

社会資本総合整備計画 社会資本整備総合交付金

令和07年01月24日

計画の名称	静岡市の公共交通を支えるみちづくり																			
計画の期間	令和05年度 ～ 令和08年度（4年間）											重点配分対象の該当	○							
交付対象	静岡市																			
計画の目標	静岡市立地適正化計画に示す集約連携型都市構造の実現に向け、公共交通軸としての道路整備を行うことにより、公共交通を利用しやすい環境整備を図る。																			
全体事業費（百万円）	合計（A+B+C+D）		1,791		A	1,791		B	0		C	0		D	0		効果促進事業費の割合C／（A+B+C+D）	0		%

番号	計画の成果目標（定量的指標）			
	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		
		当初現況値	中間目標値	最終目標値
		R5当初		R8末
1	バスの速達性・定時性の向上に資する道路ネットワークの強化			
	拠点間移動時間の短縮率 （1－Σ評価時点の拠点間移動時間（分）／Σ整備前の拠点間移動時間（分））×100	0%	%	5%
2	公共交通軸（幹線バス）の整備推進			
	公共交通軸（幹線バス）に位置付けられた路線における事業区間延長に対する供用延長の割合 （Σ評価時点の供用延長（km）／Σ対象事業の事業区間総延長（km））×100	55%	%	65%

備考等	個別施設計画を含む	－	国土強靱化を含む	－	定住自立圏を含む	－	連携中枢都市圏を含む	－	流域水循環計画を含む	－	地域再生計画を含む	－

A 基幹事業																				
基幹事業（大）	番号	事業 種別	地域 種別	交付 対象	直接 間接	事業者	種別 1	種別 2	要素となる事業名 （事業箇所）	事業内容 （延長・面積等）	市区町村名／ 港湾・地区名	事業実施期間（年度）					全体事業費 （百万円）	費用 便益比	個別施設計画 策定状況	
		R05	R06	R07	R08	R09														
		一体的に実施することにより期待される効果 備考																		
道路事業	A01-001	街路	一般	静岡市	直接	静岡市	S街路	新設	（都）日の出町押切線 北脇～能島	道路新設 L=0.96km	静岡市	■	■	■	■		463		－	
	A01-002	街路	一般	静岡市	直接	静岡市	S街路	改築	（都）あさはた線 北	現道拡幅 L=0.66km	静岡市	■	■	■	■		587		－	
	A01-003	街路	一般	静岡市	直接	静岡市	S街路	改築	（都）清水港三保線 折 戸 1～折戸 2	現道拡幅 L=1.41km	静岡市	■	■	■	■		741		－	
												小計						1,791		
											合計						1,791			

交付金の執行状況

(単位：百万円)

	R05				
配分額 (a)	147				
計画別流用増△減額 (b)	0				
交付額 (c=a+b)	147				
前年度からの繰越額 (d)	0				
支払済額 (e)	30				
翌年度繰越額 (f)	117				
うち未契約繰越額 (g)	43				
不用額 (h = c+d-e-f)	0				
未契約繰越率+不用率 (i = (g+h)/(c+d)) %	29.25				
未契約繰越率+不用率が10%を超えている場合その理由	補正予算のため。				

事前評価チェックシート

計画の名称： 静岡市の公共交通を支えるみちづくり

事前評価	チェック欄
I. 目標の妥当性 上位計画（社会資本整備重点計画、静岡市総合計画等）と適合している。	○
I. 目標の妥当性 静岡市のみちづくりと適合している。	○
I. 目標の妥当性 関連する他事業の計画と適合している。	○
I. 目標の妥当性 各事業計画が策定され、適合している。	○
I. 目標の妥当性 各種法令（道路法等）を順守している。	○
I. 目標の妥当性 地域の課題と整備計画の目標の整合が図られている。	○
II. 計画の効果・効率性 目標と指標・数値目標の整合性が確保されている。	○
II. 計画の効果・効率性 指標・数値目標と事業内容の整合性が確保されている。	○
II. 計画の効果・効率性 指標・数値目標が分かりやすいものとなっている。	○
II. 計画の効果・効率性 十分な事業効果が確認されている。	○
III. 計画の実現可能性 長期的収支計画の見通しが健全と判断される。	○
III. 計画の実現可能性 事業実施のための市民等合意形成が図られている。	○

参考図面

