

## 再評価結果（平成29年度事業継続箇所）

担当課：都市局 街路交通施設課  
担当課長名： 渡邊 浩司

事業名	都市計画道路 和戸町竜王線（城東～中央5丁目工区）	事業区分	街路	事業主体	山梨県
起終点	起点 山梨県甲府市朝気一丁目 終点 山梨県甲府市中央五丁目			延長	0.6 km
事業概要	<p>和戸町竜王線は、甲府市和戸町を起点とし、甲斐市新堰橋の国道20号に至る4車線の幹線道路であり、今後建設が予定されている新山梨環状道路（仮称）和戸ICと接続予定である等、山梨県内道路ネットワークを構成する重要な路線の一つである。甲府中心市街地は公共交通機関が脆弱な中で、マイカーや業務用車両等、自動車交通によるアクセスが悪く、郊外居住や人口減少により空洞化が進んでいる。このため和戸町竜王線を整備し、甲府都市圏の道路ネットワークを形成して、アクセス性の向上を図り中心市街地の都市としての機能を再構築することを目的として、道路改良および電線類地中化の整備を行う。</p>				
H23年度事業化	S21年度都市計画決定	H28年度用地着手	H31年度工事着手		
全体事業費	54億円	事業進捗率	4%	供用済延長	0km
計画交通量	17,700台/日				
費用対効果分析結果	B/C (事業全体) 1.8  (残事業) 1.9	総費用 (残事業)/(事業全体) 39.1/41.5億円 事業費：39.0/41.4億円 維持管理費：0.04/0.04億円	総便益 (残事業)/(事業全体) 75.2/75.2億円 走行時間短縮便益：55.0/55.0億円 走行費用減少便益：12.7/12.7億円 交通事故減少便益：7.5/7.5億円	基準年	平成28年
感度分析の結果	<p>残事業について感度分析を実施                  交通量：B/C=1.7~2.1（交通量 ±10%）                  事業費：B/C=1.8~2.0（事業費 ±10%）                  事業期間：B/C=1.8~2.1（事業期間 ±1年）</p>				
事業の効果等	<ul style="list-style-type: none"> <li>・地域高規格道路アクセス道路として、広域的な地域間交流機能を補完するとともに、現道の渋滞緩和や歩行者・自転車の安全確保、災害時の避難路機能、緊急輸送機能の向上、観光産業への寄与などが見込まれる。</li> </ul>				
関係する地方公共団体等の意見	<ul style="list-style-type: none"> <li>・本事業所在地である甲府市からは早期供用の要望を受けている。</li> </ul>				
事業評価監視委員会の意見	<ul style="list-style-type: none"> <li>・事業の継続は妥当。</li> </ul>				
事業採択時より再評価実施時までの周辺環境変化等	<ul style="list-style-type: none"> <li>・特になし。</li> </ul>				
事業の進捗状況、残事業の内容等	<ul style="list-style-type: none"> <li>・現在、用地買収中。</li> </ul>				
事業の進捗が順調でない理由、今後の事業の見通し等	<ul style="list-style-type: none"> <li>・今後も引き続き用地取得の推進を図り、平成37年度の完成を目指す。</li> </ul>				
施設の構造や工法の変更等	<ul style="list-style-type: none"> <li>・新技術・新工法の積極的な活用等により、コスト縮減に努める。</li> </ul>				
対応方針	事業継続				
対応方針決定の理由	以上の状況を勘案すれば、事業の必要性、重要性は変わらないと考えられる。				
事業概要図	<p>山梨県</p> <p>至 竜王駅   甲府駅   至 酒折駅</p> <p>○ 山梨県庁 ○ 甲府市役所</p> <p>(都) 和戸町竜王線 (国道52号)</p> <p>(都) 和戸町山宮島上条線 (国道411号)</p> <p>(都) 古府中環状線 (仮称)</p> <p>(都) 山梨市宮島上条線 (仮称)</p> <p>(都) 和戸町竜王線 (仮称)</p> <p>(中央4丁目工区) 事業主体：甲府市 L=0.3km (城東～中央5丁目工区) 事業主体：山梨県 L=0.6km</p> <p>(都) 和戸町竜王線</p> <p>新山梨環状道路(北部区間)</p> <p>(仮称) 和戸IC</p> <p>整備済 (黒線) 整備中 (赤線) 本工区 (赤線) 将来計画 (緑点線)</p>				