

SuperドリームSundayレース R-2

ベストラップタイムの速い順

スプリント HSRサーキット(+chicane) 2.376 km

ST125 九州プリヂェストンCUP 2024/06/23 09:20

予選 開始時間 9:20:00

Pos.	No.	クラス	PIC	名前	チーム名	車両	BestLap	差	GAP	In Lap	Laps	Te
1	67	Expert	1	植垣 孔誠	植垣自動車 & チーム能塚	グロム5	1:38.061			8	9	
2	41	Meister	1	石田 浩之	モーターハウス+YD@元無職!	GROM5	1:38.208	0.147	0.147	8	9	
3	81	Meister	2	中村 正秀	LifeBalance★RSG	グロム4	1:38.504	0.443	0.296	6	9	
4	59	Expert	2	植垣 哲也	植垣自動車		1:38.539	0.478	0.035	7	9	
5	33	Meister	3	村岡 光幸	BWith二輪工房むらおか	GROM5	1:38.572	0.511	0.033	9	9	
6	54	Challenge	1	船崎 崇	矢毛石齒科+チームWIN	GROM5	1:38.598	0.537	0.026	7	8	
7	11	Expert	3	児浪 仁	かわゆう農園テラライト	グロム5	1:38.640	0.579	0.042	4	5	
8	84	Expert	4	谷口 昌洋	はしくんふぁくとり~	HRC GROM5	1:39.128	1.067	0.488	9	9	
9	2	Meister	4	河野 悠太	かわゆう農園	グロム	1:39.149	1.088	0.021	4	7	
10	89	Expert	5	原口 裕治	YDハラグッチャンネル	GROM4	1:39.177	1.116	0.028	6	7	
11	61	Meister	5	山口 同	Sweet40 俄山	グロム	1:39.337	1.276	0.160	3	4	
12	649	Meister	6	奈良 信宏	ヨシタニデンソー@元無職	HRC GROM5	1:39.370	1.309	0.033	3	9	
13	100	Challenge	2	キム ジョンギル	ドリーム北九州・チームライフ	GROM	1:39.675	1.614	0.305	4	7	
14	980	Challenge	3	平尾 侑大	チームMSH	グロム	1:40.090	2.029	0.415	6	9	
15	73	Meister	7	萩原 洋	BS★グローリーベア&ENG林	グロム5	1:40.226	2.165	0.136	8	9	
16	77	Challenge	4	村本 裕作	140RT グロム隊	グロム5	1:41.605	3.544	1.379	4	5	
17	13	Challenge	5	濱 幸市	チームWINレース部	グロム125	1:41.773	3.712	0.168	6	7	
18	24	Challenge	6	小川 凌太	植垣自動車2	GROM	1:42.480	4.419	0.707	6	8	
19	116	Expert	6	野瀬 正嗣	野瀬電機+YD	GROM5	1:42.913	4.852	0.433	2	3	
20	29	Challenge	7	玉城 健太郎	黒健RT+GarageKT6	GROM	1:42.989	4.928	0.076	2	5	
21	48	Challenge	8	松村 正	チームヨンパチ(大日本技研)1	GROM5	1:43.099	5.038	0.110	7	9	
22	19	Challenge	9	安藤 正義	ブラマジ☆ノコノズ+金沢組	GROM4	1:43.665	5.604	0.566	6	9	
23	32	Challenge	10	米満 雄一	チームWINレース部	HRCグロム5	1:43.874	5.813	0.209	5	9	
24	23	Challenge	11	松永 和博	チームWINレース部	HRCグロム4	1:45.453	7.392	1.579	9	9	
25	16	Challenge	12	松川 洋光	OHC Racing Team	グロム5	1:46.380	8.319	0.927	8	8	
26	145	Challenge	13	海崎 敬洋	うえだレーシング	HRC GROM5	1:46.755	8.694	0.375	7	8	

Weather / Track

Cloudy / Dry

Orbits

Chief Timekeeper: Naomi Tanaka

www.mylaps.com  
ライセンス: HSR九州 ロードコース

作成日: 2024/06/23 9:38:34