


クラス 1

< >内は課目名

 <p>Z-0a 犬 右回り 停座</p>	<p><(1)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。</p>
 <p>Z-0b 犬 左回り 停座</p>	<p><(2)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。</p>
 <p>Z-0c 犬 右回り 前へ 停座</p>	<p><(3)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。</p>
 <p>Z-0d 犬 左回り 前へ 停座</p>	<p><(4)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。</p>
 <p>B-001 停座</p>	<p><105 脚側停座> 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よい。</p>

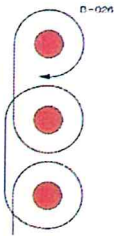
 <p>B-002</p>	<p><106 脚側停座及び伏臥> パネル左側の作業エリアで、脚側停座後に伏臥を促し、伏臥から停座させずに次の課目に向かう。</p>
 <p>B-003</p>	<p><107 脚側停座、伏臥及び脚側停座> パネル左側の作業エリアで、脚側停座後に伏臥を促し、続けて停座を促し次の課目に向かう。</p>
 <p>B-004</p>	<p><108 脚側停座及び犬周回（左回り）> パネル左側の作業エリアで脚側停座させる。指導手は左回りで犬を一周して犬の右側で止まる。その後、指導手は少し静止して次の課目に向かう。指導手は、犬の周りを回る時に待てを促しても良いが、動きながらの指示は減点となる。</p>
 <p>B-005</p>	<p><109 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で脚側停座させる。停座後伏臥を促し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>B-006</p>	<p><110 右折> パネル前側の作業エリアで、右に曲がる。</p>
 <p>B-007</p>	<p><111 左折> パネル前側の作業エリアで、左に曲がる。</p>

<p>回れ 右</p>  <p>B-008</p>	<p><112 回れ右> パネル前側の作業エリアで180度、回れ右をする。指導手と犬は、そのまま止まらず次の課目に向かう。犬の足は、作業エリアから少し出ても良い。</p>
<p>回れ 左</p>  <p>B-009</p>	<p><113 回れ左> パネル前側の作業エリアで、180度、回れ左をする。指導手と犬は、そのまま止まらず次の課目に向かう。</p>
<p>反転ターン： 指導手は回れ左 犬は回れ右</p>  <p>B-010</p>	<p><114 反転ターン> 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>270° 右</p> <p>B-011</p>	<p><115 270度右回り> パネル前側の作業エリアで、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。</p>
 <p>270° 左</p> <p>B-012</p>	<p><116 270度左回り> パネル前側の作業エリアで、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。</p>
 <p>360° 右</p> <p>B-013</p>	<p><117 360度右回り> パネル左側の作業エリアで、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。</p>

 <p>B-014</p>	<p><118 正面停座></p> <p>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>B-015</p>	<p><119 緩歩></p> <p>パネル左側作業エリアから緩歩を行う。指導手と犬は、はっきりと課題の違いが分かるように行うこととし、次の歩度が変わるパネルまで続ける。</p>
 <p>B-016</p>	<p><120 速歩></p> <p>パネル左側作業エリアから速歩を行う。指導手と犬は、はっきりと課題の違いが分かるように行うこととし、次の歩度が変わるパネルまで続ける。</p>
 <p>B-017</p>	<p><121 常歩></p> <p>パネル左側作業エリアから常歩を行う。指導手と犬は、はっきりと課題の違いが分かるように行うこととする。</p>
 <p>B-018</p>	<p><122 螺旋(右回り)></p> <p>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>B-019</p>	<p><123 螺旋(左回り)></p> <p>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>B-020</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>B-021</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>B-022</p> 	<p><126 8の字 (誘惑なし)></p> <p>指導手と犬は、パネル右側の給餌容器から入り3m幅の給餌容器を8の字で脚測行進し通過する。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。</p>
<p>停座</p> <p>犬が人の周りを回る</p> <p>停座</p> <p>B-023</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</p> <p>1歩前進</p> <p>停座</p> <p>B-024</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</p> <p>1歩後進</p> <p>B-025</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。当該課目は、(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>

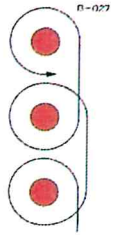
螺旋回り
犬外側



<130 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。

螺旋回り
犬内側



<131 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。