

ラリーオビディエンス競技の改正について

ラリーオビディエンス競技について、2024年11月2日・3日に開催される秋季訓練競技大会より、規程が改正（下線箇所）され次のとおり施行いたします。

1. ラリーオビディエンスII競技の採用。（採用は主催者の任意となります。）
2. ラリーオビディエンスIIは、I同様に指導手が紐付きで行うか、紐無しで行うかを決定することができる。
3. ラリーオビディエンスIIは、I同様にコースの途中にあるニコニコマークのあるパネル（1～3箇所）、並びにゴール後、犬におやつをあげたり、犬を少し触ることができる。
4. おやつは、手に持ったままでなく、指導手の左右どちらかのポケットに入れることとする。なお、ポーチやエプロン等の使用は禁止とするが、トレーニングベストは可とする。
5. 指導手は、腕や手の振りは構わないが、犬を自然に扱うこととする。不自然な動きは、審査員から注意を与えられる。なお、2回目の注意で失格となる。
6. 課目は次のとおりとします。（追加された課目、修正された実施要領があります。）
 - (1)右回り及び脚側停座
 - (2)左回り及び脚側停座
 - (3)右回り及び前進
 - (4)右回り及び前進
 - (5)脚側停座
 - (6)脚側停座及び伏臥
 - (7)脚側停座、伏臥及び脚側停座
 - (8)脚側停座及び犬周回（左回り）
 - (9)脚側停座、伏臥及び犬周回（左回り）
 - (10)右折
 - (11)左折
 - (12)回れ右
 - (13)回れ左
 - (14)反転ターン
 - (15)270度右回り
 - (16)270度左回り
 - (17)360度右回り

(18)正面停座

(19)緩歩

パネル左側通過時から緩歩を行う。指導手と犬は、はっきりと歩度の違いが分かるように行うこととし、次の速度変更課目に行くまで緩歩し続ける。

(20)速歩

(21) 常歩

(22) 螺旋（右回り）

(23) 螺旋（左回り）

(24) スラローム（片道）

約150cm 間隔で配置された4つのコーンを、指導手と犬は、最初のコーンを犬の左肩から入り、スラロームを行う。

※前の規程では「やり直しは認められない。」という条文がありましたが、この条文は削除されました。

(25) スラローム（往復）

(26) 8の字（誘惑なし）

指導手と犬は、何も入っていない給餌容器4つの間を、8の字で通過する。8の字の最後は、最初に入った方向とは反対方向に出ていき、止まらずに次の課目に向かう。給餌容器は幅3m×1.5mのひし形に置き、3m幅の給餌容器間で8の字行進を行う。入口はパネル設置の右側からとし、中心を3回通過する。

(27) 指導手周回

(28) 1歩前進

(29) 正面停座及び1歩後退

(30) 螺旋回り（犬外側）

(31) 螺旋回り（犬内側）

(32) 2回の反転ターン（ドイツターン）

パネル左側の作業エリア内で、指導手は犬が位置する側面に向かって反転ターンを実行すると同時に、犬は指導手側に向かって反転ターンを実行する。犬は指導手後方を方向変換し、脚側行進継続のため、元の脚側行進実施側面に戻る必要がある。初回反転ターン作業実行後、2～3歩進んだ後、指導手は再度反転ターンを行い、最初と同じ方向に進む。

(33) 2回180度回れ右・回れ左

パネル左側の作業エリア内で指導手と犬は右に180度曲がり、反対方向に2～3歩進んだ後、左に180度曲がり、最初と同じ方向に進む。

(34) 2回180度回れ左・回れ右

パネル左側の作業エリア内で指導手と犬は左に180度曲がり、反対方向に2～3歩進んだ後、右に180度曲がり、最初と同じ方向に進む。

(35) 360度左回り

(36) 行進中の右移動

パネル前側の作業エリア内から脚側行進中に、指導手と犬は1歩右に移動する。指導手は脚側行進中、右足から1歩右に移動し、その後左足も移動し、パネルの右側を通過して、次の課目に向かう。

(37) 90度右折

パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、静止位置にて指導手と犬は90度右折して、次の課目に向かう。

(38) 90度左折

(39) 90度右折及び脚側停座

パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、静止位置にて指導手と犬は90度右折して、脚側停座を命じる。脚側停座後、次の課目に向かう。

(40) 90度左折及び脚側停座

(39)の要領に準じて、90度左折する。

(41) 脚側停座及び3連続前進

パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手と犬は1歩前進して脚側停座、続けて2歩前進して脚側停座、更に3歩前進して脚側停座を行い、次の課目に向かう。次のパネルは約5m以上離す。

(42) 正面停座及び3連続後退

パネル左側の作業エリア内で正面停座をさせる。最初の正面停座を行うにあたり、4歩まで下がることできる。正面停座後、指導手と犬は1歩後退して正面停座、続けて2歩後退して正面停座、更に3歩後退して正面停座を行い、次の課目に向かう。指導手は、犬が正面停座に入った時から足を動かすと減点となる。当課目は、(1)～(4)のいずれか一つの課目と組み合わせて使用される。

(43) 伏臥

パネル左側の作業エリア内で伏臥をさせる。指導手は静止後、直接伏臥を促す。その後、伏臥から次の課目に向かう。

(44) 脚側停座及び速歩

(45) 行進中の障害飛越

指導手は、早くとも障害より2 m手前に配置されているパネル側面地点に到達次第、犬に対し障害飛越を促す。犬が飛越中、指導手はハードル側面を通過する形で前進し続ける必要があり、犬との並走を可能とするため、前進歩度を上げることが認められる。

(46) スラローム (片道・誘惑あり)

約150cm 間隔で配置された2つのコーン及び2つの給餌容器を、指導手と犬は、最初のコーンを犬の左肩から入り、スラロームを行う。給餌容器は、おやつ又はおもちゃが入り、蓋をした状態とする。

(47) スラローム (往復・誘惑あり)

(46)の要領に準じて、スラロームを往復して行う。

(48) 脚側停座及び180度右回り

パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手と犬はその場で180度右回りを行い、次の課目に向かう。指導手は回る時、その場で足を最大4回動かすことができる。

(49) 脚側停座及び180度左回り

(48)の要領に準じて、180度左回りする。

(50) 脚側停座及び180度右回りと停座

パネル左(前)の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手と犬は静止位置で180度右回りを行い、指導手は犬に脚側停座を命じる。指導手は回る時、最大4回動かすことができる。

(51) 脚側停座及び180度左回りと停座

(50)の要領に準じて、180度左回りを行う。

(52) 8の字 (誘惑あり)

指導手と犬は、おやつ又はおもちゃが入っている蓋をした給餌容器4つの間を、8の字で通過する。8の字の最後は、最初に入った方向とは反対方向に出て行き、止まらずに次の課目に向かう。給餌容器は幅3 m×1.5mのひし形に置き、3 m幅の給餌容器間で8の字行進を行う。入口はパネル設置の右側からとし、中心を3回通過する。

(53) 立止及び90度右折

パネル前側の作業エリア内で立止する。指導手は立止を促す時、少し動いても良いが、立止後犬の右側面に戻ることとする。立止後、静止位置にて指導手と犬は、90度右折して次の課目に向かう。

(54) 立止及び90度左折

(53)の要領に準じて、立止した後、90度左折する。

(55) 停座から1歩前進立止、2歩前進停座、3歩前進伏臥

パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。指導手と犬は、1歩前進し

て立止を命じる。立止後、2歩前進して停座を命じる。停座後、3歩前進し伏臥を命じ、伏臥後に伏臥から次の課目に向かう。指導手は立止を命じる時、少し動いても良いが、立止したら犬の右側面に戻ることとする。

(56) 正面停座、1歩後退及び伏臥

パネル左側の作業エリア内で正面停座を命じる。その時、指導手は4歩まで下がることできる。正面停座後、指導手と犬は1歩後退して、正面で伏臥を命じる。当課目は(1)～(4)のいずれか一つの課目と組み合わせて使用される。

(57) 90度右折及び1歩前進

パネル左（前）の作業エリア内で脚側停座をさせる。指導手はその場で90度右折する。右折後、指導手は1歩前進して脚側停座を命じ、次の課目に向かう。指導手は右折する時、足を2回動かすことできる。

(58) 90度左折及び1歩前進

(57) の要領に準じて、左折する。

(59) 脚側停座及び立止

パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手はその場の立止を命じる。指導手は立止確認後、次の課目に向かう。

(60) 脚側停座、立止及び脚側停座

パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手はその場の立止を命じる。その後脚側停座を命じ、次の課目に向かう。

(61) 脚側停座、立止及び脚側伏臥

(60) の要領に準じて、脚側伏臥する。

(62) 停座・立止・犬の周りを回る

パネル左側の作業エリア内で脚側停座させる。その後、立止を促し、犬が立止に移行次第、指導手は立止中の犬の周りを回り、犬の右横に戻る。指導手と犬は、少しの間静止した後に、次の課目に向かう。

(63) 脚側停座、1歩前進、右折及び1歩前進、招呼、脚側停座

指導手と犬は、作業エリア内で脚側停座する。続けて指導手が1歩前進し立ち止まった後、右折方角に向かって更に1歩進んだ後静止する。右方向への1歩は直接実行するか、静止位置にて右方向へ方向変換した後に1歩前進するか、何れの実行方法も認められる。その後、指導手は犬を招呼し犬は脚側停座を実行する。(脚側行進側面変更なし)。

(64) 脚側停座、1歩前進、左折及び1歩前進、招呼、脚側停座

(63) の要領に準じて、左折する。

(65) 右ループ

指導手と犬は、通過経路を横断する形で小回りにて右ループ（右回り）を実

行する。方向変換角度は 180 度から 270 度以内である必要がある。

(66) 左ループ

(65) の要領に準じて、左ループする。

(67) 行進中の 1 歩右

行進中に指導手は 1 歩右へ進む。犬は指導手との間隔を維持しながら平行に進む必要がある。その後パネルの右側を通り、次の課目に向かう。

(68) 行進中の 1 歩左

(67) の要領に準じて、左に進む。

(69) 脚側停座、1 歩右及び脚側停座

指導手が静止すると同時に犬は脚側停座をする。続けて指導手は右へ 1 歩進み、再び静止する。この際、犬は同時に指導手との間隔を維持しながら平行に進み、指導手が静止すると同時に脚側停座をする。

(70) 脚側停座、1 歩左及び脚側停座

(69) の要領に準じて、左に進む。

(71) 脚側停座、1 歩後退と脚側停座、2 歩後退と脚側停座

指導手が静止すると同時に犬は脚側停座をする。続けて指導手は、1 歩後退し脚側停座を促す。この際、犬は同時に指導手との間隔を維持しながら平行に後退し脚側停座をする。その後、指導手は 2 歩後退し、再び脚側停座を促す。犬は同時に指導手との間隔を維持しながら平行に後退し、脚側停座をする。

(72) 正面停座、1 歩後退と立止、2 歩後退と停座、3 歩後退と伏臥

指導手が静止した後、正面停座を促す。その後、指導手は 1 歩後退し、正面立止を促す。続けて、指導手は 2 歩後退し対面停座を促す。その後、指導手は 3 歩後退し、正面伏臥を促す。最後に、(2)の要領で指導手の左から回り脚側停座させる。犬は指導手との間隔を維持しながら平行に後退する。

(73) 立止及び右ターン後の立止

指導手が静止すると同時に犬は脚側立止する。続けて指導手と犬は、その場にて小回りで右ターンをした後、静止する。この際、指導手は犬に対し脚側立止を促す。

(74) 立止及び左ターン後の立止

(73) の要領に準じて、左ターンをする。

(75) 脚側立止、指導手周回後の立止

指導手が静止すると同時に犬は脚側立止をする。指導手は犬に対し、自らを周回する指示を与える。周回作業後、犬は指導手側面にて脚側立止をする。

(76) 脚側行進中の 360 度左回り

指導手と犬が脚側行進中、指導手左側面にて指導手から反れる方角に向かって円を描く。

(77) 伏臥及び指導手進む

パネル左側の作業エリアで指導手は止まり伏臥を促す。伏臥後、指導手のみ次の課目に向かう。当課目は、(87)・(88)・(89)に加え、正面停座の場合(1)～(4)のいずれか一つの課目と組み合わせて使用される。

(78) 股くぐり

行進中に犬は、指導手両足間を潜り抜け脚側行進側面を変更する。犬が側面変更作業を行うに当たり、指導手は一旦立ち止まる事が認められる。犬が作業を迅速に行えるよう、指導手は片足を上げることも認められる。当作業により脚側行進側面が変更される。

(79) 脚側立止、90度右折及び脚側立止

パネル前側の作業エリア内で脚側立止させる。立止後、指導手と犬は90度右折して、脚側立止を促す。脚側立止後、次の課目に向かう。

(80) 脚側立止、90度左折及び脚側立止

(79)の要領に準じて、90度左折する。

(81) 脚側停座、背面からの脚側側面変更及び脚側停座

指導手が静止すると同時に犬は脚側停座に移行する。その後、指導手は犬に対し自らの背面を通過する形での行進側面変更を促し、犬は側面変更を実行した後、新たな指導手側面において脚側停座を実行する。この際、犬が指導手背面にて円を描く動作は認められない。指導側面変更実行後、指導手と犬は前進作業を再開する。当作業により脚側行進実行側面が変更される。

(82) 脚側停座、前面からの脚側側面変更及び脚側停座

(81)の要領に準じて、前面で行う。

(83) 行進中からの立止及び犬の周回

行進中に指導手は立ち止まることなく犬に対し立止を促し、犬が立止に移行次第、犬を周回し、犬の元の脚側行進側面位置にて静止する。

(84) 行進中からの伏臥及び犬の周回

(83)の要領に準じて、伏臥を行う。

(85) 脚側停座及び立止と招呼

指導手は静止し、犬は脚側停座をする。続けて、指導手は立止姿勢への変更を促す。その後、指導手は単独で招呼地点を示すコーンに向かい到達次第、犬を招呼するか(犬は同一指導側面に入るべきである)、招呼パネルに向かいパネルに明記されている指示に従う。招呼作業用パネルが追加的に配置されていない場合、招呼コーンにて実行される招呼作業は当競技課目の一部と見なされる。

(86) 連続障害飛越

第一障害より2メートル手前に配置されているパネル位置に到達次第、指導手は犬に対し一回目の障害飛越を促す。二つの障害は直線状又は、互いに最大90度反れた、最低4メートル間隔の位置に配置される必要がある。犬による飛越作業中、指導手は障害側面を通過しながら前進し続ける必要がある。連続障害飛越後、指導手は犬に対し脚側行進位置へと戻る指示を与える。指導手は飛越後ごとに犬に対し脚側位置へ戻る指示を与えることや、犬との並走を可能とするため歩度を上げることが認められる。

(87) 向き直り及び招呼

当パネルは、(85)の競技課目実行後にのみ招呼コーンの代わりに配置可能とする。指導手は静止し、犬の方角に向き直った後、犬を招呼する。その後、指導手は犬に対し停座をすることなく左脚側位置につくことを指示し、犬が脚側位置に到達次第、指導手と犬は前進作業を再開する。当作業実行により左脚側指導に戻る。

(88) 向き直り及び正面停座への招呼、脚側位置変更及び脚側停座

当パネルは、(85)の競技課目実行後にのみ招呼コーンの代わりに配置可能とする。指導手は静止し、犬の方角に向き直った後、犬を招呼する。その後、指導手は犬に対し正面停座を促す。続けて指導手は、犬に対し自らの右側面への移動を促し、その後背面から左脚側位置への移動を指示する。指導手と犬が前進作業を再開する前に犬は一旦脚側停座に移行する。当作業実行により左脚側指導に戻る。

(89) 向き直り、正面停座への招呼及び左脚側停座

当パネルは、(85)の競技課目実行後にのみ招呼コーンの代わりに配置可能とする。指導手は静止し、犬の方角に向き直った後、犬を招呼する。その後、指導手は犬に対し正面停座を促す。続けて指導手は、犬に対し直接左脚側位置移行を促す。指導手と犬が前進作業を再開する前に犬は一旦脚側停座に移行する。当作業実行により左脚側指導に戻る。

7. ラリーオビディエンス I 並びにラリーオビディエンス II で採用する課目は、次のとおりとする。

(1)ラリーオビディエンス I は、「6.」(1)～(31)のうちから13～16課目が採用される。

(2)ラリーオビディエンス II は、「6.」(1)～(66)のうちから16～18課目が採用される。

8. リミットタイムについて

(1)障害のある指導手は、障害の程度等によりハンディをつけることができる。ただし、審査員は他の競技者に対して著しく有利になるハンディを与えてはならない。

(2)18歳未満の指導手の標準タイムは、5分とする。