

オビディエンス I

課目 1. 1 分間のグループ停座（指導手は視野内）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。（それぞれの犬の間隔は約 3 m とし、横一列で 3 頭～6 頭並ぶ。）指示により指導手は、約 15m 離れて所定の位置で犬と対面する。この時点で時間計測される。1 分間経過後、指示により常歩で、犬の後方約 3 m の位置で犬の方に向いて静止する。指示により犬の元に戻り、指示により終わる。
【紐付きでの入場は認められるが、作業中は犬の視野外とする。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 2. 紐無し脚側行進

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により常歩（右折・左折・反転ターン・停止）、速歩（右折・反転ターン・停止）、2～3 歩の前進及び後退を含んだ脚側行進を行い、指示により終わる。
【作業時間は、1 分間までとする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 3. 行進中の 1 姿勢（立止・停座・伏臥）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により約 10m を常歩で脚側行進し、指示により指定姿勢を歩度を変えずに実行し、指導手は更に約 10m 直進し所定の位置で犬と対面して静止する。約 3 秒後、指示により犬に向かって進み、犬の右側約 50 cm 離れて通り、犬の後方約 1～2 m で指示により反転ターンをして犬の元に戻り、指示により脚側停座させ、指示により終わる。
【指定姿勢は、事前告知される。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 4. 招呼

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約 20～25m 離れた所定の位置で犬と対面して静止する。指示により犬を招呼する。犬は直接脚側停座するか対面停座してから脚側停座して、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。招呼声符と犬名の連続発声は認められる。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 5. 指定範囲への送り出し及び伏臥

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により犬を約 15m 離れた約 3 m 四方の指定範囲へ送り出す。指定範囲で犬が伏臥したら指示により犬の元に進み、指示により脚側停座させ、指示により終わる。
【作業開始前に、指定範囲にて直接伏臥させるか立止させるかを審査員に告げる。立止させた場合は、

約 3 秒後に指導手判断にて伏臥させる。指導手と犬が離れた状態での声符と視符の同時使用が認められる。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 6. 遠隔操作による 4 姿勢変更（停座／伏臥）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約 5 m 離れた所定の位置に進み犬と対面して静止する。指示により、姿勢変更を 4 回実行（停座→伏臥→停座→伏臥）する。指示により犬の元に戻り、指示により脚側停座させ、指示により終わる。
【姿勢変更の指示は、犬から目視不可能な位置から約 3 秒間隔とする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 7. 障害飛越を伴うダンベル持来

指導手は、障害から約 2～4 m 離れた任意の位置に犬を脚側停座させる。ダンベルを受け取り、指示によりダンベルを投てきし、指示により飛越持来させる。犬は持来したら、直接脚側停座するか対面停座し、指示によりダンベルを受け取り、指示により終わる。
【対面停座した場合は受け取り後、指示により脚側停座させる。障害の高さは概ねキ甲に比例し、最大設定高は 50cm とする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 8. コーン群又はバレル回り作業を含む単独往復走行

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により、約 10m 離れたコーン群又はバレル回りを実行させる。回り方は左右どちらでも可能とする。指導手の元に戻り、直接脚側停座するか対面停座してから脚側停座して、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。コーン群は 3～6 個とし、高さ 40～50cm・奥行 70～80cm、バレルは直径 70～80cm・高さ 40～50cm とする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 9. 作業総合印象

作業意欲、正確性、指示に対する服従性、指導手と犬によるチームワーク及び自然な動作、スポーツマンシップ等が重要視される。作業スピードは、犬種の特性が考慮される。課目中の排便、排尿はその課目と作業総合評価目が 0 点となる。
（係数 2 最高得点 20 点）

オビディエンスⅡ

課目1. 2分間のグループ伏臥（指導手は犬の視野外待機）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。（それぞれの犬の間隔は約3mとし、横一列で3頭～6頭並ぶ。）指示により、1頭ずつ左から右へ順番に伏臥を実行する。最後の犬が伏臥をした後、指示により、犬から見えない場所に指導手のみ離れる。この時点で時間計測される。2分間経過後、指示により指導手は指定の位置で犬と対面して静止する。指示により常歩で、犬の後方約3mの位置で犬の方に向けて静止する。指示により犬の元に戻り、指示により右から左へ順番に脚側停座させて、指示により終わる。

【伏臥中に1頭ずつ連続8の字等の誘惑行為を受ける。他の犬に影響を及ぼす大きな声符は、減点とする。】
（係数3 最高得点30点）

課目2. 紐無し脚側行進

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により常歩・速歩・緩歩・右折・左折・反転ターン・停止・2～3歩の前進及び後退・2～3mの後退歩行等を含んだ脚側行進を行い、指示により終わる。

【作業時間は、2分間までとする。】
（係数4 最高得点40点）

課目3. 行進中の2姿勢（立止・停座・伏臥）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により、指定された方向へ常歩で脚側行進し、約5mの地点で、指示により指定姿勢を歩度を変えずに実行し、更に5m先の目印まで進み、指示により反転ターンして犬の元に進み、犬の右側約50cm離れて約2m通過し、指示により反転ターンして犬の元に戻る。犬に到達したら、指導手は止まることなく脚側行進を実行し、約5m先の目印で右（左）折し、更に約5mの地点で指示により指定姿勢を歩度を変えずに実行し、更に約5m先の目印まで進み、指示により反転ターンをして犬の元に進み、犬の右側約50cm離れて約2m通過し、指示により反転ターンして犬の元に戻る。犬に到達したら、指導手は止まることなく脚側行進を実行し、約5m先の目印で指示により止まり、指示により終わる。

【指定姿勢は、事前に告知される。】
（係数3 最高得点30点）

課目4. 立止を伴う招呼

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約25～30m離れた所定の位置で犬と対面して静止する。指示により犬を招呼する。約半分の地点で立止を実行し、約3秒後、指示により再度犬を招呼し、犬は直接脚側停座するか対面停座してから脚側停座して、指示により終わる。

【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。立止の実行は、声符と視符の同時使用が認められる。立止地点には目印が記される。】
（係数3 最高得点30点）

課目5. 指定範囲への送り出しと伏臥及び招呼

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により犬を約23m離れた約3m四方の指定範囲へ送り出す。指導手は指定範囲で犬が伏臥したら、指示により常歩で右側のコーンへ進み、コーンから約2m手前の地点で指示により左折し、約3m進み指示により左折し出発点に進む。更に約10mの地点で指示により招呼し、止まることなく犬を脚側行進させて、指示により停止し、指示により終わる。

【作業開始前に、指定範囲にて直接伏臥させるか立止させるか審査員に告げる。立止させた場合は、約3秒後に指導手判断にて伏臥させる。招呼時に一瞬振り向くことは認められる。】
（係数4 最高得点40点）

課目6. 遠隔操作による方向変換を伴うダンベル持来

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。（この時点で作業開始が告げられ、ダンベルが配置される。）指示により、脚側行進で約5m離れた目印を1～2m通過し、指示により反転ターンして目印の前で歩度を変えずに立止を実行し、出発点に戻り犬と対面して静止する。約3秒後、指示により事前に抽選したダンベルを持来させる。犬は持来したら、直接脚側停座するか対面停座して、指示によりダンベルを受け取り、指示により終わる。【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。左右の抽選は、作業前に行われる。】
（係数3 最高得点30点）

課目7. 木製物品6個からの選別作業

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指導手は本物品を受け取り、約10秒間手で保持する。この時点で犬が物品に触れる、嗅ぐ行為は認められない。指示により物品を渡し、指示により反転する。（指導手のみ反転するか、指導手と犬が共に反転するかは指導手判断とする。）物品配置後、指示により反転し、指示により物品選別持来させる。持来後、直接脚側停座するか対面停座して、指示により物品を受け取り、指示により終わる。【対面停座した場合は受け取り後、指示により脚側停座させる。各物品は、円状・垂直線・水平線に約25cm間隔で配置される。垂直線・水平線に配置される場合は、本物品が両端になる事は認められない。作業時間は、約30秒とする。】
（係数3 最高得点30点）

課目8. 遠隔操作による6姿勢変更

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約10m離れた所定の位置に進み、犬と対面して静止する。指示により指定姿勢変更を6回（停座→立止→伏臥→停座→立止→伏臥／立止→停座→伏臥→立止→停座→伏臥）実行する。指示により犬の元に戻り、指示により脚側停座させ、指示により終わる。【姿勢変更の指示は、犬から目視不可能な位置から約3秒間隔とする。】
（係数4 最高得点40点）

課目9. コーン群又はバレル回り作業を伴う単独往復走行、静止（立止・伏臥）及び障害飛越

指導手は、各障害を結ぶ想像上の線より約5m～7m離れた任意の位置に犬を脚側停座させる。（この時点で、コーン群・バレル等の設置は完了している。）指示により、約15～17m離れたコーン群、又はバレル回りを実行させ、犬が折り返して最低2m進んだ地点で静止させる。約3秒後、指示により指定された障害を飛越させる。犬は飛越したら、直接脚側停座するか対面停座してから脚側停座し、指示により終わる。【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。飛越する障害は事前に抽選されるが、作業中の静止後に告げられる。静止の姿勢は立止か伏臥とし、事前に告げられる。コーン群は3～6個とし、高さ40～50cm・奥行70～80cm、バレルは直径70～80cm・高さ40～50cmとする。障害の高さは概ねキ甲に比例し、最大設定高は50cmとする。】
（係数3 最高得点30点）

課目10. 作業総合印象

作業意欲、正確性、指示に対する服従性、指導手と犬によるチームワーク及び自然な動作、スポーツマンシップ等が重要視される。作業中及び課目間の全行動が反映される。犬がリングを離れた場合（課目1は除く）や、排便、排尿は失格となる。
（係数2 最高得点20点）

オビディエンスⅢ

課目 1. 2 分間のグループ停座（指導手は犬の視野外待機）

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。（それぞれの犬の間隔は約 4～5 m とし、横一列で 3～4 頭並ぶ。）指示により、犬から見えない場所に指導手のみ離れる。この時点で時間計測される。2 分間経過後、指示により指導手は、指定の位置で犬と対面して静止する。指示により、犬から約 10 m 離れた指定の位置へ進み、指示により終わり、課目 2 が実行される。
（係数 2 最高得点 20 点）

課目 2. 1 分間のグループ伏臥及び招呼

指導手は指示により、1 頭ずつ左から右へ順番に伏臥を実行する。全犬伏臥後に時間計測される。1 分間経過後、指示により 1 頭ずつ右から左へ順番に招呼する。招呼後、直接脚側停座するか対面停座した場合は、指示により脚側停座させ、指示により終わる。
【他の犬に影響を及ぼす大きな声符は、重度の減点とする。スチュワードは、各犬が完全に脚側停座した後に次の犬の元へ進む。】
（係数 2 最高得点 20 点）

課目 3. 紐無し脚側行進

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により常歩・速歩・緩歩・右折・左折・反転ターン・停止・2～3 歩の左右及び前後への歩行・5～10 m の後退歩行・その場での左右への方向変換及び反転ターン等を含んだ脚側行進を行い、指示により終わる。
【課目の途中で課目 4「行進中の 2 姿勢（立止・停座・伏臥）」が実行される。作業時間は 4.5 分間までとする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 4. 行進中の 2 姿勢（立止・停座・伏臥）及び招呼

課目 3 の紐無し脚側行進作業中の停止後に、課目 4 への移行が指示される。
指導手は、事前に告知された作業をスチュワード指示により実行し、指示により終わる。課目 4 終了後、指示により課目 3 の脚側行進が再実行され、指示により終わる。
【指定 2 姿勢及び招呼の実行は、それぞれ明確に指示される。作業内容は事前に告知される。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 5. 2 姿勢（立止・停座・伏臥）を伴う招呼

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約 30～35 m 離れた所定の位置で犬と対面して静止する。指示により犬を招呼する。犬が約三分の一地点に達したら指定姿勢を実行し、静止させる。約 3 秒後、指示により招呼し三分の二地点に達したら指定姿勢を実行し、静止させる。約 3 秒後、指示により招呼する。犬は直接脚側停座するか対面停座してから脚側停座して、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。指定姿勢は事前に告知される。指定姿勢指示は、声符と視符の同時使用が認められる。静止地点には目印が記される。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 6. 方向変換を伴う指定範囲への送り出しと伏臥及び招呼

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により約 10 m 前方の指定円内（半径約 2 m）に送り出し、立止を実行する。約 3 秒後、指示により円から約 23 m 離れた右（左）の指定範囲（約 3 m 四方）へ送り出す。指定範囲で犬が伏臥したら、指示により常歩で犬の元に進み、指定範囲から約 2 m 手前で、指示により右（左）折して約 10 m 進み、指示により右（左）折し出発点に進む。約 10 m で指示により招呼し、指導手は止まることなく犬を脚側行進させて指示により停止し、指示により終わる。
【作業開始前に、指定範囲にて直接伏臥させるか立止さ

せるか審査員に告げる。指導手と犬が離れた状態での声符と視符の同時使用が認められる。招呼時に一瞬振り向くことは認められる。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 7. 遠隔操作による方向変換を伴うダンベル持来

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。（この時点で作業開始が告げられ、3 個のダンベルが配置される。）指示により、約 20 m 前方中央のダンベルに向かって、最低 10 m 前方まで犬を送り出し、立止を実行する。約 3 秒後、指示により事前に抽選したダンベルを持来させる。犬は持来したら直接脚側停座するか対面停座し、指示によりダンベルを受け取り、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。ダンベルの抽選は事前に行われる。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 8. コーン群又はバレル回り作業と指定姿勢実行（立止・停座・伏臥）並びに方向変換と障害飛越を伴うダンベル持来

指導手は、各障害を結ぶ想像上の線より約 5 m～7 m 離れた任意の位置に犬を脚側停座させる。（この時点で、コーン群・バレル等の設置は完了している。）指示により、約 20～22 m 離れたコーン群又はバレル回りを実行させ、犬が折り返して約 2 m 進んだ地点で指定姿勢を実行させる。約 3 秒後、指示により指定されたダンベルを持来すると共に障害飛越を実行させる。持来後、直接脚側停座するか対面停座して、指示によりダンベルを受け取り、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。指定姿勢は事前に告知される。指定されるダンベルと障害は事前に抽選されるが、作業中の静止後に告げられる。ダンベルと障害の距離は約 6 m とする。静止の命令は、声符と視符の同時使用が認められる。コーン群は 3～6 個とし、高さ 40～50 cm・奥行 70～80 cm、バレルは直径 70～80 cm・高さ 40～50 cm とする。障害の高さは概ねキ甲に比例し、最大設定高は 60 cm とする。】
（係数 4 最高得点 40 点）

課目 9. 木製物品 6～8 個からの選別作業

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指導手は本物品を受け取り、約 5 秒間手で保持する。この時点で犬が物品に触れる、嗅ぐ行為は認められない。指示により物品を渡し、指示により反転する。（指導手のみ反転するか、指導手と犬が共に反転するかは指導手判断とする。）物品配置後、指示により反転し、指示により物品選別持来させる。持来後、直接脚側停座するか対面停座し、指示により物品を受け取り、指示により終わる。
【対面停座した場合は、指示により脚側停座させる。配置パターンはガイドライン参照。作業時間は、約 30 秒とする。】
（係数 3 最高得点 30 点）

課目 10. 遠隔操作による 6 姿勢変更

指導手は、犬を所定の位置に脚側停座させる。指示により伏臥させ、指示により約 15 m 離れた所定の位置で犬と対面して静止する。指示により指定姿勢を 6 回（各姿勢を 2 回実行する。）実行する。指示により犬の元に戻り、指示により脚側停座させ、指示により終わる。
【姿勢変更の指示は、犬から目視不可能な位置から約 3 秒間隔とする。】
（係数 4 最高得点 40 点）