

2019年7月18日
豊田市
トヨタ自動車株式会社
あいおいニッセイ同和損害保険株式会社
ユーピーアール株式会社

Ha:mo RIDE の走行データを活用した実証実験を9月9日から開始 - 利用者の安全運転意識の向上や、事故発生時の安心感提供の実現性を検証 -

豊田市つながる社会実証推進協議会（以下、本協議会）に参画するトヨタ自動車株式会社（代表取締役社長：豊田 章男）、あいおいニッセイ同和損害保険株式会社（代表取締役社長：金杉 恭三）、およびユーピーアール株式会社（代表取締役社長：酒田 義矢）の3社はSDGs 未来都市・豊田市（市長：太田 稔彦）とともに、超小型EV「コムス」を使用したシェアリングサービス「Ha:mo RIDE（ハーモ ライド）」の走行データを活用した実証実験を9月9日から10月13日まで豊田市内で実施します。

本実証実験は、豊田市で運営されているHa:mo RIDEの走行データを活用し、利用者の安全運転意識向上や事故発生時の安心感提供の実現性を検証するものです。

具体的には走行データを活用して、本実証実験に同意しご参加頂いたHa:mo RIDE会員の安全運転を5段階で評価し、安全運転をしていただいた会員の方に次回利用料金への充当や、とよたエコポイント*1・PeXポイント*2への交換が可能なHa:moポイントをプレゼントします。安全運転をするほどメリットのある仕組みを構築し、利用者の安全運転意識の向上を目指して実験を行います。

またHa:mo RIDE会員、および一時的にHa:mo RIDEを利用する観光客が運転している際、車両が大きな衝撃（自力走行が困難と思われる程度の衝撃）を検知すると自動的に自動通報受信デスクに通知。登録された利用者の電話番号に運営会社から「Ha:mo あんしんコール」を実施し、万が一の際の安心感の提供を目指して実験を行います。

今後も本協議会では地域課題の解決を通じて、誰もが安全・安心で快適に移動できる仕組みづくりへ挑戦していきます。

- *1 様々な分野での環境配慮行動に対して発行される豊田市独自の制度。貯めたポイントは豊田市指定ごみ袋やトイレットティッシュなど様々な商品と交換することが可能
- *2 ポイント交換サービスPeX（ペックス）から発行され、お好みのサービスや現金、電子マネー、マイレージに交換することが可能

<豊田市について>

豊田市は、民産学官金 66 団体(2019 年 5 月末現在)により構成する「豊田市つながる社会実証推進協議会(会長:豊田市長)」にて、AI・IoT・ビッグデータなどの先進技術の実証・実装を民産学官金の共働事業として実施し、持続可能な都市づくりを目指しています。

<トヨタ自動車について>

トヨタは、誰もが自由に移動でき、安心して心ときめくスマートモビリティ社会実現に向け、クルマと人とコミュニティを相互につなげることで、クルマの新たな価値を創出するとともに、これらを支えるモビリティサービス・プラットフォームの展開を推進していきます。

<あいおいニッセイ同和損害保険について>

あいおいニッセイ同和損害保険はテレマティクス^{※3} 技術の活用を通じて、「安全・安心なカーライフの提供」、「安全・安心なモビリティ社会の実現」、および「お客さまの交通事故の低減」への貢献を目指しています。また行動指針の一つに「地域密着」を掲げ、地方公共団体・地域金融機関・地域企業と連携し、各地域の地方創生推進に役立つ活動に取り組んでいます。この取り組みを通じてサステナブル(持続可能)な地域社会の発展に貢献していきます。

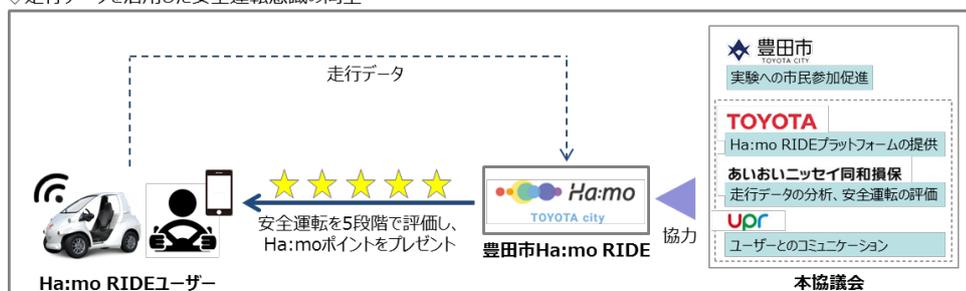
※3・・・「テレコミュニケーション」と「インフォマティクス」を組み合わせた造語で、カーナビや GPS 等の車載器と移動体通信システムを利用してさまざまな情報やサービスを提供する仕組み。

<ユーピーアールについて>

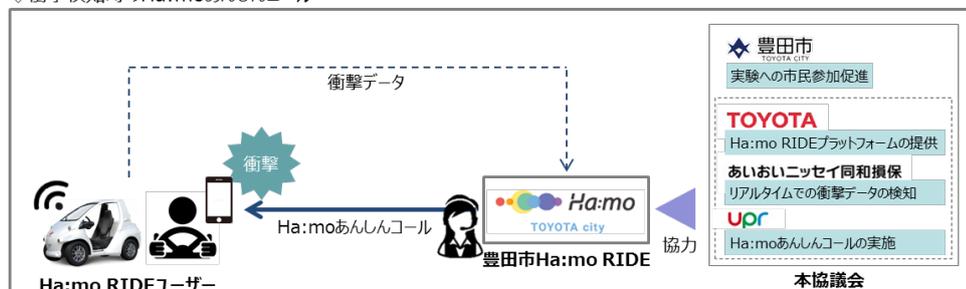
ユーピーアールは物流で利用されるパレットのレンタル事業を中心に、アクティブ RFID^{※4} を活用した物流機器管理、IoT を活用した輸送環境情報収集デバイス、カーシェアリング事業者向けシステム、荷役作業者の負担軽減用アシストスーツ等、様々な物流課題を Social Sharing Supporter(社会のインフラをシェアする upr)として取り組む物流ソリューション企業です。

※4・・・Radio Frequency Identification の略称。電波を使用し、個体を自動で認識できる仕組み。

◇走行データを活用した安全運転意識の向上



◇衝撃検知時のHa:moあんしんコール



以上

<本件に関するお問い合わせ先>

ユーピーアール株式会社

総務人事部 広報グループ

TEL:03-3593-1726