

新規事業採択時評価結果（平成31年度新規事業化箇所）

担当課：道路局環境安全・防災課
担当課長名：野田 勝

事業の概要

事業名	地域高規格道路 大阪内陸都市環状線 一般府道大阪羽曳野線 八尾・藤井寺工区	事業区分	地方道	事業主体	大阪府
起終点	自：大阪府八尾市空港2丁目 至：大阪府羽曳野市島泉	延長	2.6 km		
事業概要	<p>本事業は、主要渋滞箇所が多く存在し、慢性的な渋滞が発生している、府道大阪中央環状線並びに国道170号（大阪外環状線）を補完し、大阪南北方向の新たなネットワークとして整備する、地域高規格道路である。八尾市から藤井寺市までの区間について、八尾空港に隣接する大阪府中部広域防災拠点から高速道路ICへのアクセス性を向上し、災害時における緊急車両等の通行を確保し、防災機能の強化を図る。</p>				
事業の目的、必要性	<p>一般府道大阪羽曳野線 八尾・藤井寺工区は下記の項目に資する道路である。</p> <ul style="list-style-type: none"> 大阪内陸都市環状線の一部として、大阪南北方向の新たな道路ネットワークの構築 大阪府中部広域防災拠点から高速道路ICへのアクセス向上 府道大阪中央環状線並びに国道170号の渋滞緩和 信頼性の高いアクセスルートの確保により、物流効率化を図り、地域経済の活性化に寄与。 				
全体事業費	約180億円	計画交通量	約23,500 台/日		
事業概要図					

関係する地方公共団体等の意見	<p>【八尾市長】 八尾空港周辺の産業集積にとって、重要な路線であると認識している。</p> <p>【藤井寺市長】 周辺の土地利用がスムーズに行われるよう、先行して地籍調査を実施している。</p> <p>【整備促進協議会（八尾市・藤井寺市・羽曳野市・富田林市）】 本路線の早期整備を要望。</p>
----------------	--

学識者等の第三者委員会の意見	<p>新規事業化については妥当である。（大阪府建設事業評価審議会 H29.1.10）</p>
----------------	--

事業採択の前提条件	<p>費用対便益：便益が費用を上回っている。 沿線自治体から早期整備の要望を受けており、都市計画決定（H28.8）が完了するなど、円滑な事業執行の環境が整っている。</p>
-----------	--

事業評価結果

費用対便益	B/C	1.7	総費用：129億円 （事業費：127億円 維持管理費：2.0億円）	総便益：214億円 （走行時間短縮便益：193億円 走行費用減少便益：12億円 交通事故減少便益：8.1億円）	基準年 平成30年	
	感度分析の結果	交通量変動	B/C=2.2 (交通量 +10%)	B/C=1.1 (交通量 -10%)		
		事業費変動	B/C=1.5 (事業費 +10%)	B/C=1.8 (事業費 -10%)		
		事業期間変動	B/C=1.4 (事業期間 +20%)	B/C=1.7 (事業期間 -20%)		
事業の影響	評価項目	評価	根拠			
	自動車や歩行者への影響	渋滞対策	◎	並行する国道170号をはじめとする府内南北幹線道路の混雑緩和が見込まれる。		
		事故対策	—	注目すべき影響はない。		
		歩行空間	—	注目すべき影響はない。		
	社会全体への影響	住民生活	○	本路線の沿線に大型物流拠点が存在しており、物流効率化によって周辺住民の生活の質の向上に寄与。		
		地域経済	○	信頼性の高いアクセスルートの確保により地域間連携の強化及び物流効率化が図られる。		
		災害	◎	大阪府中部広域防災拠点から高速道路ICへのアクセス性を向上し、防災機能の強化が図られる。		
		環境	○	周辺道路の交通渋滞が緩和され、大気質への負担物質排出量の抑制に寄与する。		
		地域社会	○	大阪府北部地域と南部地域を結ぶ、新たなネットワークの構築による、交流・連携の促進。		
	事業実施環境	◎	<ul style="list-style-type: none"> 大阪府の地元自治体4市で構成する整備促進協議会より、一般府道大阪羽曳野線の地域高規格道路としての早期整備を要望されている。 都市計画決定済：H28.8 			

採択の理由

事業主体である大阪府が実施した評価結果に基づけば、費用便益比が1.7と便益が費用を上回っており、事業採択の前提条件が確認できる。
また、交通渋滞の緩和が期待でき、防災拠点へのアクセス性強化による機能向上に寄与する等事業の必要性・効果は高いと判断される。
以上により、本事業の平成31年度新規事業個所として妥当であると考えられる。

※総費用、総便益とその内訳は、各年次の価額を割引率を用いて基準年の価値に換算し累計したもの。