



- NSAサーチドッグ認定審査規定 -

2023年01月01日制定

2024年01月09日改定……「オビディエンス作業評価方法」「HRD作業実施要領」に関する事項の一部

2024年12月20日改定……「Trailing実施要領並びに評価方法」「HRD実施要領並びに評価方法」に関する事項の一部

本審査は、災害現場並びに行方不明者捜索活動において捜索作業に必要な知識と技術を持つハンドラーと捜索作業に適したサーチドッグとしての環境への適応性と基本的な服従性ならびに実践能力を審査するものである。

【 オビディエンス審査共通規定 】

本審査は、開催される指定環境下（以下「環境下」と表記する）において、全ての審査課目は紐なしで行われ、各審査課目の開始と終了は脚側停座（以下「基本姿勢」と表記する）をとる。

審査の開始は、審査員の指示により、犬に基本姿勢をとらせ、ゼッケン番号・犬名・ハンドラーナー名を申告する。申告後の作業は全て審査員の指示に従う。

課目ごとの声視符は認めるが課目間の報酬を与える事ができない。

E

D

【 オビディエンスコース 】

※ 1辺は約10mとする

B

C

A

G

F

【オビディエンス作業実施要領】

1. 脚側行進

犬をA地点で基本姿勢をとらせ、審査員の指示により常歩でB・C地点を通過しD地点で折り返し、とどまる事なく速歩でC地点に向かいC地点からB地点までは緩歩で進みB地点から常歩でA地点へ進み折り返して基本姿勢をとらせ終わる。

2. 脚側行進中の作業

犬をA地点で基本姿勢をとらせ、審査員の指示により常歩でB地点に向かい中間地点で「伏臥」を命じ、指導手はとどまる事なくB地点に向かい犬と対面する。審査員の指示により犬のもとへ戻り、審査員の指示で基本姿勢をとらせる。審査員の指示により常歩でC地点に向かいB・C地点の中間点で「停座」を命じ、指導手はとどまる事なくC地点に向かい犬と対面する。審査員の指示により犬のもとへ戻り、審査員の指示で基本姿勢をとらせる。審査員の指示により常歩でD地点に向かいC・D地点の中間点で「立止」を命じ、指導手はとどまる事なくD地点に向かい犬と対面する。審査員の指示により犬のもとへ戻り、審査員の指示で基本姿勢をとらせる。審査員の指示により常歩でD地点に向かい折り返して基本姿勢をとらせ終わる。

3. 遠隔作業及び招呼

犬をE地点で基本姿勢をとらせ、審査員の指示により指導手は犬に「待て」を命じB地点に向かい犬と対面する。審査員の指示により犬に「伏臥」を命じ、次に審査員の指示により「立止」を命じ、次に審査員の指示により「停座」を命じる。審査員の指示により犬に「待て」を命じ指導手はA地点へ向かい犬と対面し審査員の指示より犬を招呼し基本姿勢をとらせ終わる。

4. 休止

犬をG地点で基本姿勢をとらせ、審査員の指示により犬に「伏臥」を命じる。審査員の指示により指導手は犬に「待て」を命じF地点まで進み犬と対面する。休止時間は、審査のペアを組んだ一方の作業が終了するまでとするが概ね5分とする。

【オビディエンス作業評価方法】

1. ハンドラーへの信頼性・服従性と作業意欲ならびに実行性が評価される。
2. 課目ごとに声視符は認められる。
3. 作業中の逸走ならびコントロール不可と審査員が判断した場合、審査は中止される。
4. 犬の健康面に異常があると認められた場合、審査は中止される。
5. 合否は5段階評価とし V(96.5～) SG(95.5～90) G(89.5～80) B(79.5～70) を合格とし M(69.5～) を不合格とする。

【 捜索審査規定 】

本審査は、災害現場及び行方不明者捜索における実働を想定して行われる為、サーチドッグとハンドラーが捜索チームのユニットとして従事する上で必要とされる活動スキルを評価するものである。

Air scent Dog

想定される現場は、瓦礫捜索・土砂災害捜索・倒壊家屋捜索・山野を含む広域捜索等々とし、地域性を重視し開催の都度定めるものとする。

【エアセントドッグ作業実施要領】

1. 仮想要救助者の数は限定せず、捜索時間は開催会場により異なるが最大30分までとする。
2. 審査員の指示により犬に基本姿勢をとらせゼッケン番号・犬名・ハンドラーナンバー・仮想要救助者発見時の告知方法を申告する。
3. 捜索作業の開始地点（ハザードエリア以外）は、ハンドラーが決定する。
4. 審査員の指示により捜索作業は開始されるが、捜索時間のカウントが開始されるのは、ハンドラーから本部へトランシーバーにて捜索開始の一報が入った時点とする。
5. 捜索作業は、原則としてリードと首輪は外さなくてはならないが、想定現場によりオンラインリード捜索もしくはカウベル付きの首輪やハーネスが必要である事をハンドラーが判断した場合は、その限りではない。
6. 犬が告知したと判断した場合は、速やかに本部に一報を入れ本部からの指示に従う。
7. 捜索作業における犬への報酬や水分補給は捜索設定時間内であれば認められる。
8. 特別に設けられたハザードエリアには、犬もハンドラーも立ち入る事はできない。
9. 捜索作業の残り時間及び作業終了の指示は、本部よりトランシーバーで行う。

【エアセントドッグ作業評価方法】

1. ハンドラーの捜索戦略・ハンドリングスキルならびに情報収集と的確な情報伝達能力が評価される。
2. 犬の機動性・服従性・自主性及び要救助者への明確で的確な告知が求められる。
3. 捜索作業中に、エリア外への逸走ならびに著しい作業意欲の低下やコントロール不可と審査員が判断した場合は時間内でも審査は中止される。
4. 他の犬や第三者に対してそぐわない行動を示した場合、審査は中止される。

Trailing Dog

想定される現場は、市街地・山間部等々における特定の行方不明者捜索とし環境条件を精査し開催の都度定めるものとする。

【トレーリング作業実施要領】

1. 距離は約400mとし周囲に第三者や散歩中の犬などいる公園もしくは市街地とする。
2. 屈折は4~6か所とし地表面変更は少なくとも2種類以上（硬い路面・砂利道・芝生など）とする。
3. トレール設定経過時間1~2時間とする。
4. 捜索作業時間は最大20分とするが、トレールを外れ正しいトレール上に復帰が困難と審査員が判断した場合は不合格とする。
5. ヘルパーは1名とし、移動しておらず定められた指定場所に任意の姿勢でとどまっていることとする。
6. 全長5m~10mの捜索リード・首輪・捜索ハーネスを装備しトレーリング作業中は捜索ハーネス装着を義務とする。
7. 審査員の指示により犬に基本姿勢をとらせゼッケン番号・犬名・ハンドラ一名・要救助者発見時の告知方法を申告する。
8. ハンドラーは審査員より手渡されたトレール設定ヘルパーの遺留品をサーチドッグに嗅がせ、開始地点よりトレーリングを開始する。
9. 犬がトレール開始地点を特定するまでに要する時間は作業持ち時間内とする。
10. 犬が明らかに作業の拒絶もしくは作業継続が不可能と審査員が判断した場合は作業を中止する事ができる。
11. ハンドラーはトレール作業中に、途中休憩や犬への給水の為に作業を中断する事ができるが休憩に要した時間は捜索設定時間内とする。
12. ヘルパーに対する告知作業中、ハンドラーからのいかなる補助行為も認められない。
13. 犬がトレールを離脱して誤った方向に進み課題解決が不可能と判断した場合、審査員は作業を中止する事ができる。
14. 犬による自主的な作業の継続が不可能と判断された場合、審査員は作業を中止する事ができる。
15. ハンドラーの過剰補助によりヘルパーに到達した場合、審査員は作業を中止する事ができる。
16. ヘルパーに到達できなかった場合や捜索作業時間超過は、不合格とする。

【トレーリング作業評価方法】

1. トレール開始作業及びトレールを追う方法ならびにヘルパーに対する告知作業の自主性。
2. トレーリング中のリードハンドリング及び交通量や通行人への配慮。
3. 犬の全トレールコースに沿って明確な自主性のある捜索態度。
4. 犬が一時的にトレールを見失った場合は、失った地点より作業の再開が許される。
5. 風により臭跡の移動が想定されるために実際のトレールよりも数メートル離れた地点をトレーリングする場合があるがヘルパーの進行方向を守る限り誤行動とはみなさない。
6. 道路が窪む箇所や交差点に於ける臭跡流入を想定すべきである。
(例えば、ヘルパーがある交差点にて左折し次の道を右折した上で直進したと仮定し、犬が前記最初の交差点をそのまま直進し、次の交差点に差し掛かった際、臭跡を左側から感知することで左折した上で臭跡を追うことも認められる。)
7. この様な箇所に対しヘルパーが辿ったコースを再発見した上で追うことが可能になるまで、犬はその都度確認行為を繰り返す事が認められる。
8. 追い風が吹く場合、各種コーナー部（道路、建物凹凸部）に於いて臭跡が巻き込まれる事無くそのまま前方へ通過する場合もある。よってこの様な箇所に於いて犬は確認の為一旦コーナーを通過する事が認められる。
9. 犬が確認行動に出た事にハンドラーが気付いた場合、確認行為実施後一旦犬を休息させる事も認められる。
10. 犬の捜索速度及び鼻の保持位置は二次的要素である為、評価決定には影響を及ぼさない。
11. 交通量を考慮し安全確保の為、ハンドラーは適切な捜索速度を調整するスキルを有する必要がある
12. 犬がハンドラーによって影響されることなくヘルパーに到達し明白に区別、告知できるかが評価される。
13. ハンドラーは審査員に声視符の合図でヘルパーの発見を伝える。
14. 犬が告知を一切行わなかった場合や第三者に対し告知作業を行った場合は不合格とする。

HRD

想定される現場は瓦礫を含む土砂・山野での広域や半壊ならびに倒壊家屋内搜索など、多岐にわたるため、開催会場により異なる。

【HRD作業実施要領】

1. 設定される搜索エリアの環境は審査員が決定し、搜索面積は約2,000m²とする。
2. 原臭の数は最大2か所とするが当該審査時の設定数は試験当日に発表する。
3. 原臭の設定は、埋められている場合・何かで覆われて地表面にある場合とする。
4. 埋められた原臭は、地表面より約15cmの深さとし設定環境により異なる。
5. 原臭の設定放置時間は、開催会場により異なるが審査開始の24時間前に行われる。
6. 搜索時間は、35分とする。
7. 審査は、設定搜索時間内にそれぞれに設定された原臭の搜索を行い告知しなければならない。
8. 審査員の指示により犬に基本姿勢をとらせゼッケン番号・犬名・ハンドラーナンバー・発見時の犬のTFR（訓練された最終告知形態）を申告しなければならない。
9. ハンドラーは、搜索プランを立て審査員に申告しなければならない。
10. 使用する原臭については別途定めるが、シグマシュードF1・F2並びに混合液とする。
11. 開催スケジュールにより審査が複数日におよぶ場合もある。

【HRD作業評価方法】

1. 検索範囲内を意欲的に自主性のある検索を求められる。
2. 検索範囲内を逸脱した場合は、ハンドラーの呼び戻しのコマンドにより検索範囲内に復帰させることは認められるが、戻らない場合は失格とする。
3. 犬の最終告知方法は、申告通りのTFR（訓練された最終告知形態）でなければならない。
4. 埋没した原臭に対してパッシブ・アラート（ソースに一切影響を与えない告知）ではなくてはならないが、片足で掘る動作ならびに鼻を押しつける動作は認められる。
5. 両足で掘ったり、ソースに被せたある枝や石を動かす行為は失格とする。
6. 原臭から2m以内に、排尿・排便を行ってはならない。
7. 原臭を咥えた場合は、失格とする。
8. 誤告知は、失格とする。
9. 検索時間内で適切な休息及び犬への水分補給を行わなければならない。
10. ハンドラーは検索装備を準備していなければならない。
11. 審査員が、適切な装備の欠如と判断した場合は審査を中止する事ができる。
12. 犬は、第三者や他の犬に攻撃性をみせてた場合は、失格とする。
13. 審査員は、ハンドラー及び犬の健康に被害が及びうると判断した場合は審査を中止する事ができる。