

# Hyper Sport Technic 2&4

## ~WITH ME特別講習付き走行会~ Premium Lesson

### 最初に…

運転免許を取得すれば、誰でも自由に公道でマシンを走らせることができます。但し、教習所で教えてくれるのは主に交通ルールと、最低限の運転技術だけです。楽しく安全に運転するには、今自分が動かしているモノがどういった性質なのかを十分に理解する必要があります。例えばブレーキはどこまで踏めるのか、タイヤの限界を超えるかどうか、など。

一方、ABSや横滑り防止装置などといった安全装置も広く一般車へと搭載されるようになって来まし

た。しかし、だからといって絶対に安全とは言いきれず、最終的にはドライバー・ライダーが個人の判断で対処する必要があります。

また今の世の中、ドライビング技術に関する情報は様々なメディアで学ぶことができます。しかしそれを自身のテクニクとして身に付けるには、実践と反復練習が必要となります。しかし残念ながら、そのためのトレーニングを行える場所は広く整備されていないのが現状です。

そこで私たちは、安全に理論と実践を養う場として、サーキット走行会に講習プログラムを組み込む

ことにしました。

サーキット走行は日常の運転にくらべ、非常に高い限界領域にあります。その中のドライビングは丁寧かつ繊細な操作と、車体の状態を的確に把握するスキルが求められます。こうした高い要求レベル下でテクニクを学び実践・練習することは、日常の運転にも随所で役立ってくるはずで

モータリゼーションが進んだこの日本で、車やバイクに真剣に取り組むことは、非常に大切なことであると私たちは考えます。

## Premium Lessonの特徴

### 著名講師陣によるレッスン

講師陣には、業界を代表するライダー/ドライバーを迎えております。テーマに沿って、基本をベースに貴方が感じた疑問について、対処の仕方を一人ひとりに細かく、熱心に説明して頂けます。



### 9つのスキルアッププログラム

ドライビング・ライディングの要素を、全部で9つの項目に細分化。1回のレッスンにつき、1つのテーマに絞り、とことん追求していくことで、総合的なテクニク向上を目指します。

- スポーツポジション・アクセルワーク
- コーナリング(旋回技術)
- ライン取り(目線)
- クラッチワーク・荷重移動
- ブレーキング(目的にあった高速制動)
- 車種セットアップ
- 状況判断、悪条件での走行他、Round-9まで

### 世界で1つだけのライテック/ドラテック・カルテを作成

毎回講師陣が、プロの視点から貴方のテクニクを分析、カルテを作成します。丁寧な解説付きなので、改善ポイントが明確になり、効果的にスキルアップに臨めます。また、文字として残すことで、以後の練習でも継続的に課題に取り組むことが出来ます。



### データロガーを用いたドラテック・ライテックを分析

データロガーを受講者のマシンに搭載。ライン取りや加減速・荷重移動などのデータを計測。走行後すぐに分析することで、癖やウィークポイントを明確にし、的確なアドバイスを実現させています。



## 講師紹介

丸山 浩  
2&4ロードレース  
シャトーリスト



神永 暁  
WITH ME 代表  
プロライダー



福智 学  
2&4プロレサー



和歌山 利宏  
ロードライダー誌  
メインレクター



宮崎 敬二郎  
オートバイ誌  
メインレクター



●総合監修:株式会社 WITH ME ※ご紹介する講師陣以外にも2輪・4輪のスペシャリストが講師を務める場合があります。

## 開催スケジュール

以下は2018年走行会で開催予定

Round-1

1/15 (日)

ブレーキング

筑波 1000

Round-2

4/2 (日)

セットアップ

筑波 1000

Round-3

6/4 (日)

状況判断・悪条件走行

筑波 1000

Round-4

8/20 (日)

スポーツポジション

筑波 1000

Round-5

12/10 (日)

アクセルワーク

筑波 1000

Round-6

コーナリング(旋回技術)

Round-7

ライン取り

Round-8

クラッチワーク

※日程・開催場所は追加・変更となる場合がございます。

株式会社WITH ME 走行会事務局

〒123-0864 東京都足立区鹿浜7-11-3

Tel.03-5838-7397 Fax.03-5838-7398

Mail.event@withme-racing.com

**With**  
PROFESSIONAL  
RACING TEAM  
www.withme-racing.com