

つなぐ、走る、まちの未来

**西武バスの運転士を派遣し、  
さいたま市の自動運転バス実証実験に参画します**

西武バス株式会社（本社：埼玉県所沢市、代表取締役社長：塚田正敏、以下「西武バス」）は、さいたま市が2025年9月下旬頃（試乗は10月下旬以降予定）から実施する「令和7年度自動運転バス実証実験」に参画し、当社運転士2名を派遣します。

運行ルートは、さいたま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）において実施します。

少子高齢化に伴う運転士不足や、地域における公共交通の維持が社会的な課題となる中、自動運転バスは、持続可能で安全な移動手段として注目を集めています。特に、運転士の確保が難しい地域においては、自動運転の導入により、運行本数を維持しながら、住みやすい街づくりの選択肢を広げることが可能となります。

本取り組みでは、運転士が同乗し車両を監視・操作する「レベル2」の自動運転による実証実験を実施し、実装に向けた「経営面」、「技術面」、「社会受容性面」の課題を整理します。西武バスとしては、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すことで、円滑な自動運転バスの導入と運用支援を行います。この実証実験により、交通事故要因の多くを占めるヒューマンエラーを減らし、高精度な運行管理による安全性の向上が期待されています。

このように、自動運転バスは、単なる技術革新にとどまらず、地域の暮らしを支える「次世代の公共交通インフラ」として重要な役割を果たすことから、西武バスは地域の公共交通を長年支えてきた立場として、持続可能な交通サービスの実現に貢献する責務があると考えております。その一環として、今回の自動運転バス実証実験に参画いたしました。

引き続き西武バスでは、沿線自治体との連携を強化し、より広く社会や地域の皆さまへの貢献に繋がる取り組みを進めてまいります。

詳細は以下の通りです。

**【実証実験概要】****(1) 実施期間**

2025年9月下旬頃から開始予定（試乗は10月下旬以降予定）

※準備走行期間を含む。実証実験期間の詳細と一般試乗日については、10月下旬頃にさいたま市のホームページにてご案内予定です。

**(2) 実証実験ルート**

運行区間：北浦03系統（北浦和駅周辺～埼玉大学）

走行距離：約4km（片道）

乗降場所：北浦和駅西口（乗降可）、南与野駅北入口（降車のみ）、埼玉大学（乗降可）

(3) 自動運転レベル

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同乗し、常時ハンドル・ブレーキ操作可能な態勢を取り、状況に応じて手動運転に切り替えて走行します

(4) 使用車両

車 両 名：いすゞ自動車(株)製大型バス「エルガ」（自動運転仕様）

車体サイズ：全長 11,130×全幅 2,485×全高 3,130mm

定 員：29 人（自動運転時・着座の場合）（実証実験中の定員は 23 人）

最 高 速 度：40km/h（自動運転走行時）

(5) 参画団体

事業実施主体：さいたま市

事業推進に向けた業務委託先：株式会社オリエンタルコンサルタンツ

協力団体：A-Drive 株式会社、アイサンテクノロジー株式会社、  
国際興業株式会社、西武バス株式会社

(6) 西武バス・西武観光バスの自動運転に関するこれまでの取り組み

2021 年 2 月に埼玉県飯能市にて当時は国内初の試みとして、通常の営業運行をしている大型バス車両の路線バスと同じ運行形態で自動運転大型バスの運行を行いました。

2023 年 7 月には、同ジェリア（埼玉県飯能市）にて自動運転が正常に作動する環境条件の特定を目的とし、自動運転車両の自車位置推定を補強するソリューションとして日本ペイントが開発した「ターゲットラインペイント」を活用し、中型バス車両による自動運転実証実験を行いました。輸送の安全性を確保するため、NEC が提供する映像の送信画質を最適化する技術により、高画質の映像をリアルタイムで遠隔監視室に配信し、車内外の状況を映像分析 AI により分析することで、将来的な車内事故の未然防止や、バス走行路線の損傷点検等の実現に向けた検証も併せて行いました。

2025 年 6 月～7 月にかけて、長野県軽井沢町にて開催された「軽井沢町環境 WEEK」にあわせて、自動運転バスの実証実験が行われました。ゼロカーボンシティの実現を目指す軽井沢町と東日本旅客鉄道株式会社、株式会社西武ホールディングスの共催により実施され、西武観光バスより運転士を派遣し参画したものです。軽井沢町内の公道における自動運転車両の走行は今回が初の試みとなりました。

(別紙)

■実証実験ルート 北浦 03 系統 北浦和駅西口～南与野駅北入口～埼玉大学



※乗降可…北浦和駅西口・埼玉大学 降車のみ…南与野駅北入口

■使用車両 いすゞ自動車(株)製大型バス「エルガ」(自動運転仕様)



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



(別紙参考資料) さいたま市より