

2018 OKAYAMA ロードレースシリーズ & MOTU Revolution with Moto Renaissance Rd.5

③ES/MS1/SS250/F3

**決勝 正式結果**

スタート時間 : 12:08:10

チェッカー時間 : 12:21:00

主催 : 株式会社岡山国際サーキット

2018.08.05

天候 : 晴れ

コース状況 : ドライ

岡山国際サーキット 3.703km

順位	車番	区分	順	ライダー	型式	チーム名	周回	所要時間	km/h	トップ差	ベストタイム	周回
1	19	4	1	広瀬 伸洋	R1-Z	ART STAFF	7	12' 50.625	121.091		1' 48.376	2
2	15	3	1	家根谷 大晟	YZF-R25	キジマKISSレーシングチーム	7	12' 50.703	121.079	0.078	1' 48.455	2
3	13	2	1	賀久 基直	bb1	Tigcraft, ACUTO&RUSH	7	13' 05.711	118.766	15.086	1' 49.275	3
4	5	4	2	愛甲 栄作	ZXR400R	TeamBACCHUS神戸&ドクター中村	7	13' 14.216	117.494	23.591	1' 51.047	7
5	1	3	2	久保 守弘	CBR250RR	S, S, I & モトショップドリーム	7	13' 33.257	114.743	42.632	1' 54.759	3
6	69	2	2	小西 勝久	DUKE390	KTM川崎中央 with K2	7	13' 45.154	113.089	54.529	1' 56.218	7
7	11	3	3	前島 健二	Ninja250R	motobastone	7	13' 45.433	113.050	54.808	1' 55.359	6
8	12	3	4	岡本 典大	YZF-R25	つとむガレージ 岡本建設	7	13' 45.445	113.049	54.820	1' 55.303	6
9	34	4	3	秋武 文雄	NSR250	RCFwithにゃんこ	7	13' 48.496	112.633	57.871	1' 54.856	7
10	25	2	3	松田 淳	SRX	ガレ松R&スピードテック&ラスティック	7	13' 51.840	112.180	1' 01.215	1' 57.087	3
11	60	3	5	種田 敏行	CBR250R	LOBALAND	7	14' 03.386	110.644	1' 12.761	1' 57.559	2
12	9	3	6	鎌田 多津丸	YZF-R25	だいせん二輪部・諸遊農場	7	14' 06.489	110.238	1' 15.864	1' 58.823	2
13	49	3	7	曾我 亘	Ninja250	PROGRESSガレージハラダ姫路	7	14' 06.621	110.221	1' 15.996	1' 58.634	6
14	55	3	8	池田 安弘	Ninja250R	Garage Shake Down	7	14' 07.021	110.169	1' 16.396	1' 58.525	6
15	4	3	9	山口 崇	Ninja250R	Garage_i-NRC	7	14' 12.388	109.475	1' 21.763	1' 59.756	3
16	16	3	10	紙本 寛之	Ninja250	Team マーキュリー	7	14' 40.758	105.949	1' 50.133	2' 02.786	7
17	58	3	11	平野 玲史	YZF-R25	ENDLESS - BOYS	7	14' 53.268	104.465	2' 02.643	2' 04.886	7
18	14	3	12	大原 敏紀	Ninja250	PROGRESS ガレージBOSS	7	14' 53.709	104.414	2' 03.084	2' 04.825	3
----- 以上完走 -----												
	96	1		黒田 倫史	NSF250R	motoR-inc. & 単車工房文屋	3	5' 39.266	117.879	4 Laps	1' 49.726	3
	31	4		小林 克彦	NSR250	RACINGWORLD & ドリーム寝屋川	1	2' 01.041	110.135	6 Laps	2' 01.041	1

クラス区分 : 1=ES、2=MS1、3=SS250、4=F3マシン

参加台数 : 22台 出走台数 : 20台

ベストラップ : 19 広瀬 伸洋 1' 48.376 2/ 7 123.005km/h



OKAYAMA International Circuit

岡山国際サーキット