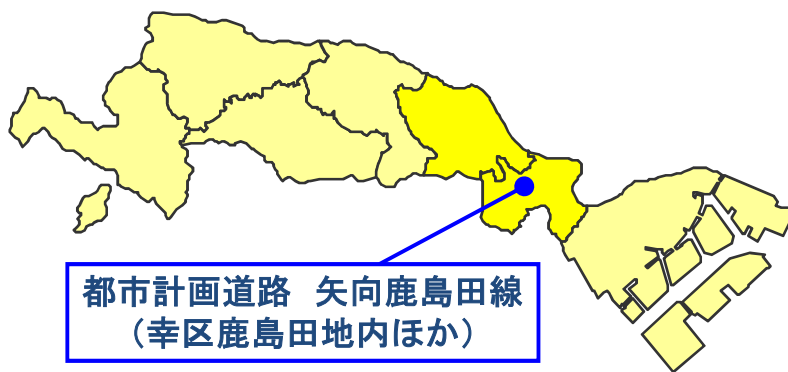


JR南武線 連続立体交差事業調査に伴う 都市計画道路 矢向鹿島田線 測量説明会



日時：平成27年 8月26日(水) 午後7時～8時30分
場所：幸区役所 4階 第1会議室

川崎市

1

目次

連続立体交差事業調査 概要

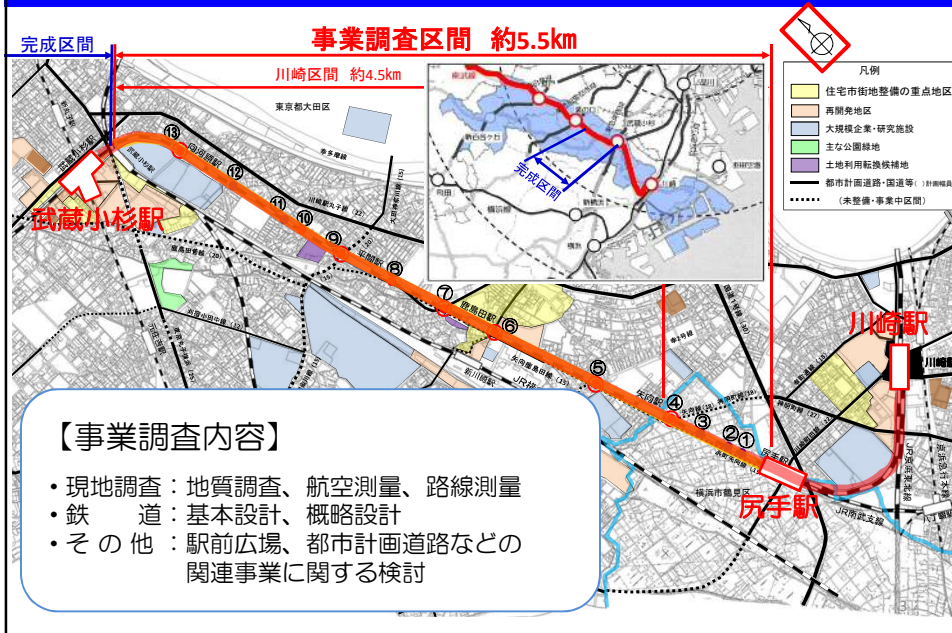
- 1 連続立体交差事業調査 平面図
- 2 沿線地域の現状・課題
- 3 連続立体交差化の整備事例
- 4 今後の事業スケジュール

矢向鹿島田線 測量概要

- 5 矢向鹿島田線の位置
- 6 矢向鹿島田線の整備イメージ
- 7 測量範囲
- 8 測量の概要

2

1 連続立体交差事業調査 平面図



2 沿線地域の現状・課題(1/3)

(1) 開かずの踏切による渋滞の発生、周辺道路の混雑

- ・踏切遮断時間（1時間最大）
51分（平間駅前）、44分（鹿島田）
- ・踏切渋滞長（最大）
315m（塚越）、230m（平間駅前）



(2) 踏切が通学路を遮断し通学児童等や沿線に住む児童の安全性の低下

- ・近隣の小学校数
下沼部小学校ほか8校
(踏切横断児童数 435人)
(下沼部小学校) ※平成27年度



2 沿線地域の現状・課題(2/3)

(3) 踏切が避難路、緊急輸送道路を遮断し地域の安全や防災の妨げに

- 緊急輸送道路
国道409号
県道大田神奈川
市道古市場矢上線



(4) 公共交通機関の速達性、定時性の低下

- 踏切死亡事故
6件 (H19~24)
(H23 最大82分の遅れ)
(約12000人に影響)
- 踏切を横断するバス路線数
12路線 (合計649台/日) ※45679踏切
(川崎市バス、臨港バス、東急バス)



2 沿線地域の現状・課題(3/3)

(5) 鉄道による地域分断が一体的なまちづくりを阻害

- 企業の経済活動や市民の交流を阻害
- 回遊性やにぎわいの低下



3 連続立体交差化の整備事例

JR南武線
 (武蔵小杉駅～第3京浜高架下間)
 丸子中山茅ヶ崎線
 中山街道踏切 (他11踏切を除去)



交通の円滑化
 災害時の避難路・輸送路の確保

JR南武線
 (稲田堤駅～府中本町駅間)
 鶴川街道
 矢野口踏切 (他14踏切を除去)

※区画整理事業を併せて実施



地域分断の解消

4 今後の事業スケジュール

平成26年度 平成27年度

次期連続立体交差候補区間として
 国庫補助調査採択

事業化に向けた
 事業調査を実施中
 (2ヶ年程度)

- 地質調査、測量
- 基本設計、概略設計
- 関連事業計画
 (道路など)
 の基礎検討

現在

平成28年度～

都市計画決定などに
 に向けた取組
 (3ヶ年程度)

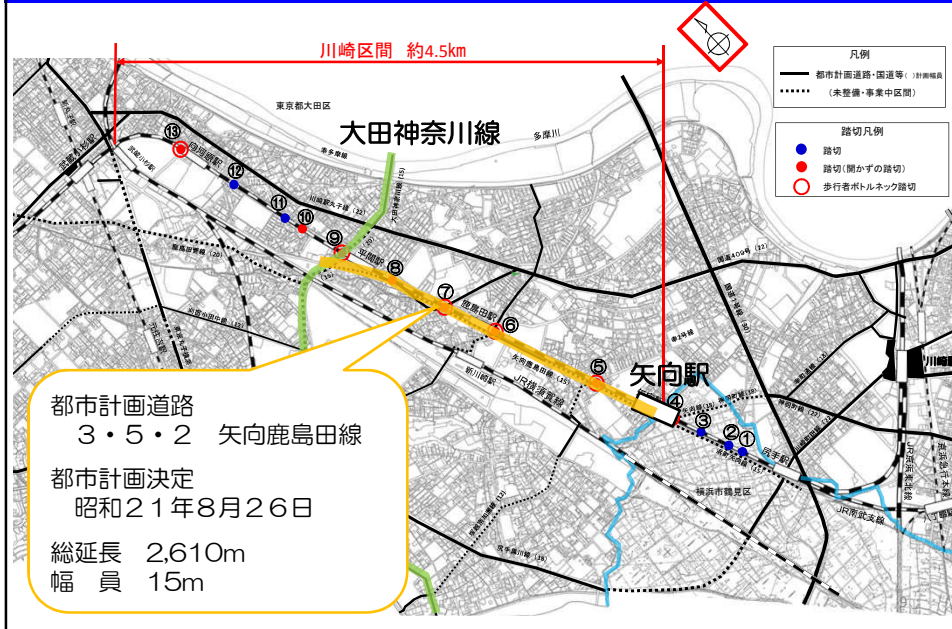
- 詳細設計等
- 関連事業計画
 (道路など)の検討
- 計画段階評価の手続き
- 環境アセスメント
 (事業段階)

都市計画決定

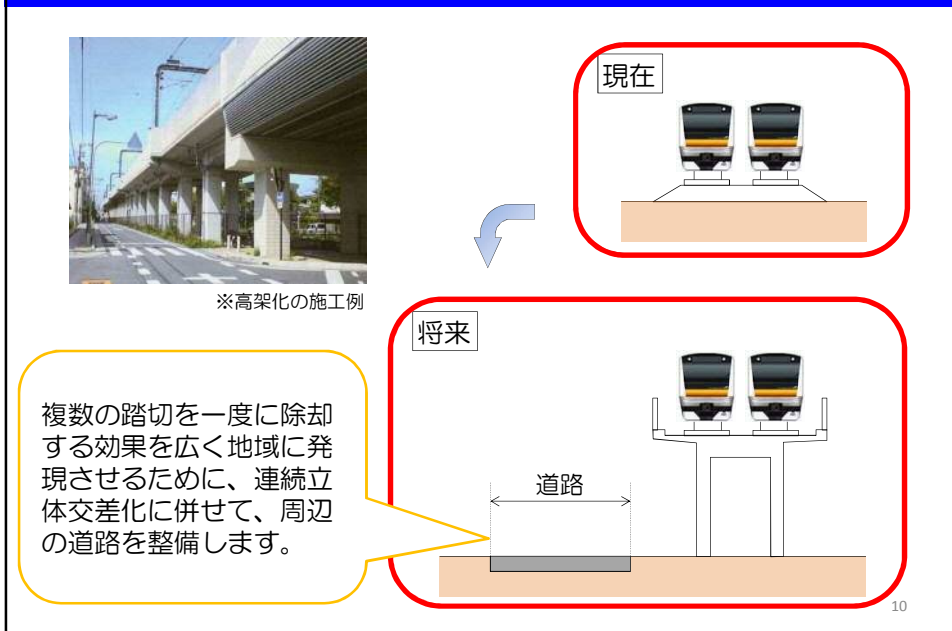
事業認可・事業着手

- 用地取得
- 工事施工

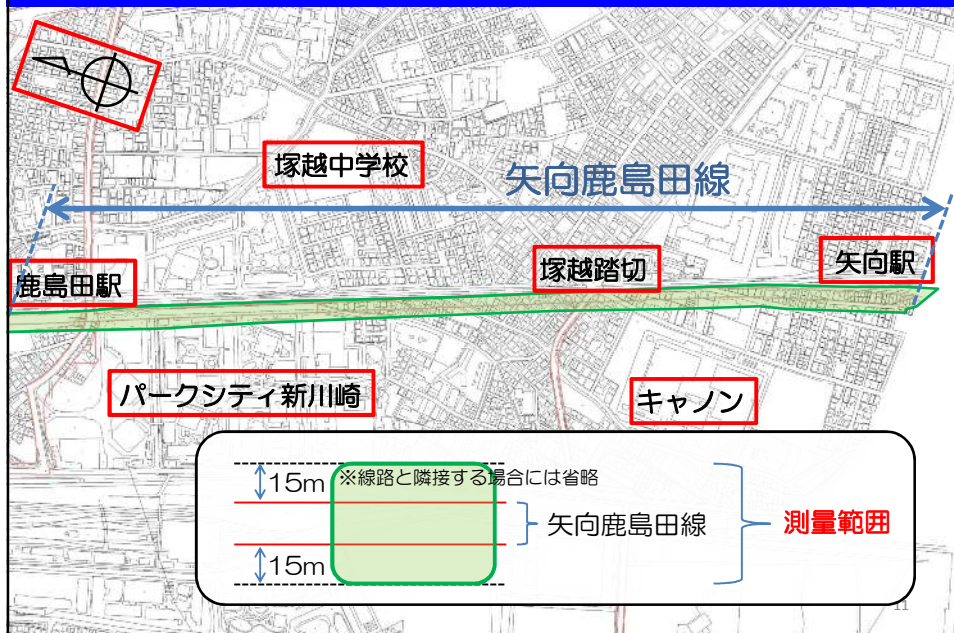
5 矢向鹿島田線の位置



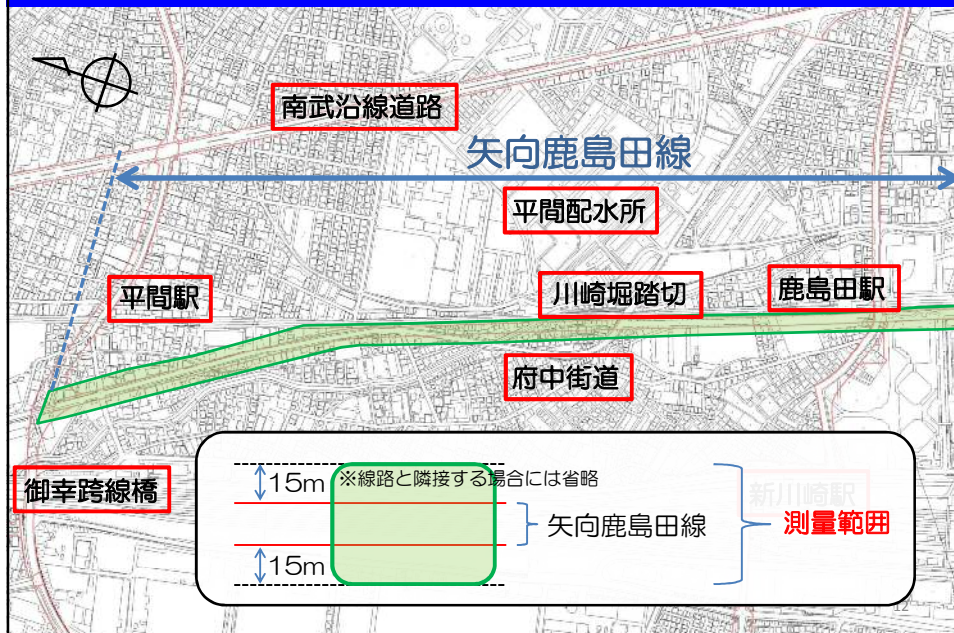
6 矢向鹿島田線の整備イメージ



7 測量範囲(南側 1/2)



7 測量範囲(北側 2/2)



8 測量の概要(1/4)

作業計画

資料収集、現地調査、作業方法・工程等の作業計画を立てる

基準点測量

測量の基準となる点を現地に設置

現地測量

現況道路の線形及び沿線の家屋の位置や形状を調査し、地形図を作成

線形決定・
中心線測量

計画の道路線形図を作成し、中心点を現地に設置

13

8 測量の概要(2/4)

水準点設置測量

縦断・横断測量に必要な水準点(仮BM)を現地に設置し、標高を求める

縦断測量

中心杭及び中心線上の地形等を仮BMの高さを基準に測量を行い、縦断図を作成

横断測量

中心杭等を基準にして中心線に対し直角方向に高さや距離を測定し、横断図を作成

完了

14

8 測量の概要(3/4)

委託名

都市計画道路 矢向鹿島田線
路線測量委託

測量作業期間

平成27年9月上旬から
平成28年3月下旬まで
(休日を除く)
※天候等により順延の可能性あり

測量作業時間帯

原則として8:30から17:00まで

15

8 測量の概要(4/4)

委託業者

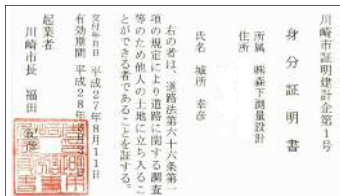
株式会社 森下測量設計
(044-877-3515)

現場代理人

城所 幸彦

身分証明書

測量作業の際に常に携行



測量作業に伴い民有地へ立入る際には、
予め地権者の皆様に声を掛けさせてい
たきます

※建物の中には立ち入りません

川崎市問合せ先

建設緑政局 計画部 企画課
(044-200-3499)

16