ラリーオビディエンスⅠ・Ⅱについて

◆出陳犬について
出陳犬は、クラブ会員が所有する生後９カ月１日以上の本会登録犬（アペンディクス登録犬を含む）並びに非公認犬種、非公認団体登録犬、交雑犬とします。

◆カテゴリーについて
出陳犬の体高により、次の２つのカテゴリーに分割して競技を行います。
①スモール・ミディアム・・・体高 43cm 未満の犬
②ラージ・・・・・・・・・・体高 43cm 以上の犬

◆指導手について
指導手は、本会のクラブ会員並びにその家族とします。

＜ラリーオビディエンスⅡ出陳について＞
※これまでの訓練競技会におけるラリーオビディエンスⅠを時間制限以内で 1 回最低 90 点以上又は最低 70 点以上 3 回取得していること。

◆実施要領
（基本規程）
①指導手は、競技前にステーションの番号とパネルに書いてある服従の課題課目を順に覚えます。
②指導手は犬を脚側につけ、番号順にパネルの左側または、パネルの前で犬とコミュニケーションをとりながら課目をこなします。
③コミュニケーションをとるため、競技中に課題が出来たことに対して犬を褒める、励ます言葉は許されます。ただし、体罰や厳しい指示（言い方）は禁止となります。
④指導手は、紐付きで行うか、紐なしで行うかを決めることができます。
⑤コースの途中におやつをあげても良い箇所、少し触っても構わない箇所が１～３箇所あります。
ただし、ニコニコマークのあるパネル、及びゴール後とします。
⑥おやつは、ずっと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(ポーチ・エプロン等は禁止とする)に入れることとします。ただし、トレーニングベストは可とする。
⑦おやつは、その都度ポケットから取り出し、左右どちらかの手を使って与えることとします。なお、指導手は自身の口におやつを含むことは不可とします。
⑧指示は、声符・視符・体符同時であれば使用できます。
⑨競技中、犬に触れてはならないが、偶然当たることは許されます。
⑩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、審査員から注意が与えられます。２回目の注意で失格となります。
⑪紐の持ち方は、片手でも両手でもよいこととします。
⑫紐を競技中に持ち変えることができます。
⑬リング内には、犬を紐付きで出入りします。
⑭紐なしで競技を行う際には、リードを肩（左右どちらでも良い）にかけるか、ポケットに入れます。

（参加条件）
①障害のある犬でも、体調が良ければ参加可能です。
②指導手に障害がある場合でも、参加可能です。ただし、障害の状態を申告しなければなりません。
車イス（手動・自動）、杖等で参加できます。
③妊娠犬、病気やケガ、目で見える犬の病気（下痢、嘔吐、足をひきずっている等）の時は、参加できません。
④発情犬は、最後の出陳となります。
⑤他の犬や、人の安全を脅かす攻撃的な犬は、参加できません。
⑥出陳犬のスパイク、口輪、胴輪、服は禁止となります。
⑦チョークチェーンは締まらないようにしてください。
⑧金属のリードや、伸びるリードは禁止となります。

（コース）
①コースは、担当審査員が設計します。
②ラリーオビディエンスⅠのパネルの数は、13～16 個の他、スタートパネルとゴールパネルを使用します。
パネルは、次頁⑴～㉛の中から選ばれます。（ＱＲコード参照）
③ラリーオビディエンスⅡのパネルの数は、16～18 個の他、スタートパネルとゴールパネルを使用します。
パネルは、次項⑴～㊻の中から選ばれます。（ＱＲコード参照）
※ラリーオビディエンスⅡにおいて追加されたパネルは㉜～㊻になります。

（コース検分）
①競技開始前に、コースが設置されたリング内に指導手のみを入れて、検分を行います。
②検分時間は 10 分以内とします。
③検分中に指導手が分からない時は、審査員に質問ができます。
④障害のある指導手及び 18 歳未満の指導手は、ヘルパーと一緒に検分ができます。
⑤競技者が 20 名以上の場合、検分を分ける場合があります。
⑥複数の犬を出陳する指導手の検分は、１回とします。

（スタート）
①審査員の指示で、指導手は常歩でスタートをし、指導手の判断で最後まで行います。
②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。
③指導手の足、または犬の前足どちらか早い方の足がスタートラインを越えた時から、タイムが計測されます。スタートする前は、停座、伏臥、立止のいずれかとします。

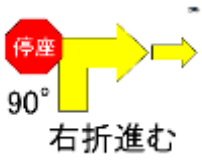
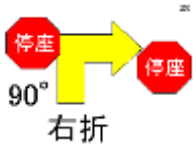
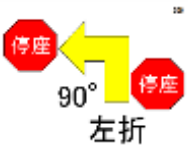
（ゴール）
①指導手の足、または犬の後足どちらか遅い方の足がゴールラインを越えると、ゴールとなります。
②ゴールを越してタイムが止まった後は、よく褒めてください。
③競技が終わったら、速やかにリンクを出ることとします。

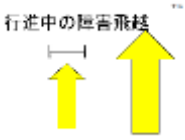
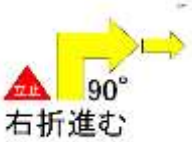
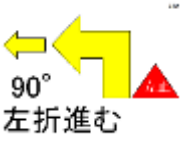
（リミットタイム）
①リミットタイムは、原則として４分となります。
②障害のある指導手は、障害の程度等によりハンディをつけることができる。ただし、審査員は他の競技者に対して著しく有利になるハンディを与えてはならない。
③18 歳未満の指導手のリミットタイムは５分となります。
③審査員はコースの距離等により、リミットタイムを加算することができます。
④リミットタイムを越えた場合は、失格となります。

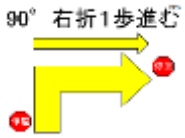
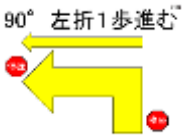
◆重複出陳
①ラリーオビディエンスⅠ及びラリーオビディエンスⅡに出陳する本会登録犬（アペンディクス登録犬を含む）は、特別犬の部を除く、全ての部のうちから１つのクラスに重複出陳することができます。
②ラリーオビディエンスⅠ及びラリーオビディエンスⅡに出陳する非公認犬種、非公認団体登録犬、交雑犬は、準初等科・特別犬の部・オビディエンスビギナーⅠ・オビディエンスビギナーⅡのうちから１つのクラスに重複出陳することができます。

	スタート 審査員の指示でスタートする。 スタートする前は座らなくてもよく、基本姿勢は必要ない。 スタートの線を越してタイムを計りだす。		**ゴール** ゴールを越してタイムが止まった後は、犬をほめる。
	⑴右回り及び脚側停座 指導手の右から後ろに回り脚側停座させる。		**⑵左回り及び脚側停座** 指導手の左から回り脚側停座させる。
	⑶右回り及び前進 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。		**⑷左回り及び前進** 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。
	⑸脚側停座 パネルの左側の作業エリア内で脚側停座させる。なお、指示なし停座、指示あり停座のどちらでもよい。		**⑹脚側停座及び伏臥** パネル左側の作業エリア内で、脚側停座後に伏臥を命じる。伏臥からは停座させずに、次の課目に向かう。
	⑺脚側停座、伏臥及び脚側停座 パネル左側の作業エリア内で、側停座後に伏臥を命じ、続けて停を命じ、次の課目に向かう。		**⑻脚側停座及び犬周回（左回り）** パネル左側の作業エリア内で脚側停座させる。指導手は左回りで犬を一周して、犬の右側で止まる。指導手と犬は、少しの間静止した後に次の課目に向かう。指導手は、犬の周りを回る時に待てを命じても良いが、動きながらの指示は減点となる。
	⑼脚側停座、伏臥及び犬周回（左回り） パネル左側の作業エリア内で脚側停座させる。停座後に伏臥を命じ、指導手は左回りで犬を一周して、犬の右側で止まる。指導手と犬は、少しの間静止した後に次の課目に向かう。指導手は、犬の周りを回る時に待てを命じても良いが、 動きながらの指示は減点となる。		**⑽右折** パネル前側の作業エリア内で、右に曲がる。
	⑾左折 パネル前側の作業エリア内で、左にに曲がる。		**⑿回れ右** パネル前側の作業エリア内で、回れ右をする。指導手と犬は、そのまま止まらず180度回った後に次の課目に向かう。
	⒀回れ左 パネル前側の作業エリア内で、回れ左をする。指導手と犬は、そのまま止まらず 180 度回った後に次の課目に向かう。		**⒁反転ターン** パネル前側の作業エリア内で、反転ターンをする。犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。
	⒂270 度右回り パネル前側の作業エリア内で、270度右回りをする。犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。		**⒃270 度左回り** パネル前側の作業エリア内で、270度左回りをする。犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。

	⑰360 度右回り パネル左側の作業エリア内で、360 度右回りをする。犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。		⑱正面停座 脚側行進中に、パネル左側の作業エリア内で正面停座させる。正面停座する時に指導手は、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、⑴～⑷のいずれか１つの課目と組み合わせて使用される。
	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 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、次の課目に行くまで速歩し続ける。
	㉑常歩 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し、次の課目に行くまで常歩し続ける。		㉒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、最後のコーンを回ったら、次の課目に向かう。
	㉓螺旋（左回り） 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、最後のコーンを回ったら、次の課目に向かう。		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。
	㉕スラローム（往復） 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。なお、やり直しは認められない。		㉖８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×1.5のひし形に置き、3mの幅の給餌容器間で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 パネル左側の作業エリア内で脚側停座後に、犬は右回りでハンドラーの周りを回り、脚側停座する。脚側停座後は、次の課目に向かう。		㉘１歩前進 パネル左側の作業エリア内で脚側停座後に、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。
	㉙正面停座及び１歩後退 脚側行進中、パネル左側の作業エリア内で正面停座を命じる。その際に、指導手は４歩まで下がることができる。正面停座後、指導手と犬は１歩後退して再び正面停座を命じる。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、⑴～⑷のいずれか一つの課目と組み合わせて使用される。		㉚螺旋回り（犬外側） 約150cm 間隔で配置された３つのコーンの周りを、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。

	⑶1)螺旋回り（犬内側） 約 150cm 間隔で配置された３つのコーンの周りを、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。		⑶2)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。
	⑶3) 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。		⑶4) 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。
	⑶5)360度左回り パネル左側の作業エリア内で 360 度左回りを行う。可能な限り、同じ場所で回ることとする。		⑶6)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。
	⑶7)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。		⑶8)90 度左折 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 度左折して、次の課目に向かう。
	⑶9)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。		⑷0)90 度左折及び脚側停座 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 度左折して、脚側停座を命じる。脚側停座後、次の課目に向かう。
	⑷1)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。		⑷2)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歩まで下がることができる。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、⑴～⑷のいずれか１つの課目と組み合わせて使用される。

	⑷③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。		⑷④脚側停座及び速歩 パネル左側の作業エリアで脚側停座をさせる。停座後、指導手は犬に脚側を促し速歩で次に向かう。
	⑷⑤行進中の障害飛越 指導手は早くとも障害より2メートル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。		⑷⑥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。
	⑷⑦スラローム（往復・誘惑あり） 約150cm 間隔で配置された２つのコーン及び２つの給餌容器で行う。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。 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。		⑷⑧脚側停座・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。指導手は回るときその場で足を最大４回動かすことができる。
	⑷⑨脚側停座・180度左回り 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度左回りを行い、次の課目に向かう。指導手は回るときその場で足を最大４回動かすことができる。		⑸⓪脚側停座・180 度右回り及び停座 パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手と犬は静止位置にて 180 度右回りを行い、指導手は犬に脚側停座を命じる。指導手は回るときその場で足を最大４回動かすことが出来る。
	⑸①脚側停座・180 度左回り及び停座 パネル左前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手と犬は静止位置にて 180 度左回りを行い、指導手は犬に脚側停座を命じる。指導手は回るときその場で足を最大４回動かすことが出来る。		⑸②８の字（誘惑あり） 指導手と犬は、おやつ又はおもちゃが入り蓋をした給餌容器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いき止まらずに次の課目に向かう。食器間は幅３ｍ×１．５ｍのひし形に置き３ｍ幅の食器間で８の字行進を行う。入口はパネル設置の右側の食器からとし中心を３回通過する。
	⑸③立止及び90度右折 パネル前側の作業エリア内で立止をする。指導手は立止を促す時、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。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。		⑸④立止及び90度左折 パネル前側の作業エリア内で立止をする。指導手は立止を促す時、少し動いても良いが、立止したら犬の右横に戻ることとする。立止後、静止位置にて指導手と犬は 90 度左折して次の課目に向かう。
	⑸⑤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。指導手は犬と一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、伏臥から次の課目に行く。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。		⑸⑥正面停座及び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する。その時、指導手は４歩まで下がることができる。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、⑴～⑷のいずれか１つの課目と組み合わせて使用される。

	⑸⑺90度右折及び１歩前進 パネル前側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、指導手は犬と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回動かすことができる		⑸⑻90度左折及び１歩前進 パネル前側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度左折する。左折後、指導手は犬と１歩前進して脚側停座を命じ、次の課目に向かう。指導手は左折する時、足を２回動かすことができる。
	⑸⑼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。指導手は立止後、次の課目に向かう。		⑹⓪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、その後、脚側停座を命じ、次の課目に向かう。
	⑹⓵脚側停座、立止及び脚側伏臥 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、その後、脚側伏臥を促し次の課目に向かう。		⑹⓶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、犬が立止に意向次第、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。
	⑹⓷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、パネル前側の作業エリア内で脚側停座する。続けて指導手が一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同側面にて脚側停座を実行する。（脚側行進側面変更なし。		⑹⓸脚側停座、1歩前進、左折及び1歩前進、招呼、脚側停座 指導手と犬は、パネル前側の作業エリア内で脚側停座する。続けて指導手が一歩前進し立ち止まった後左折しその後に1歩進んだ後静止する。左方向への1歩は直接実行するか、静止位置にて左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同側面にて脚側停座を実行する。（脚側行進側面変更なし）
	⑹⓹右ループ 指導手と犬はパネル前側の作業エリア内で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度以内とする。		⑹⓺左ループ 指導手と犬はパネル前側の作業エリア内で通過経路を横断する形で小回りにて左ループ（左回り）を実行する。方向変換角度は180度から270度以内とする。