

さいたま市の自動運転バス実証実験に 運行主体として参画します

国際興業株式会社(本社:東京都中央区、代表取締役社長:黒滝寛)は、「さいたま市レベル4モビリティ・地域コミュニティ」*1の一員として、さいたま市が実施する「令和7年度自動運転バス実証実験」に参画いたします。

本実証実験は、国土交通省「地域公共交通確保維持改善事業費補助金(自動運転社会実装推進事業)」に採択され、市が主体となり市内でも特に運行本数が多い北浦03系統(北浦和駅西口~埼玉大学)を対象として、大型バスによる自動運転レベル2*2の実証実験を実施し、自動運転レベル4*3の実装に向けた「経営面」、「技術面」、「社会受容性面」の視点から課題検証に取り組むものです。

当社としては、本実証実験に当該路線の運行を日々行っている運転士を派遣し、これまでに培ってきた安全運転に対するノウハウを活かして円滑な自動運転バス導入と運用支援を行うことで、持続可能な地域公共交通ネットワークの構築などの社会課題解決に貢献してまいります。

■ 実証実験の概要

実証期間	令和7年9月下旬頃から準備走行開始予定(試乗は10月下旬以降を予定)	
運行区間	北浦03系統(北浦和駅西口~埼玉大学 / 走行距離:片道約4km)	
乗降場所	北浦和西口(乗降可)、南与野駅北入口(降車のみ)、埼玉大学(乗降可)	
検証項目	大型バスにおける自動運転レベル4に向けた経営面、技術面、社会受容性面の課題検証(今年度は自動運転レベル2にて実施)	
実施体制	全体統括、課題検証、効果計測等	: さいたま市 (委託先オリエンタルコンサルタンツ)
	車両調達、リスクアセスメント	: A-Drive 株式会社
	高精度3次元地図作成、実証実験運行支援	: アイサンテクノロジー株式会社
	運行主体	: 西武バス株式会社、国際興業株式会社

(実証実験ルート)



■ 使用車両

車両名	いすゞ自動車株式会社製大型バス「エルガ」(自動運転仕様)
車両定員	29名(自動運転時・着座の場合、実証実験中の定員は23名)
車両サイズ	全長 11,130mm×全幅 2,485mm×全高 3,130mm
車載装備	別紙のとおり

■ さいたま市 ホームページ

▼大型バスの自動運転の取り組みを開始します！

<https://www.city.saitama.lg.jp/006/014/008/003/014/006/p123995.html>

▼令和7年度自動運転バス実証実験

<https://www.city.saitama.lg.jp/001/010/018/014/p123359.html>

▼さいたま市の自動運転の取り組み

<https://www.city.saitama.lg.jp/001/010/018/014/p123358.html>

*1 さいたま市レベル4モビリティ・地域コミッティ

地域コミッティは、地方公共団体・関係行政機関・事業者による綿密な連携体制を構築することで、地域の受容性醸成を図りつつ、手続きの透明性・公平性を確保し、各地のレベル4自動運転サービスの実現を加速するための会議体です。

さいたま市においては「さいたま市レベル4モビリティ・地域コミッティ」を設置し、関係機関の皆様と自動運転レベル4の実装を目指し、取組みの課題や対策等について情報共有や議論を進めています。

*2 自動運転レベル2

自動運転バスの操作を習得した運転士が乗務し、常時ハンドル・ブレーキ操作可能な体制を取り、状況に応じて手動運転に切り替えて走行すること。

*3 自動運転レベル4

ドライバーなしで走行する状態で、場所や天候、速度などの特定条件のもと、自動運転システムが主体となって車を操縦し制御を行います。

自動運転レベル4の車では、運転に必要なドライバーの能力(認知、予測・判断、操作)を自動運転システムが替わって行います。

バス運転手がない状態でも車両を運行することができるため、運転手不足への対応が可能となります。

【別紙】



(各装置の役割)

名称(設置数)	役割
LiDAR(8 個)	赤外線レーザーの反射光により対象物までの距離や形を計測 自己位置推定や障害物検知などを行う
ミリ波レーダー(2 個)	ミリ波で対象物との距離を計測 遠方から接近する車両の検知などを行う
カメラ(7 個)	高画質なカメラにより明暗差の大きな環境での撮影が可能 信号機の灯色や標識の把握、遠隔監視などを行う
雨滴センサー(1 個)	フロントガラスに付着した雨滴を検知 雨や霧などの悪天候下においてワイパーの動作制御や他のセンサーとの連携によるシステムの補助などを行う
GNSS アンテナ(1 個)	衛星測位システムの略称で、衛星からの信号を受信して高精度で自己位置を計測 3次元地図上で走行軌跡の把握などを行う
IMU(1 個)	慣性計測装置の略称で、加速度センサーと角速度センサーにより車両の姿勢や向きの変化を計測 GPSの測位が困難なトンネル内などにおいて、他のセンサーとの連携により自己位置の把握などを行う

(自動運転システム・車載カメラの画像イメージ)

