

社会資本総合整備計画

計画の名称	7 高速道路 I . C . 等へのアクセス強化のための市道整備										重点計画の該当		○					
計画の期間	平成26年度 ～ 平成27年度 (2年間)				交付対象		大阪府 枚方市											
計画の目標	枚方市域においては、平成22年3月に第二京阪道路が全線開通し、さらに、平成24年4月に新名神高速道路が事業着手された。こうした国土軸の形成を本市における産業や地域の活性化に活かして行くために、高速道路のインターチェンジへのアクセスや国道から主要駅へのアクセスの強化を図り、本市域の幹線ネットワークの強化にも繋げていき、交通の移動や安全性に関する市民満足度を高める。																	
計画の成果目標 (定量的指標)	<ul style="list-style-type: none"> <li>市民の交通円滑化に関する満足度割合を37% (平成26年) から39% (平成30年) に増加。</li> <li>安心・安全な交通環境に関する満足度割合を30% (平成26年) から32% (平成30年) に増加。</li> <li>車両による施設間のアクセス時間を短縮。(枚方市駅から枚方東 I . C . )</li> </ul>																	
定量的指標の定義及び算定式											定量的指標の現況値及び目標値			備考				
											当初現況値		最終目標値		第4次枚方市総合計画 A1～A2			
											(H26当初)		(H27末)					
市が実施する市民意識調査の交通の円滑化に関する調査項目により算出。 (交通円滑化に関する満足度割合) = (市民意識調査：高い～やや高い割合の合計)											37%		39%					
市が実施する市民意識調査の安心・安全な交通環境に関する調査項目により算出。 (交通環境に関する満足度割合) = (市民意識調査：高い～やや高い割合の合計)											30%		32%					
枚方市駅から枚方東 I . C . の走行時間を道路整備前と完了後に計測し、短縮時間を算出。 (走行時間の短縮による交通円滑化) = (施設間の走行時間：整備前走行時間－整備後走行時間)											22分		20分					
全体事業費	合計 (A+B+C+D)		377	百万円	A	377	百万円	B	0	百万円	C	0	百万円	D	0	百万円	効果促進事業費の割合 C / (A + B + C + D)	0%
交付対象事業																		
A 基幹事業																		
番号	事業種別	地域種別	交付対象	直接 間接	事業者	要素となる事業名 (事業箇所)	事業内容 (延長・面積等)	市町村名	H26 H27 H28 H29 H30					全体事業費 (百万円)	備考			
7-A1	S街路	一般	枚方市	直接	枚方市	枚方藤阪線	L=398m、W=16～27m	枚方市						7				
7-A2	道路	一般	枚方市	直接	枚方市	枚野長尾線	L=1030m、W=16m	枚方市						370				
														合計	377			
B 関連事業																		
番号	事業種別	地域種別	交付対象	直接 間接	事業者	要素となる事業名	事業内容 (延長・面積等)	市町村名	H26 H27 H28 H29 H30					全体事業費 (百万円)	備考			
														合計	0			
C 効果促進事業																		
番号	事業種別	地域種別	交付対象	直接 間接	事業者	要素となる事業名	事業内容	市町村名 港湾・地区名	H26 H27 H28 H29 H30					全体事業費 (百万円)	備考			
														合計				
番号	一体的に実施することにより期待される効果													備考				
D 社会資本整備円滑化地籍整備事業																		
番号	種別	地域種別	交付対象	直接 間接	事業者	要素となる事業名 (事業箇所)	事業内容 (面積等)	市町村名	H26 H27 H28 H29 H30					全体事業費 (百万円)	備考			
番号	一体的に実施することにより期待される効果													備考				

(参考様式3)

### 社会資本総合整備計画参考図面

計画の名称	7 高速道路 I. C. 等へのアクセス強化のための市道整備 (案)		
計画の期間	平成26年度～平成30年度 (5年間)	交付団体	大阪府枚方市

