









ラリーオビディエンス

	<p>スタート</p> <p>審査員の指示で指導手は常歩でスタートし、自分の判断で最後まで行う。 審査員のスタート指示後15秒以内にスタートラインを越えないと失格となります。 チームのどちらか早い方の足がスタートの線を越えた時からタイム計測となります。 スタートする前は停座、伏臥、立止のどちらでも良い。</p>
	<p>ゴール</p> <p>チームのどちらか遅い方の足がゴールの線を越えるとゴールとする。 ゴールを越してタイムが止まった後は良く褒める。 競技が終わったら、速やかにリンクを出す事とする。</p>
	<p>ニコニコマーク</p> <p>クラス1及びクラス2は、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、犬にオヤツをあげたり、少し犬に触ることができる。</p>

各クラス共通（正面停座の課目と組み合わせて使用される）

	<p>< 1 > 右回り及び脚側停座 <2回使用可能></p> <p>指導手の右から後ろに回り脚側停座させる。</p>
	<p>< 2 > 左回り及び脚側停座 <2回使用可能></p> <p>指導手の左から回り脚側停座させる。</p>
	<p>< 3 > 右回り及び前進 <2回使用可能></p> <p>指導手の右から後ろに回り、そのまま前進して次の課目に向かう。</p>
	<p>< 4 > 左回り及び前進 <2回使用可能></p> <p>指導手の左から回り、そのまま前進して次の課目に向かう。</p>

クラス1の実施要領

	<p><105> 脚側停座 <2回使用可能></p> <p>パネル左側の作業エリアで脚側停座させる。 なお、指示なし停座、指示あり停座のどちらでも良い。</p>
--	--

<p>106</p>	<p><106> 脚側停座及び伏臥</p> <p>パネル左側の作業エリアで、脚側停座後に伏臥を促し、伏臥から停座させずに次の課目に向かう。</p>
<p>107</p>	<p><107> 脚側停座、伏臥及び脚側停座</p> <p>パネル左側の作業エリアで、脚側停座後に伏臥を促し、続けて停座を促し次の課目に向かう。</p>
<p>108</p>	<p><108> 脚側停座及び犬周回（左回り）</p> <p>パネル左側の作業エリアで脚側停座させる。 指導手は左回りで犬を一周して犬の右側で止まる。その後、指導手は少し静止して次の課目に向かう。指導手は、犬の周りを回る時に「待て」を促しても良いが、動きながらの指示は減点となる。</p>
<p>109</p>	<p><109> 脚側停座、伏臥及び犬周回（左回り）</p> <p>パネル左側の作業エリアで脚側停座させる。 停座後伏臥を促し、指導手は左周りで犬を一周して犬の右側で止まる。 その後、指導手は少し静止して次の課目に向かう。指導手は、犬の周りを回る時に「待て」を促しても良いが、動きながらの指示は減点となる。</p>
<p>110</p>	<p><110> 右折 <2回使用可能></p> <p>パネル前側の作業エリアで、右に曲がる。</p>
<p>111</p>	<p><111> 左折 <2回使用可能></p> <p>パネル前側の作業エリアで、左に曲がる。</p>
<p>112</p>	<p><112> 回れ右 <2回使用可能></p> <p>パネル前側の作業エリアで180°、回れ右をする。 指導手と犬は、そのまま止まらずに次の課目に向かう。 犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>
<p>113</p>	<p><113> 回れ左 <2回使用可能></p> <p>パネル前側の作業エリアで180°、回れ左をする。 指導手と犬は、そのまま止まらずに次の課目に向かう。</p>
<p>114</p>	<p><114> 反転ターン</p> <p>パネル前側の作業エリアで、反転ターン（ドイツターン）をする。 犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>

 <p>115 270° 右</p>	<p><115> 270° 右回り <2回使用可能> パネル前側の作業エリアで270°、右回りをする。 犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>
 <p>270° 左</p>	<p><116> 270° 左回り <2回使用可能> パネル前側の作業エリアで270°、左回りをする。 犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>
 <p>360° 右</p>	<p><117> 360° 右回り パネル左側の作業エリアで360°、右回りをする。 犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>
 <p>正面停座</p>	<p><118> 正面停座 <2回使用可能> 脚側行進中に、パネル左側の作業エリアで正面停座させる。正面停座を促す時に指導手は4歩まで下がっても良い。ただし、横に動く、止まってから再度動くことは減点となる。 当課目は、<1>~<4>のいずれか1つの課目と組み合わせて使用される。</p>
 <p>緩歩</p>	<p><119> 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。</p>
 <p>速歩</p>	<p><120> 速歩 パネル左側通過時から速歩を行う。 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速歩し続ける。</p>
 <p>常歩</p>	<p><121> 常歩 <2回使用可能> パネル左側通過時から常歩を行う。 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する。</p>
 <p>螺旋 右回り 犬は外側</p>	<p><122> 螺旋（右回り） 指導手と犬は、犬を外側にして約150cm間隔で配置された3つのコーンを、螺旋状に右回り（時計回り）をする。 最も遠いコーンから回ることとし、最後のコーンを回ると次の課目に向かう。</p>
 <p>螺旋 左回り 犬は内側</p>	<p><123> 螺旋（左回り） 指導手と犬は、犬を内側にして約150cm間隔で配置された3つのコーンを、螺旋状に左回り（反時計回り）をする。 最も遠いコーンから回ることとし、最後のコーンを回ると次の課目に向かう。</p>

 <p>スラローム 片道</p>	<p><124> スラローム（片道）</p> <p>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。</p>
 <p>スラローム 往復</p>	<p><125> スラローム（往復）</p> <p>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往復して行う。</p>
 <p>8の字 誘惑無し</p>	<p><126> 8の字（誘惑なし）</p> <p>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。入り口はパネル設置の右側からとし、中心を3回通過する。</p>
 <p>停座 犬が人の周りを回る 停座</p>	<p><127> 犬の指導手周回</p> <p>パネル左側の作業エリアで脚側停座後、犬に右回りで指導手の周りを回ることを促し、犬に脚側停座させる。脚側停座後は次の課目に向かう。</p>
 <p>停座 1歩前進 停座</p>	<p><128> チームで1歩前進</p> <p>パネル左側の作業エリアで脚側停座後に、指導手は犬とともに1歩前進して、脚側停座させる。脚側停座後は次の課目に向かう。</p>
 <p>正面停座 1歩後進</p>	<p><129> 正面停座及び1歩後退</p> <p>脚側行進中、パネル左側の作業エリアで正面停座を促す。その際に、指導手は4歩まで下がることことができる。正面停座後、指導手と犬は1歩後退して再び正面停座を促す。この時に、指導手と犬は作業エリアから出ても良い。当課目は、<1>～<4>のいずれか1つの課目と組み合わせて使用される。</p>
 <p>螺旋回り 犬外側</p>	<p><130> 螺旋回り（犬外側）</p> <p>約150cm間隔で配置された3つのコーン周りを、犬は指導手の外側で螺旋右回り（時計回り）をする。最も近いコーンから回ることとし、最後のコーンを回ったら、次の課目に向かう。</p>
 <p>螺旋回り 犬内側</p>	<p><131> 螺旋回り（犬内側）</p> <p>約150cm間隔で配置された3つのコーン周りを、犬は指導手の内側で螺旋左回り（反時計回り）をする。最も近いコーンから回ることとし、最後のコーンを回ったら、次の課目に向かう。</p>