

WCRLラリーオビディエンス エクササイズ内容

Level 1

レベル1のコースは、コースデザインガイドラインに従って、この文書に記されるエクササイズによって構成され、さらにレベル2のエクササイズからボーナスエクササイズが選択される。

【止まって終わるエクササイズ】

止まって終わるエクササイズ（Stationary Exercises）は、静止した姿勢で終わるエクササイズである。エクササイズ内には動きのある要素も含まれる。



100. 停止ーオスワリ

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。

主要要素：座る



102. 停止ーオスワリータッテ

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーはヒールポジションで犬を立たせる。
犬は自発的に立ち上がる。
犬が立っている状態から前進し次に進む。

主要要素：座った状態から立つ



104. 停止ーオスワリーフセ

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬をその場で伏せさせる。
犬はヒールポジションで伏せる。
犬が伏せている状態から前進し次に進む。

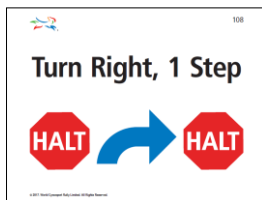
主要要素：座った状態から伏せる



106. 停止ーオスワリー犬のまわりを回る

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬を待たせて、反時計回りに犬のまわりを回り、ヒールポジションに戻る。
犬は座ったまま、ハンドラーがヒールポジションに戻るまでその場で待つ。

主要要素：座った状態で待つ



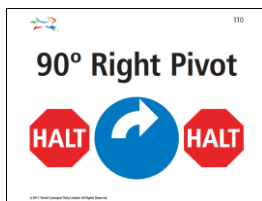
108. 停止—右折して1歩前進—停止

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬にヒーリングを指示し、90° 右折しさらに明確に1歩前進して停止する。
犬は、ハンドラーの方向転換に合わせて、そろって動き出す。
ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。

主要要素：ハンドラーの右折して1歩前進に伴うヒーリング

注釈：

- ・ハンドラーの右折して1歩前進する動きが完了した時点で犬がまだ初めの停止でとどまっていた場合は、主要要素に準じない



110. 停止—90° 右向け右—停止

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬にヒーリングを指示し、その場で90° 右向け右を行う。
犬は、ハンドラーの軸回転に合わせて、そろって動き出す。
方向転換完了とともに、ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。

主要要素：ハンドラーの右向け右に伴うヒーリング

注釈：

- ・ハンドラーの回転が完了した時点で犬がまだ初めの停止でとどまっていた場合は、主要要素に準じない
- ・犬が軸回転する必要はない



112. 停止—オスワフリーセ—オスワリ

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬を伏せさせる。
犬はその場で伏せる。
ハンドラーは犬を座らせる。
犬はその場で座る。

主要要素：伏せた状態から座る



114. 停止—オスワフリーセ—犬のまわりを回る

ハンドラーと犬はそろって停止し、犬を座らせる。
犬はヒールポジションで座る。
ハンドラーは犬を伏せさせる。
犬はその場で伏せて待つ。
ハンドラーは犬を待たせて、すぐに反時計回りに犬のまわりを回り、ヒールポジションに戻る。
犬は伏せたまま、ハンドラーがヒールポジションに戻るまでその場で待つ。

主要要素：伏せた状態で待つ



116. 正面でオスワリー右側から後ろを回ってヒールポジションで停止

ハンドラーは前進をやめて犬を正面に座らせる。
犬はハンドラーの正面に来て座る。
ハンドラーは犬に、ハンドラーの右側から後ろを回ってヒールポジションに戻るよう指示する。
犬は上記の通りにヒールポジションまで来て座る。

主要要素：ハンドラーの正面で座る

注釈：

- ・ハンドラーは犬を正面に呼び込む際に、4歩まで後退してもよい（後退しなくともよい）
- ・ハンドラーは、犬が正面に回り込んで来ている間は前進しない



118. 正面でオスワリー左側で回り込んでヒールポジションで停止

ハンドラーは前進をやめて犬を正面に座らせる。
犬はハンドラーの正面に来て座る。
ハンドラーは犬に、ハンドラーの左側で回り込んでヒールポジションに戻るよう指示する。
犬は上記の通りにヒールポジションまで来て座る。

主要要素：ハンドラーの正面で座る

注釈：

- ・ハンドラーは犬を正面に呼び込む際に、4歩まで後退してもよい（後退しなくともよい）
- ・ハンドラーは、犬が正面に回り込んで来ている間は前進しない

【止まらずに次に進むエクササイズ】

止まらずに次に進むエクササイズ（Moving Exercises）は、動きのある要素で終わるエクササイズである。エクササイズ内に1つ以上の静止する要素が含まれることもあるが、静止の姿勢では終わらない。

このレベルでは、速度変化や方向転換のように基礎動作を指示しているエクササイズが多数あり、これらのエクササイズは、全てのレベルのコースで用いられる。



150. 普通に

ハンドラーと犬はそろって、自然な通常の方法で歩く。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前が出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：通常の方法で歩く



152. 減速

ハンドラーと犬はそろって、ヒーリングを減速させる。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前が出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：減速する



154. 加速

ハンドラーと犬はそろって、ヒーリングを加速させる。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：加速する



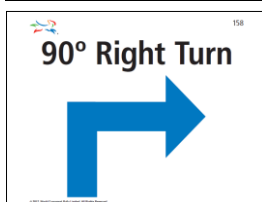
156. 前進しながら右斜めにサイドステップ

ハンドラーは、右足を右斜め前に一歩運び、そのラインでヒーリングを続ける。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持し、ハンドラーの歩行に沿ってそろって進む。
ハンドラーは、犬に速度を合わせることなく、平行移動して前進し続ける。

主要要素：犬がハンドラーのサイドステップに合わせてヒールポジションを維持する

注釈：

・ジャッジは、ハンドラーの通り道にサインを置くこともあり、その場合ハンドラーは、サインに向かって進み、サイドステップすることになる



158. 90° 右折

ハンドラーと犬はそろって、90° 右折する。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：右折

注釈：

・ハンドラーは、90° の方向転換を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、右折後2～3歩は90° の転換角度を維持して進む。方向転換と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない



160. 90° 左折

ハンドラーと犬はそろって、90° 左折する。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：左折

注釈：

・ハンドラーは、90° の方向転換を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、左折後2～3歩は90° の転換角度を維持して進む。方向転換と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない



162. 180° 回れ右

ハンドラーと犬はそろって、180° 回れ右をする。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：180° 回れ右

注釈：

- ハンドラーは、方向転換角度を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、回れ右後2～3歩は180° の転換角度を維持して進む。方向転換と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない
- ハンドラーの方向転換は、軸回転か、もしくは半径約60cm～90cm以内で行う



164. 180° 回れ左

ハンドラーと犬はそろって、180° 回れ左をする。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：180° 回れ左

注釈：

- ハンドラーは、方向転換角度を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、回れ左後2～3歩は180° の転換角度を維持して進む。方向転換と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない
- ハンドラーの方向転換は、軸回転か、もしくは半径約60cm～90cm以内で行う



166. 270° 右回転

ハンドラーと犬はそろって、270° 右回転する。この時、90° の左折と同等になるよう、半径約60cm～90cm以内で行う。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：270° 右回転

注釈：

- ハンドラーは、方向転換角度を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、右回転後2～3歩は270° の転換角度を維持して進む。回転と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない



168. 270° 左回転

ハンドラーと犬はそろって、270° 左回転する。この時、90° の右折と同等になるよう、半径約60cm～90cm以内で行う。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：270° 左回転

注釈：

- ハンドラーは、方向転換角度を明確に示すために、次のサイン位置に合わせて向かって行く前に、左回転後2～3歩は270° の転換角度を維持して進む。回転と同時に、直接次のサイン位置に向かって進まない



170. 360° 右回転

ハンドラーと犬はそろって、半径約60cm～90cm以内で360° 右回転する。ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：360° 右回転

注釈：

・ハンドラーは、次のサイン位置に合わせて曲がって行く前に、360° 回転後2～3歩はそのまま進む。回転と同時に直接次のサイン位置に向かって進まない



172. 360° 左回転

ハンドラーと犬はそろって、半径約60cm～90cm以内で360° 左回転する。ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：360° 左回転

注釈：

・ハンドラーは、次のサイン位置に合わせて曲がって行く前に、360° 回転後2～3歩はそのまま進む。回転と同時に直接次のサイン位置に向かって進まない



174. 45° 右折

ハンドラーと犬はそろって、斜め45° に右折する。サインの前後どちらで行ってもよい。ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：45° 右折



176. 45° 左折

ハンドラーと犬はそろって、斜め45° に右折する。サインの前後どちらで行ってもよい。ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。

主要要素：45° 左折



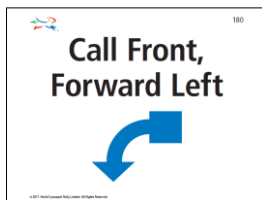
178. 正面でオスワリー右側から後ろを回って前進

ハンドラーは前進をやめて犬を正面に座らせる。犬はハンドラーの正面に来て座る。ハンドラーは犬に、ハンドラーの右側から後ろを回ってヒールポジションに戻るよう指示する。犬は上記の通りにヒールポジションまで進む。犬がヒールポジションに到達すると同時に、ハンドラーと犬はそろって前進する。この時、犬は座ったり止まったりしてはならず、またハンドラーは犬の速度に合わせてはならない。

主要要素：ハンドラーの正面で座る

注釈：

・ハンドラーは犬を正面に呼び込む際に、4歩まで後退してもよい（後退しなくともよい）
・ハンドラーは、犬が正面に回り込んで来ている間は前進しない



180. 正面でオスワリー左側で回り込んで前進

ハンドラーは前進をやめて犬を正面に座らせる。
犬はハンドラーの正面に来て座る。
ハンドラーは犬に、ハンドラーの左側で直接回り込んでヒールポジションに戻るよう指示する。
犬は、ハンドラーに平行に前を向くよう左回りか右回りをしてヒールポジションに入る。
犬がヒールポジションに到達すると同時に、ハンドラーと犬はそろって前進する。
この時、犬は座ったり止まったりしてはならず、またハンドラーは犬の速度に合わせてはならない。

主要要素：ハンドラーの正面で座る

注釈：

- ・ハンドラーは犬を正面に呼び込む際に、4歩まで後退してもよい（後退しなくともよい）
- ・ハンドラーは、犬が正面に回り込んで来ている間は前進しない



182. 右回りのミニスパイラル

ハンドラーと犬は、下記に従ってスパイラル様にヒーリングする。
→ハンドラーと犬は、コーンを右に見て2つのコーンを楕円状に時計回りに回る
→続いてとどまることなく、2つ目のコーンを左に見て、1つ目のコーンを円くもしくは楕円状に時計回りに回る
ハンドラーと犬は、そろってスパイラルを歩く。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。
チームは、コーンを挟んで分かれて歩いたり、コーンを動かしたりしないこと。

主要要素：指定のパターンでコーンを右回りに回る

注釈：

- ・このエクササイズは、2つのコーンを用い、並んだコーンの内側の端同士の距離は1.8m～2.4mで置かれる
- ・このエクササイズは、ジャッジの裁量により、どの向きにでも設置され（例えば、進行方向に対して平行、垂直、または斜め）、1つ目のコーンは、コースマップ上で、またコースではサインを置くことで明確に示されている
- ・標準的なペーパークリップの形のような動き方となる



184. 左回りのミニスパイラル

ハンドラーと犬は、下記に従ってスパイラル様にヒーリングする。
→ハンドラーと犬は、コーンを左に見て2つのコーンを楕円状に反時計回りに回る
→続いてとどまることなく、2つ目のコーンを右に見て、1つ目のコーンを円くもしくは楕円状に反時計回りに回る
ハンドラーと犬は、そろってスパイラルを歩く。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。
チームは、コーンを挟んで分かれて歩いたり、コーンを動かしたりしないこと。

主要要素：指定のパターンでコーンを左回りに回る

注釈：

- ・このエクササイズは、2つのコーンを用い、並んだコーンの内側の端同士の距離は1.8m～2.4mで置かれる
- ・このエクササイズは、ジャッジの裁量により、どの向きにでも設置され（例えば、進行方向に対して平行、垂直、または斜め）、1つ目のコーンは、コースマップ上で、またコースではサインを置くことで明確に示されている
- ・標準的なペーパークリップの形のような動き方となる



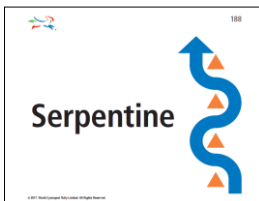
186. 8の字

ハンドラーと犬は、下記に従って8の字様にヒーリングする。
→ハンドラーと犬はそろって、1つ目のコーンを左に見て8の字を始める
→2つ目のコーンを右に見て、2つのコーンの間を通過する
→続けて、2つ目のコーンを、右に見たまま周りを回る
→もう一度、1つ目のコーンを左に見て、2つのコーンの間を通過する
ハンドラーと犬は、そろって8の字を歩く。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。
チームは、コーンを挟んで分かれて歩いたり、コーンを動かしたりしないこと。

主要要素：指定のパターンでコーンの周りを歩く

注釈：

- このエクササイズは、2つのコーンを用い、並んだコーンの内側の端同士の距離は1.8m~2.4mで置かれる
- チームは、中心（2つのコーンの間）を2回通過する
- このエクササイズは、ジャッジの裁量により、どの向きにでも設置され（例えば、進行方向に対して平行、垂直、または斜め）、1つ目のコーンは、コースマップ上で、またコースではサインを置くことで明確に示されている



188. 蛇行

ハンドラーと犬は、下記に従って継続的に蛇行ヒーリングする。
→ハンドラーと犬は、1つ目のコーンを左に見て始める
→1つ目と2つ目のコーンの間を左に、続いて2つ目と3つ目のコーンの間を右に、さらに3つ目と4つ目のコーンの間を左に、さらに、5つ目のコーンを用いる場合には、4つ目と5つ目のコーンを右に、と、連続するコーンの間を巧みに縫って通過していく
ハンドラーと犬は、そろって蛇行して歩く。
ハンドラーは、犬の速度に合わせてはならない。
犬は、ハンドラーに対して、ぶつかる、前に出る、遅れる、または大きく離れることなく、常にヒールポジションを維持する。
チームは、コーンを挟んで分かれて歩いたり、コーンを動かしたりしないこと。

主要要素：指定のパターンでコーンの間を歩く

注釈：

- このエクササイズは、4つか5つ（ジャッジの裁量による）のコーンを用い、並んだコーンの内側の端同士の距離は1.8m~2.4mで置かれる
- このエクササイズは、ジャッジの裁量により、どの向きにでも設置され（例えば、進行方向に対して平行、垂直、または斜め）、1つ目のコーンは、コースマップ上で、またコースではサインを置くことで明確に示されている