流単相2線式200V±10% 50Hz±5%</p> <p>(2) 出力:交流単相2線式200-100V±10% 50Hz±5%</p> <p style="text-align: center;">42</p> |
| <p style="text-align: center;">正</p> | <p>3-9-4 監視制御機能</p> <p>(1) 車線監視カメラの映像を分配し保存する機能を具備し、遠隔監視制御料金所からのアクセスにより、リアルタイム動画が配信可能なシステムとする。</p> <p>(2) 車線監視制御装置表示操作部の液晶モニタサイズは17インチ以上とする。</p> <p>(3) 車線監視カメラのモニタサイズは24インチ以上とする。</p> <p>(4) 映像記録部の機能</p> <p>1) HDDで30日以上録画出来るものとする。</p> <p>2) HDD容量が少なくなった場合、古いデータから順番に上書きする。</p> <p>(5) 車線サーバを介して退出路表示板へ、3-12 退出路表示板 (2)機能1)を表示するための制御を行えること。</p> <p>3-10 無停電電源装置(UPS)</p> <p>機材仕様書「無停電電源装置(UPS) (スマートIC用2G)仕様書施仕第14223-17号(2G)」による他、以下の通りとする。</p> <p>3-10-1 電気方式、容量</p> <p>(1) 入力:交流三相3線式200V±10% 50Hz±5%</p> <p>出力:交流単相3線式200-100V±10% 50Hz±5%</p> <p>(2) 容量(上り):30kVA(花巻PASIC)</p> <p>20kVA(山形PASIC)</p> <p>(3) 容量(下り):15kVA(花巻・山形PASIC)</p> <p>3-10-2 機能</p> <p>(1) 本工事にて設置するETC機器の各負荷に供給するために必要な容量以上とする。契約後に納入する機器の負荷容量にて必要容量の再計算を行い、必要に応じて見直しを行う。</p> <p>(2) 高調波改善型UPS装置とすること。</p> <p>(3) 蓄電池の測定端子は、安全に測定できる構造とし、盤の前面部へ設置するか、メンテナンススペースを確保するものとする。</p> <p>(4) 蓄電池は長寿命型とする。</p> <p>(5) 安全に保守作業が行えるようメンテナンススペースの確保、感電防止等の措置が講じられているものとし、必ず監督員の確認を受けるものとする。</p> <p>3-11 ETC分電盤</p> <p>3-11-1 電気方式</p> <p>(1) 入力:交流単相2線式200V±10% 50Hz±5%</p> <p>(2) 出力:交流単相2線式200-100V±10% 50Hz±5%</p> <p style="text-align: center;">42</p> |