



# 越谷都市計画道路 3・3・3浦和野田線 (元荒川工区) 説明会

平成30年9月

荻島地区センター・公民館 多目的ホール

埼玉県越谷県土整備事務所

# 説明内容

## ◇ 説明内容

1 事業概要

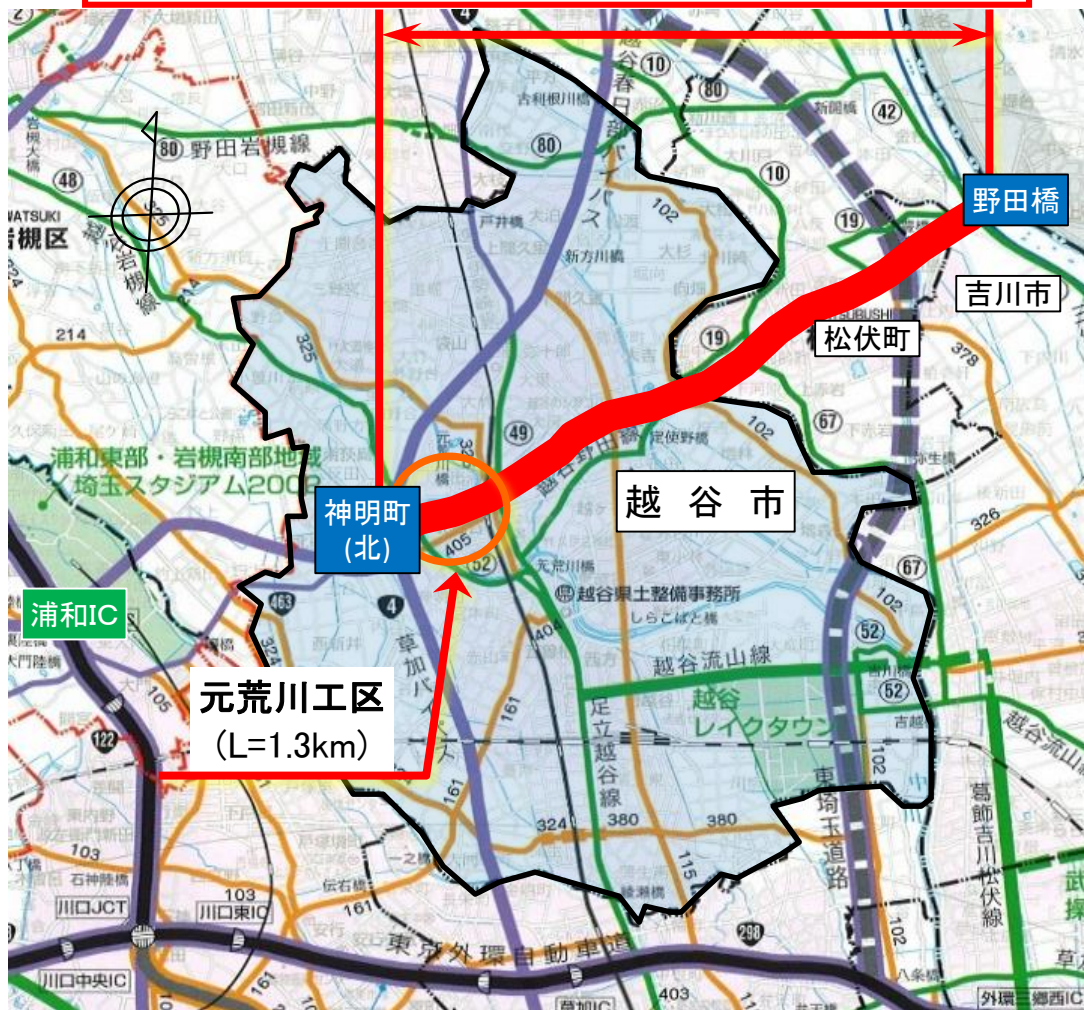
2 検討概要

3 今後の進め方

# 1 事業概要

## 越谷都市計画道路

3・3・3浦和野田線 (L=8.3km、W=25m)



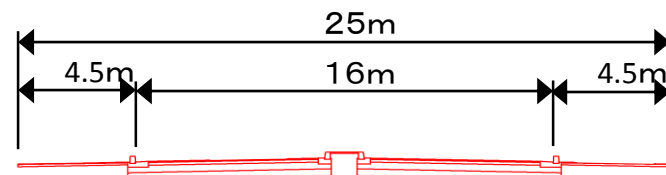
◇ 起点 越谷市神明町2丁目  
(国道4号・神明町(北)交差点)

◇ 終点 松伏町大字金杉字天神  
(千葉県境・野田橋)

◇ 当初決定  
昭和34年10月31日(建設省告示第2209号)

◇ 最終決定  
昭和63年4月26日(埼玉県告示第647号)

横断面図(イメージ)



※実際の整備における幅員構成は、関係機関等との協議により決定

# 1 事業概要 ①事業の目的

- 国道4号バイパス～東埼玉道路～野田橋  
東西連絡の強化
- 周辺の主要幹線道路の慢性的渋滞の緩和  
周辺地域の活性化、安全・円滑な交通の確保
- 元荒川に囲まれた北越谷中心地区と  
主要幹線道路、周辺地域との連絡強化



# 1 事業概要

## ②浦和野田線の必要性

### (1) 広域幹線道路としての必要性

国道4号バイパス～東埼玉道路～野田橋間  
(約8.3km)の東西連絡の強化

4

|   |         |
|---|---------|
|  | 供用済     |
|  | 事業中・調査中 |
|  | 未着手     |



# 1 事業概要 ②浦和野田線の必要性

## (2) 周辺道路の渋滞緩和としての必要性

周辺の主要な幹線道路の慢性的な渋滞を緩和し、周辺地域の活性化や安全、円滑な交通を確保



主要渋滞エリア:

都市部等、混雑区間・箇所が面的に広がっており、複数路線に跨り複数の主要渋滞箇所を含む区域

主要渋滞区間:

交差点等が連担するなど、速度低下箇所が連続しており、複数の主要渋滞箇所を含む区間

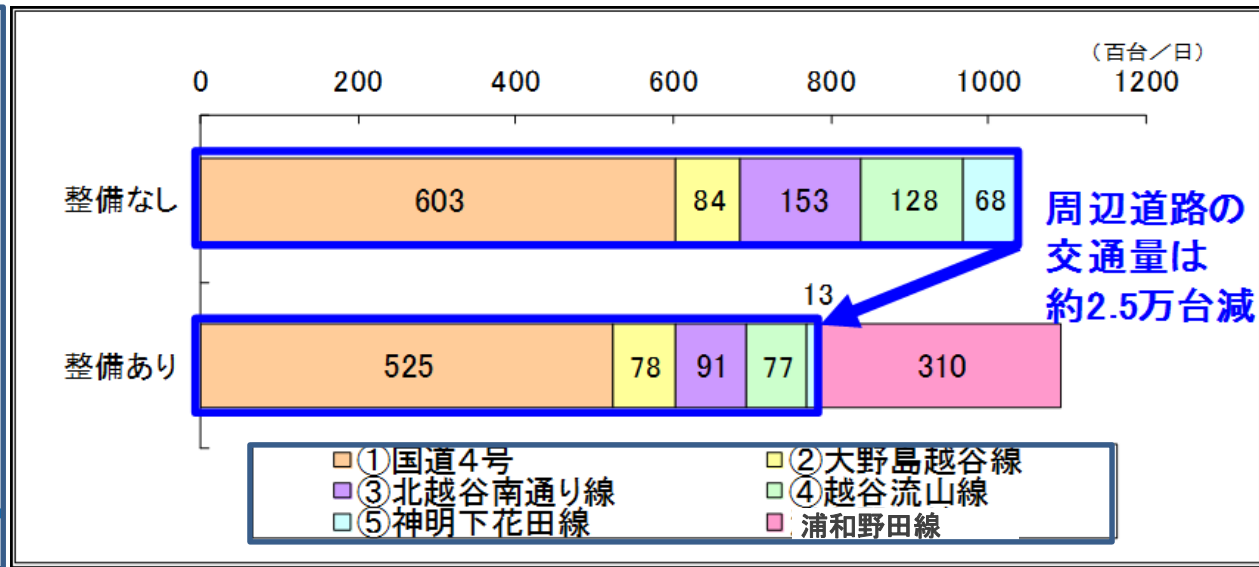
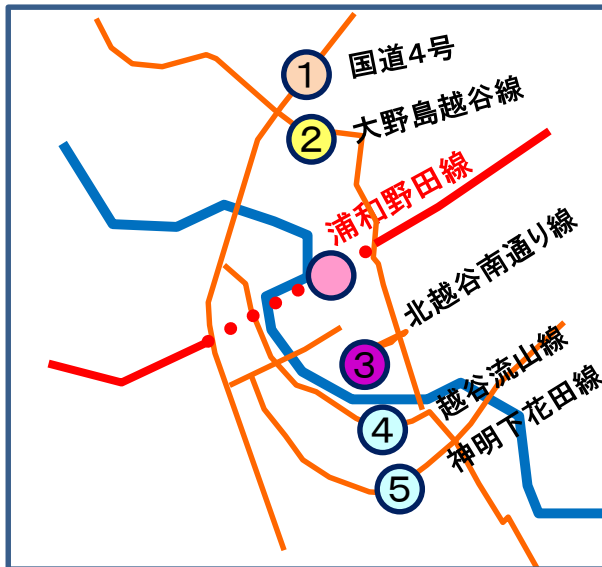
主要渋滞箇所:

# 1 事業概要 ②浦和野田線の必要性

## (2) 周辺道路の渋滞緩和としての必要性

周辺の主要な幹線道路の慢性的な渋滞を緩和し、沿道地域の活性化や安全、円滑な交通を確保

### ○浦和野田線の「整備あり」「整備なし」の交通量比較



資料)H17センサスペースH420D表による交通量推計結果

# 1 事業概要 ②浦和野田線の必要性

## (3)北越谷中心地区と主要幹線道路及び周辺地域との連絡強化としての必要性

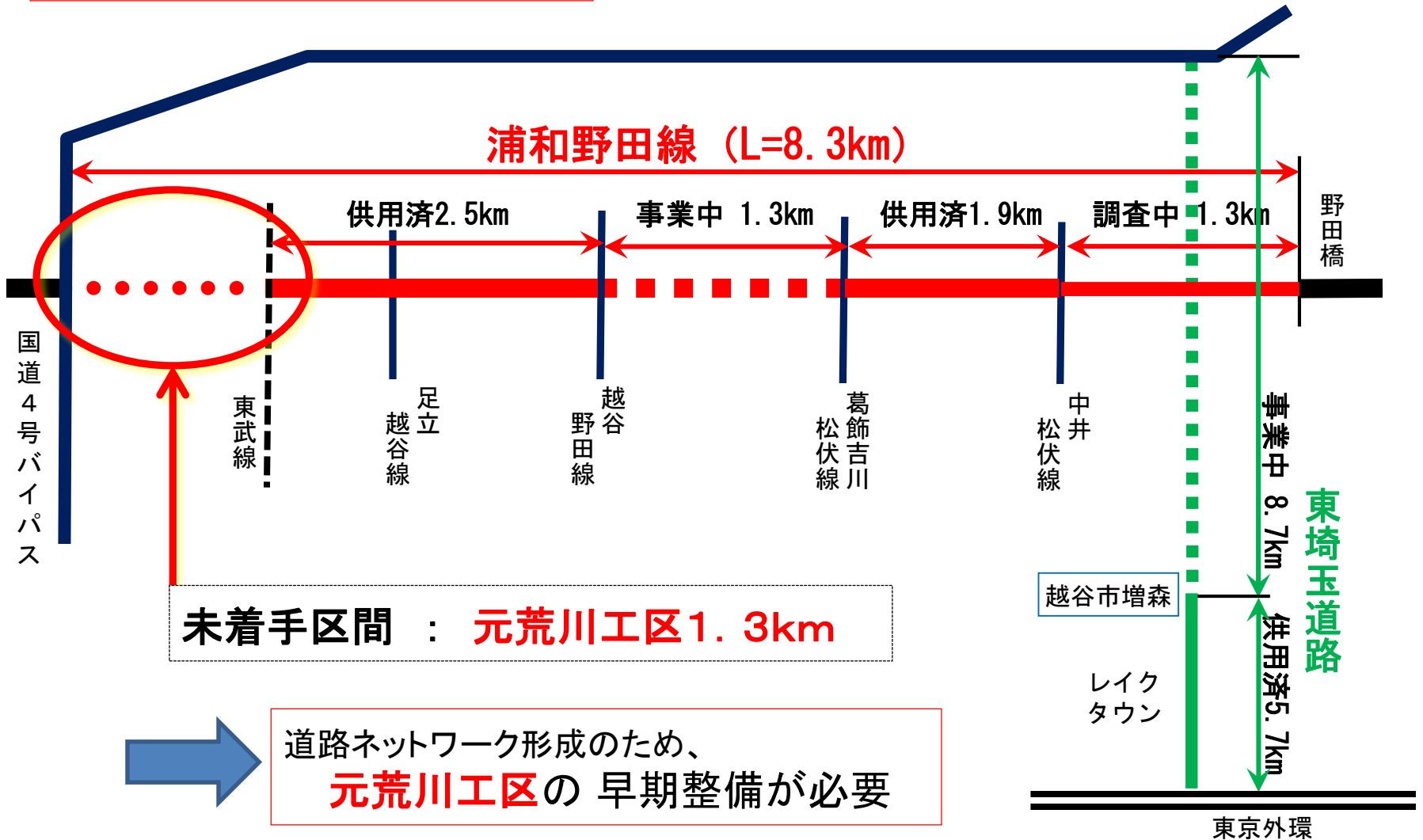
元荒川に囲まれた北越谷中心地区と、主要な幹線道路(国道4号バイパス)及び北越谷駅東側地区との連絡道路網の強化





# 1 事業概要 ②浦和野田線の必要性

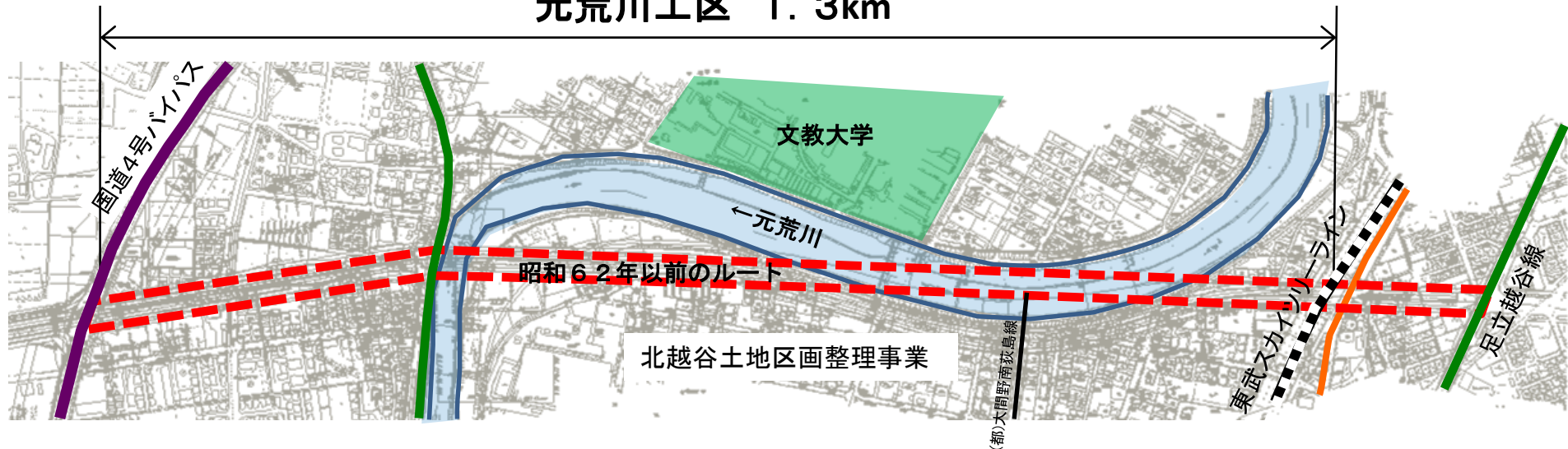
## 周辺道路整備の進展



## 2 検討概要 ①現都市計画ルート

### 浦和野田線(元荒川工区)の経緯

元荒川工区 1.3km

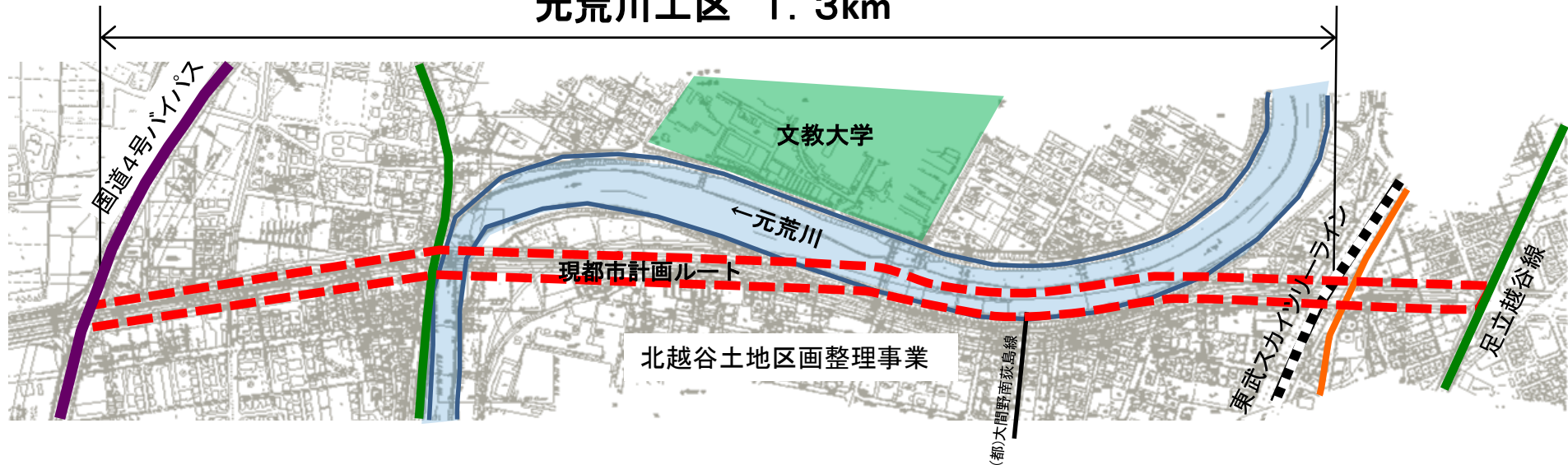


- 昭和 34 年 : (都)北後谷花田線(W=10m)の都市計画決定
- 昭和35~48年 : 北越谷土地区画整理事業(左岸)
- 昭和 39 年 : (都)浦和野田線への名称変更、幅員変更18m
- 昭和 45 年 : 幅員変更25m
- 昭和 62 年 : 道路線形を変更【現都市計画ルート】

## 2 検討概要 ①現都市計画ルート

### 現都市計画ルート(昭和62年)の経緯

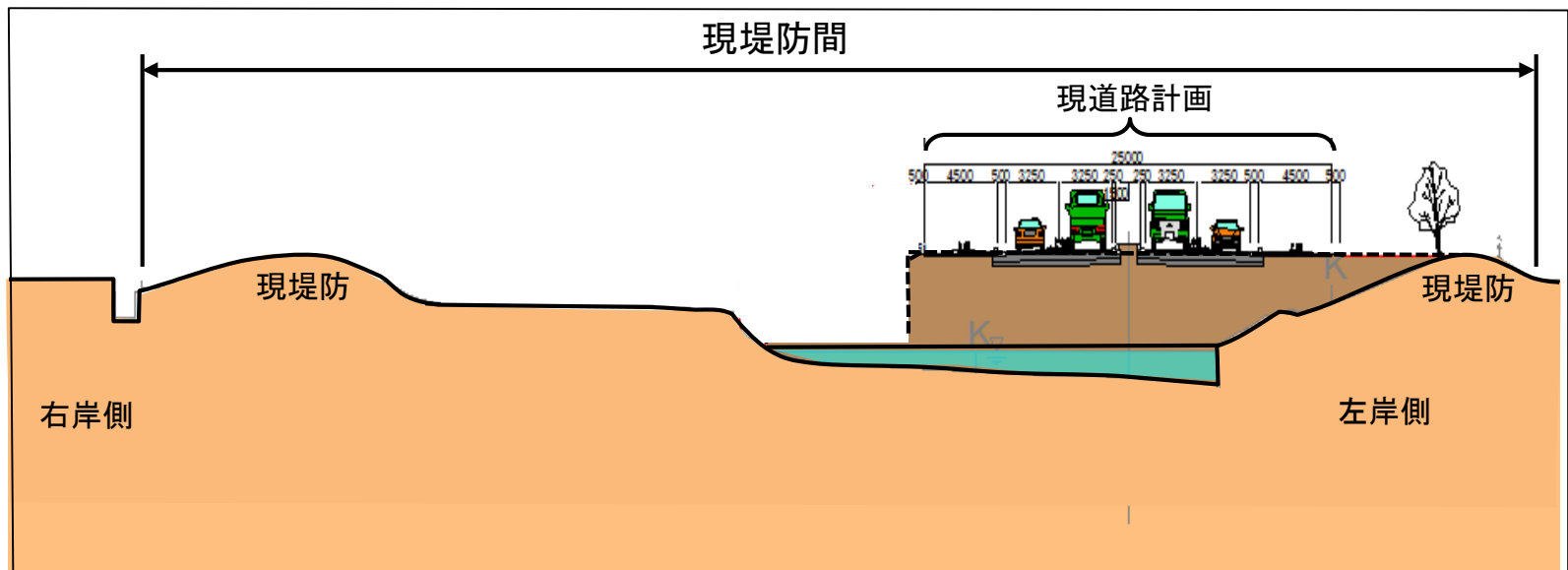
元荒川工区 1.3km



左岸側の北越谷土地区画整理事業、右岸側の文教大学などを考慮しながら  
河川と道路を一体的に整備することとした。

## 2 検討概要 ①現都市計画ルート

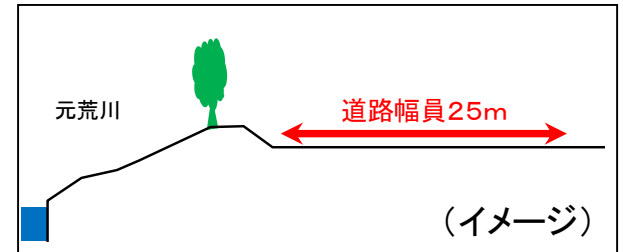
### 河川の中を縦断する現都市計画ルート



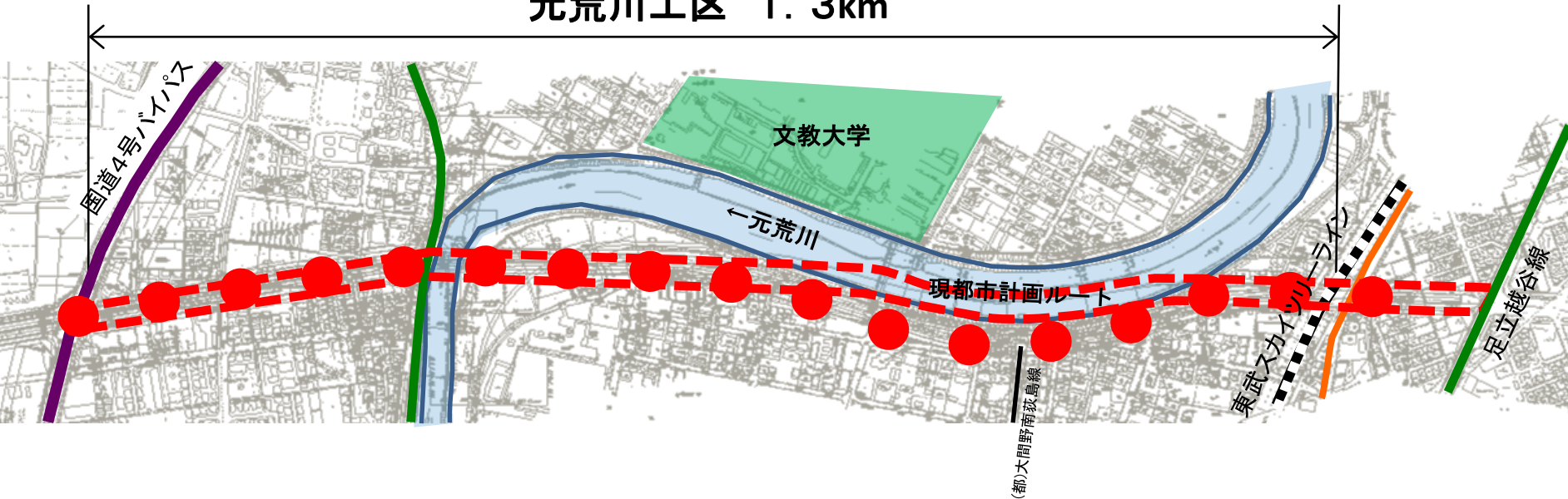
土工案、橋りょう案、シールド案、ボックス案、地下河川案など検討  
どの構造形式においても実現が困難

## 2 検討概要 ②変更ルート案

元荒川の左岸側とするルート

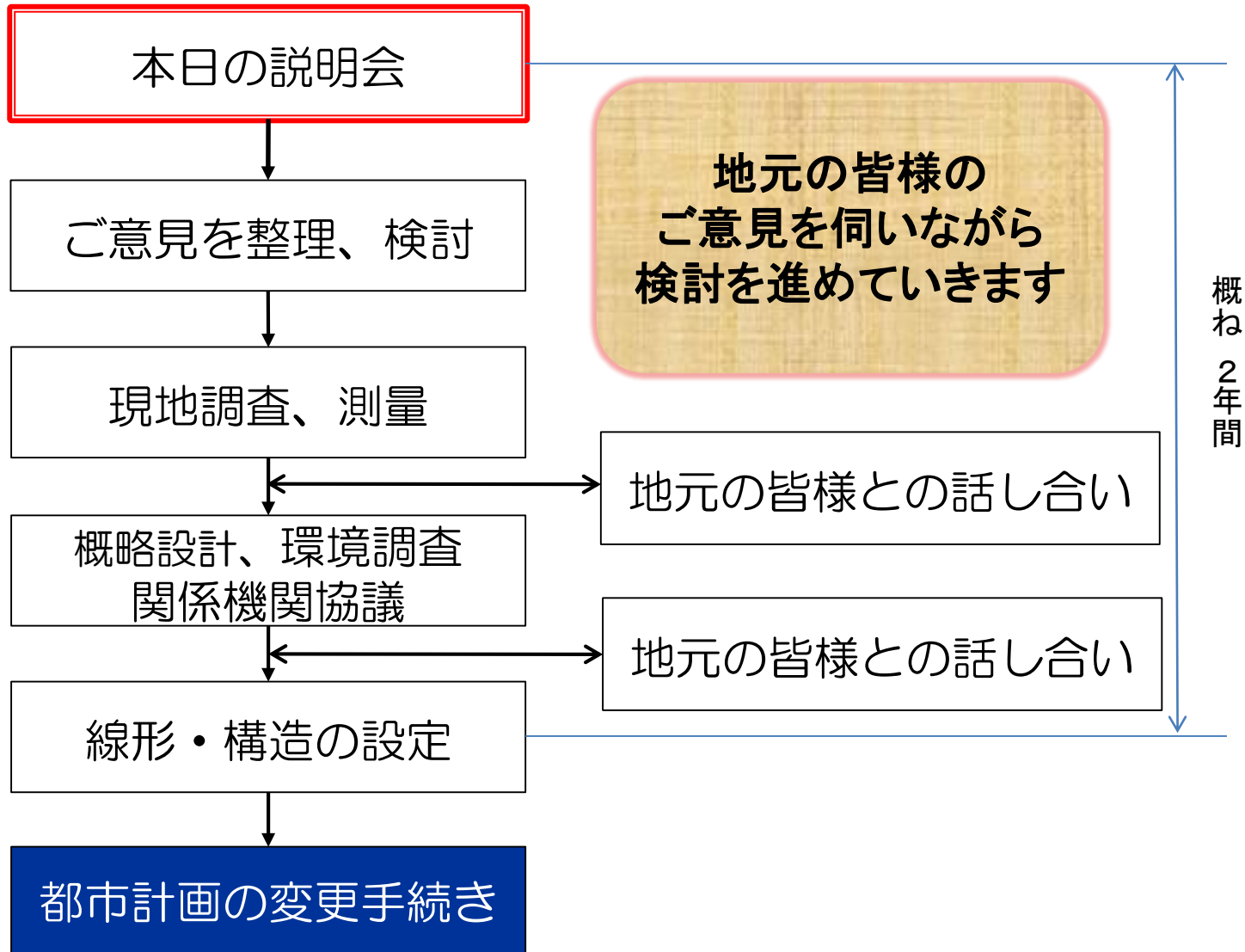


元荒川工区 1.3km



地区内道路との接続や事業性などから、最善のルートを検討

# 3 今後の進め方



# 問合せ先

## ◇ 道路計画・今後のスケジュール等に関すること

埼玉県越谷県土整備事務所 道路施設担当

〒343-0813 越谷市越ヶ谷4-2-82

TEL:048-964-5221(代表)

FAX:048-969-1530