

## 2018 SUPER FORMULA JMS P.MU / CERUMO・INGING Race Report

### 第5戦 ツインリンクもてぎ

◆ 8月19日(日) <決勝> 天候:晴れ | コース状況:ドライ

#1 石浦 宏明 優勝 / #2 国本 雄資 15位



2018年の全日本スーパーフォーミュラ選手権第5戦で、JMS P.MU/CERUMO・INGINGの石浦宏明が、トラブルをはねのけてポール・トゥ・ウィン。今季初優勝を飾り、ランキングも3位に浮上した。国本雄資はタイヤの消耗で苦しいレース展開となったが、チェッカーまで懸命に走りきり15位でフィニッシュした。

SUPER FORMULA 決勝日の最初の走行は、午前10時からのフリー走行となった。30分間のセッションで、国本のベストタイムは4周目に記録した1分34秒918で4番手。その後ヘアピンでオーバーランしてしまいマシンをストップさせたが、大事には至らなかった。石浦は、前日に周回数を多くこなしたソフトタイヤを使っていたために1分35秒181で8番手だったが、レースに向けたタイヤのロングランチェックを行い、また入念にスタート練習も重ねるなど、決勝に向けた準備を着々と進めていった。

決勝レースは午後2時15分にスタート。ポールシッターの石浦を含め、上位4台がソフトタイヤでのスタートを選択。シグナルのブラックアウトと同時に抜群の蹴り出しを見せた石浦は、さらにオーバートイクシステム(OTS)も駆使してトップのポジションを固めようとしたが、OTSの効力が切れたタイミングで、2番手につけていた松下信治選手がOTSを使って猛チャージをかけてきた。5コーナーでわずかにスペースを空けてしまった石浦は、松下選手の先行を許し2位に後退。松下選手のペースに合わせる形でレース序盤を進めていくことになった。もともと、先行逃げ切りの作戦を予定していた石浦だが、ここでタイヤをいたわりながら松下選手のピットインを待ち、レース後半で勝負する作戦にスイッチし、1秒前後のギャッ



プを守りながら周回数をこなしていく。レース後半に入った 27 周目を終えて松下選手がピットに向かうと、石浦はモードを切り替えたかのように一気にペースアップ。それまで 1 分 37 秒台のタイムを重ねていたのに対し、28 周目には 1 分 36 秒 0、29 周目には 1 分 35 秒 8 と、ハイペースで後続とのギャップを広げていった。レース終盤の 40 周目に暫定 2 番手につけていた平川亮選手がピット作業に向かったのを確認すると、翌周にピットイン。メカニックたちは迅速な作業で、アウトラップの平川選手がホームストレートに戻ってくる前に石浦をコースへ送り出すことに成功し、トップの座を守って残りのスティントへと入っていった。



ミディアムタイヤに換えた後も石浦のペースは変わらないように見えたが、実はレースの序盤からシフトトラブルを抱えており、34 周目にはシフトアップができずに 1 分 38 秒台までタイムを落としていた。ラップタイムはすぐに 36 秒台まで回復させていたが、わずかな不安を抱えたままレース終盤へと向かっていく。それまでに築いておいたマージンを使いつつ、残り 2 周は 1 分 37 秒台までペースを落としながらも無事にチェッカーまでマシンを運び、石浦は見事なポール・トゥ・ウィンで、ドライバーズチャンピオン連

覇に向けて重要な今季 1 勝目を勝ち取った。

予選 10 位の国本は、ミディアムタイヤでのスタートを選択。燃料補給のタイミングを考え、最短周回数でソフトタイヤへと交換する作戦だ。まずまずのスタートは切ったものの、後方からロケットスタートを決めた 1 台が大幅に順位を上げたことで、オープニングラップでは 11 番手に後退。そこから、ベストラップを更新しながら 9 周目まできたところでピットインし、ソフトタイヤへと交換して挽回を目指した。タイヤに熱が入ってすぐの 12 周目には 1 分 35 秒 731 をマークして自己ベストタイムを更新。同じくミディアムタイヤで短いスティントを走り、ソフトタイヤへと交換していたニック・キャシディ選手、山本尚貴選手らと集団でのバトルを展開していった。序盤は前の 2 台に食らいついていた国本だったが、タイヤの消耗が早く、徐々に間をあけられてしまう。苦しい展開のなかで国本は懸命な走りを見せ、終盤までは後続からのチャージを抑えていたが、41 周目に 14 位に後退。最終的には 15 位まで下がりながらもチェッカーを受けた。

W 表彰台を獲得した前戦のように、揃っての好結果には繋がられなかったもてぎラウンド。しかし、石浦はこの勝利でシリーズランキングを 3 位に押し上げ、トップともわずか 3 ポイント差に迫っている。次戦の岡山はチームとして得意としているサーキット。チームランキングでもトップにつけるため、2 台揃っての表彰台を目指す。







### ドライバー／#1 石浦 宏明

「今シーズンの前半戦は、どちらかというと僕たちが不得意にしているサーキットでのレースが多く、うまくいかないレースが続いていました。そんな中で、後半戦でポイントを稼ぎ、リードを作りたいと考え、このもてぎ大会が非常に大事な大会。ここで稼がないとシリーズ連覇のチャンスも残せないという意識がありました。トラブルもあり、決して楽な展開ではありませんでしたが、チームのサポートのおかげで焦ることなく落ち着いてレースが

できました。予定通りに優勝できてホッとしています。次の岡山も得意としているサーキットなので、チャンピオンシップでもリードできるようにしたいと思います」

### ドライバー／#2 国本 雄資

「この週末は速さが足りず、クルマのバランスを求めていくとタイヤを傷めてしまう、とても難しい状況で戦うことになりました。ミディアムタイヤでスタートし、最短ラップでソフトタイヤに交換してブッシュするという作戦は悪くなかったのですが、ミディアムタイヤでのペースが想定以上に悪く、ソフトタイヤでもタイヤの摩耗が激しかったです。終盤は本当に苦しいレースになりました。次の岡山ではしっかりと組み立てなおし、速さを取り戻せるように頑張ります」



### 監督／立川 祐路

「1号車に関しては、結果的にうまくいきましたが、チームとしては戦略的に難しい瞬間も何度かありました。それでも、メカニックたちはしっかりとピット作業をこなしてくれましたし、ギアのトラブルに関しては不安でしたが最後まで持ってくれました。チャンピオンシップを考えると、非常に大きな1勝です。

ただし、チームの目標としては2台ともに優勝できる位置で走らせることが目標です。そういう意味では、2号車が不調で終わってしまったことは悔しいですね。次戦の岡山では2台揃って優勝争いすることを目標に戦っていきたいと思います」

### 総監督／浜島 裕英

「1号車は、ドライバーとチームはいい仕事をしていたのですが、トラブルの点だけはヒヤッとしましたね。なんとか勝ててよかったです。2号車に関しては、順位を下げてしまったことが残念です。速さが出せずに苦しいレース展開になりましたので、岡山のレースまでにしっかり分析し、速さを取り戻して挑みたいと思います」



#### 【正式決勝結果】(上位 10 台抜粋)

Pos.	No.	Driver	Type	Car	Time / Behind
1	1	石浦 宏明	TOYOTA R14A	JMS P.MU/CERUMO・INGING SF14	1:24' 19.998
2	20	平川 亮	TOYOTA R14A	ITOCHU ENEX TEAM IMPUL SF14	2.724
3	3	ニック・キャンディ	TOYOTA R14A	ORIENTALBIO KONDO SF14	26.454
4	6	松下 信治	Honda HR-417E	DOCOMO DANDELION M6Y SF14	29.575
5	8	大嶋 和也	TOYOTA R14A	UOMO SUNOCO SF14	38.818
6	4	山下 健太	TOYOTA R14A	ORIENTALBIO KONDO SF14	41.643
7	16	山本 尚貴	Honda HR-417E	TEAM MUGEN SF14	43.618
8	5	野尻 智紀	Honda HR-417E	DOCOMO DANDELION M5S SF14	50.753
9	37	ジェームス・ロシター	TOYOTA R14A	VANTELIN KOWA TOM'S SF14	52.039
10	17	塚越 広大	Honda HR-417E	REAL SF14	1' 04.530
15	2	国本 雄資	TOYOTA R14A	JMS P.MU/CERUMO・INGING SF14	1' 19.080

#### ドライバースタンディング(第 5 戦終了時点)

##### (上位 5 名抜粋)

Pos.	No.	Driver	Point
1	3	ニック・キャンディ	27
2	16	山本 尚貴	24
3	1	石浦 宏明	24
4	20	平川 亮	14
5	19	関口 雄飛	11
8	1	国本 雄資	6

#### チームスタンディング(第 5 戦終了時点)

##### (上位 5 チーム抜粋)

Pos.	Team	Point
1	KONDO RACING	30
2	JMS P.MU/CERUMO・INGING	29
3	ITOCHU ENEX TEAM IMPUL	24
4	TEAM MUGEN	23
5	DOCOMO TEAM DANDELION RACING	14