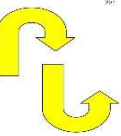
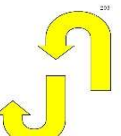
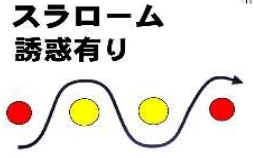
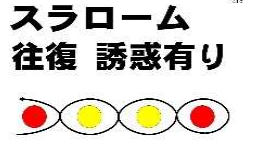
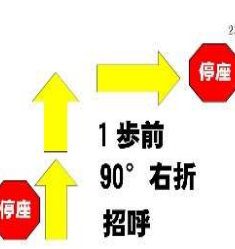


ラリオビ クラス2の実施要領

作業エリア	(A) パネルの左側エリア (B) パネルの前側に作業エリア (H) 飛越作業
反転ターン×2回 	<201> 2回の反転ターン（ドイツターン） (A) 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転換し、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施後、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。
180度 回れ右 180度 回れ左 	<202> 2回180° 回れ右・回れ左 (A) パネル左側の作業エリア内で指導手と犬は右に180° 曲がり、反対方向に2～3歩進んだ後、左に180° 曲がり、最初と同じ方向に進む。
180度 回れ左 180度 回れ右 	<203> 2回180° 回れ左・回れ右 (A) パネル左側の作業エリア内で指導手と犬は左に180° 曲がり、反対方向に2～3歩進んだ後、右に180° 曲がり、最初と同じ方向に進む。
	<204> 360° 左回り (A) パネル左側の作業エリア内で360° の左回りを行う。 可能な限り同じ場所で回ることとする。
行進中 横に動く 右 	<205> 行進中の右移動 (B) 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。
停座 90° 右折進む 	<206> 90° 右折 (B) 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° 右折して、次の課目に向かう。
90° 左折進む 	<207> 90° 左折 (B) 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° 左折して、次の課目に向かう。
停座 90° 右折 	<208> 90° 右折及び脚側停座 (B) 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° 右折して、脚側停座を命じる。停座後、次の課目に向かう。
停座 90° 左折 	<209> 90° 左折及び脚側停座 (B) 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° 左折して、脚側停座を命じる。停座後、次の課目に向かう。

	<210> 脚側停座及び3連続前進 (A) 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。
	<211> 正面停座及び3連続後退 (A) 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歩まで下がる事が出来る。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1つの課目と組み合わせて使用される。
	<212> 伏臥 (A) パネル左側の作業エリア内において指導手は静止後、犬に直接伏臥を促す。その後、伏臥から次の課目に向かう。
	<213> 脚側停座及び速歩 (A) パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。停座後、指導手は犬に脚側を促し速歩で次の課目に向かう。
	<214> 行進中の障害飛越 (H) 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の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、前進速度を上げることが認められる。
	<215> スラローム (片道・誘惑あり) (B) 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。 給餌容器はオヤツ又はオモチャが入り、蓋をした状態とする。
	<216> スラローム (往復・誘惑あり) (B) 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。 給餌容器はオヤツ又はオモチャが入り、蓋をした状態とする。
	<217> 脚側停座・180° 右回り (B) 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° 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。
	<218> 脚側停座・180° 左回り (B) 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° 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。

	<219> 脚側停座。180° 右回り及び停座 (B) 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° 右回りをを行い、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回動かすことができる。
	<220> 脚側停座・180° 左回り及び停座 (B) 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° 左回りをを行い、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回動かすことができる。
	<221> 8の字（誘惑あり） (B) 指導手と犬は、オヤツ又はオモチャ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。入り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。
	<222> 立止及び90° 右折 (B) 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にする。立止後、静止位置にて指導手と犬は90° 右折して次の課目に向かう。
	<223> 立止及び90° 左折 (B) 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にする。立止後、静止位置にて指導手と犬は90° 左折して次の課目に向かう。
	<224> 停座から1歩前進立止-2歩前進停座-3歩前進伏臥 (A) 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、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にする。
	<225> 正面停座及び1歩後退及び伏臥 (A) 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、(1)～(4)のいずれか1つの課目と組み合わせて使用される。
	<226> 90° 右折及び1歩前進・脚側停座 (B) パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。指導手と犬はその場で90° 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回動かすことができる。
	<227> 90° 左折及び1歩前進・脚側停座 (B) パネル前側の作業エリア内で脚側停座をさせる。指導手と犬はその場で90° 左折する。左折後、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。 指導手は左折する時、足を2回動かすことができる。

	<228> 脚側停座及び立止 (A) パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。 停座後、指導手はその場で立止を命じる。指導手は立止後、次の課目に向かう。
	<229> 脚側停座、立止及び脚側停座 (A) パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。 停座後、指導手はその場で立止を命じ、その後、脚側停座を命じ、次の課目に向かう。
	<230> 脚側停座、立止及び伏臥 (A) パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。 停座後、指導手はその場で立止を命じ、その後、伏臥を命じる。 伏臥から次の課目に向かう。
	<231> 停座・立止・犬の周りを回る (A) パネル左側の作業エリア内で脚側停座をさせる。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。
	<232> 脚側停座、1歩前進、右折及び1歩前進、招呼、脚側停座 (B) 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1歩前進し立ち止まった後、右折方向に向かって更に1歩進んだあと静止する。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転換した後に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)
	<233> 脚側停座、1歩前進、左折及び1歩前進、招呼、脚側停座 (B) 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1歩前進し立ち止まった後、左折方向に向かって更に1歩進んだあと静止する。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転換した後に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)
	<234> 右ループ (B) 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° から270° 以内とする。
	<235> 左ループ (B) 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° から270° 以内とする。