第3章
CHAPTER 3

犬を読む
Reading the Trai ing Dog





— 犬の行動変化から、トレールの有無と捜索状況を判断する —

トレールの成功は、犬が出すサインを正しく読み取ることから始まります。
この章では、環境やトレールそのものではなく、犬の行動に焦点を当て、
トレールの有無・状況・変化をどのように読み取り、適切に対応するかを学びます。

1 探索開始時の行動
Beginning Circle



スタート地点付近での
探索行動を読み取る。

2 トレール上での行動
Trail Circle



トレール上での安定した
追跡行動を読み取る。

3 ヘッドターン
Head Turn



トレールの方向や強さを
確認する仕草を読み取る。

4 クラシック・カットバック
Classic Cutback



一度外れた後に、本来の
トレールへ戻る行動を読む。

5 流れるネガティブ
Flowing Negative



トレールがないエリアでの
探索行動を読み取る。

6 トレールの見失い
Trail Loss



トレールを見失った際の
行動変化を読み取る。

7 再発見のポイント
Recovery Point



再びトレールを捉える場面
とその兆候を読み取る。

8 再捕捉
Reacquisition



トレールを再捕捉し、
追跡を再開する行動を読む。

学習のポイント

- 犬の行動から、トレールの有無・強さ・方向・変化を読み取る。
- ポジティブな反応とネガティブな反応を正しく区別する。
- 最後に確実だった地点を把握し、トレールロスを判断する。
- リカバリーポイントから犬に再び問題を解かせ、追跡を継続する。

第3章で目指すこと

犬が語る情報を正しく理解し、
現場での適切な判断と行動につなげる。

NSA
Nippon Searchdog Association

PEOPLE
DOGS
COMMUNITY
SAFER TOMORROW

犬とともに、
より安全な社会のために

第3章 CHAPTER 3

犬を読む
Reading the Trailing Dog

― 犬の行動変化から、トレールの有無と捜索状況を判断する ―



1 探索開始時の行動　Beginning Circle

スタート地点付近で、犬が一時的に円を描くように動き、対象者のトレールを獲得する行動を示す。これは、対象者の残り香が最も濃く残るエリアで、犬が正確にトレールを捉えるための自然な行動である。

1 スタート地点の確認



対象者が出発した地点（スタート）で、犬は地面の匂いを詳細に嗅ぎ、周囲の匂いを確認する。

2 サーチ行動（円を描く動き）



犬はスタート地点付近で、円を描くように動きながら、対象者の残り香を探索し、正確にトレールを獲得する。

3 トレールの獲得



十分に匂いを捉えると、犬は円の動きをやめ、特定の方向へ集中して動き始める。これがトレールの獲得を示すサインとなる。

4 トレールへの移行



犬は獲得したトレールに沿って、安定した追跡行動へと移行する。

ハンドラーのポイント

- スタート地点で犬が十分に嗅ぐ時間と空間を確保する。
- 犬の円の大きさや時間は環境によって異なるため、焦らず見守る。
- 円の動きが落ち着き、特定の方向へ進み始めたことを確認してから追従する。
- この段階で誤って方向を指定しない。

よくある誤り

- 犬が円を描いている最中に、ハンドラーが早く動いてしまう。
- 円の動きを中断させ、方向を指定してしまう。
- スタート地点の匂いを十分に取らせないまま追従してしまう。

第3章 CHAPTER 3

トレール上での行動
Trail Circle

— トレールを追っている最中に見られる円を描く行動 —

Trail Circleは、犬がトレールを追っている途中で、一時的に円を描くように動き、トレールの方向や強さを再確認する行動です。
犬は臭気の濃い中心部を探りながら、進むべき方向を決定し、再び直線的にトレールを追跡します。

1 トレール上での確認行動

トレールを追っている最中に、犬が動きを緩め、頭を下げて臭気を探り始める。



2 円を描く探索行動

犬はトレール上にとどまり、狭い範囲で円を描くように動き、臭気の強い中心部を探る。



3 方向の決定

円の中で臭気の強さや流れを確認し、最も強い臭気がする方向に頭を向ける。



4 再び直線的に追跡

方向が決まると、円の動きを止め、再びトレールを正確に追跡し始める。



Beginning Circle との違い

Beginning Circle
（探索開始時の円）



スタート地点付近で見られる。
トレールを獲得するための最初の探索行動。

Trail Circle
（トレール上での円）



トレールを追跡している途中で見られる。
トレール上にとどまり、方向や強さを再確認する行動。

ハンドラーのポイント

- 犬が円を描く行動は、トレールを失ったわけではなく、方向の確認行動である場合が多い。
- 円の中心での犬の動きや頭の向きから、進むべき方向を読み取る。
- 犬が円を描いた後、どの方向へ動き出すかに注目する。
- 早く先へ進ませようとせず、犬が情報を整理する時間を確保する。
- 円の動きが長く続き、再び動き出さない場合は、トレールが弱くなっている、またはトレールロスの可能性も考慮する。

第3章 CHAPTER 3

ヘッドターン Head Turn

— 犬がトレールの方向や強さを確認するために見せる行動 —

Head Turnは、犬がトレールの方向や強さを確認するために、頭を左右に動かし、空気中の臭気の流れを読み取る行動です。特に分岐・交差・弱くなったトレール・環境の変化がある場所で多く見られます。

1 トレール上でヘッドターン



トレール上で、左右に頭を振りながら臭気の方向や強さを確認する。

2 臭気が広がる場所での確認



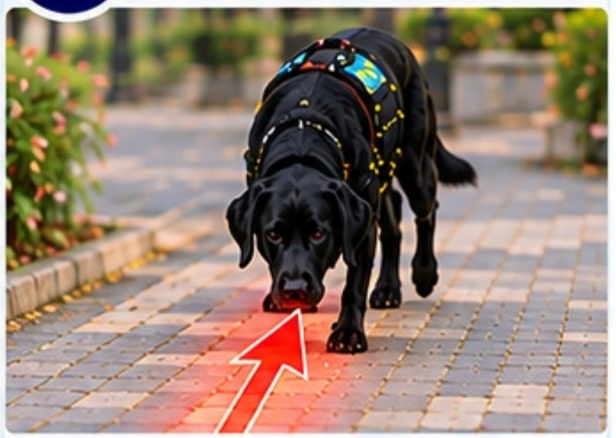
風や障害物などで臭気が広がる場所で、最も強い臭気の方向を探るためにヘッドターンを行う。

3 分岐での判断



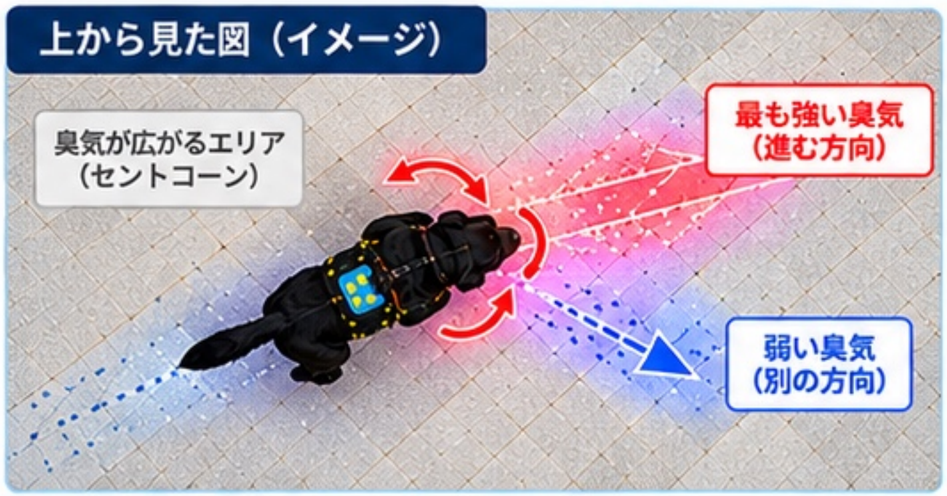
複数の方向に臭気がある場合に、ヘッドターンで臭気の強さを比較し、進むべき方向を判断する。

4 確認後に前進



ヘッドターンで方向が定まると、選択したトレールに沿って再び安定して前進する。

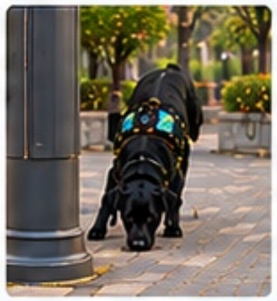
上から見た図（イメージ）



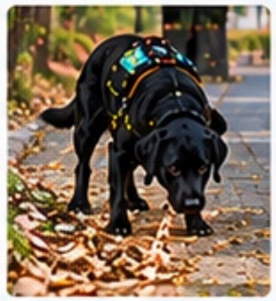
よく見られる場面



分岐



障害物周辺



弱くなったトレール

ハンドラーのポイント

- ヘッドターンは、犬が情報を収集しているサイン。焦らず待つ。
- 犬の頭の動きと体の向き、鼻の使い方から、臭気の強さや方向を読み取る。
- 分岐では、犬が選んだ方向を尊重し、早く誘導しない。
- 頻繁なヘッドターンは、環境が複雑または臭気が弱い可能性を示す。

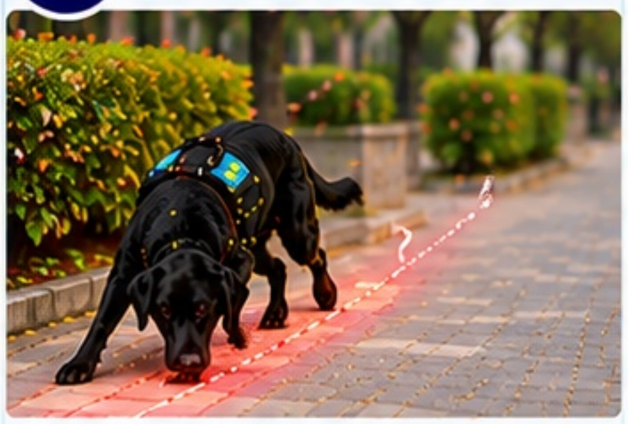
第3章 CHAPTER 3

クラシック・カットバック
Classic Cutback

― 犬がトレールを再び捉えるために戻る典型的な行動 ―

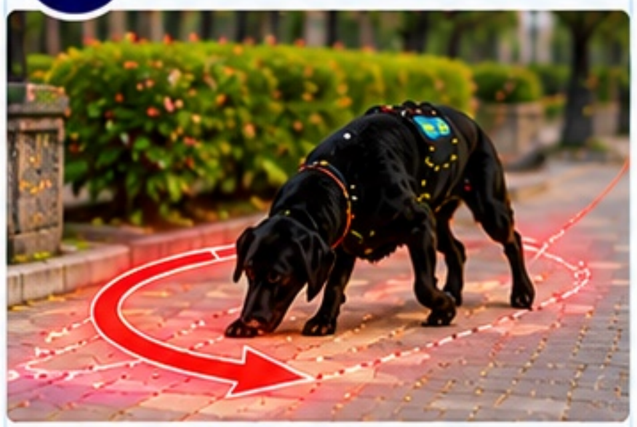
Classic Cutbackは、犬がトレールを見失った際に、最後にトレールがあった地点まで戻り（カットバック）、再びトレールを捉え直す典型的な行動です。トレールロス後の自然な探索行動であり、犬が問題を解決しようとする重要なサインです。

1 トレールロスの発生



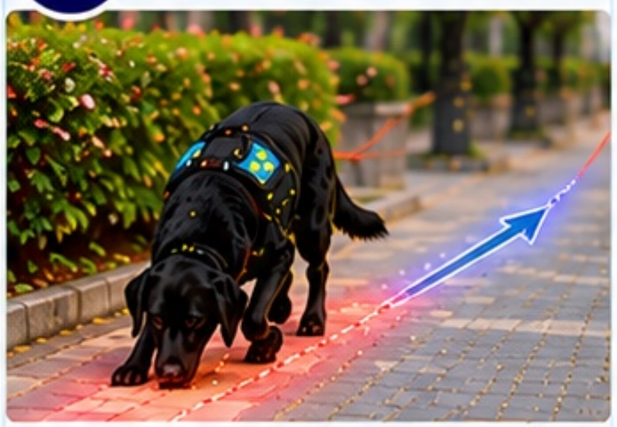
犬がトレールを見失い、前進が止まる。臭気が弱くなりトレールの継続が確認できない。

2 カットバック（戻る動き）



犬は最後に臭気があったと考えられる地点まで戻り（カットバック）、トレールを再探索する。

3 トレールの再捉え



戻った地点付近で再びトレールを捉える。臭気が強くなり、犬の動きが前進へと変化する。

4 再びトレールへ進む



再びトレールを捉えた後、安定した動きでトレールに沿って前進する。

上から見た図（イメージ）



犬の行動のポイント

- トレールロス後、最後の臭気があった地点まで戻る動きが見られる。
- 戻る動きは弧を描くような経路（カットバック）をとることが多い。
- 臭気を再び捉えると、動きが前進へ変わり、トレールに沿って進み始める。
- カットバックの距離や形は、環境やトレールの状況によって異なる。

ハンドラーのポイント

- カットバックの動きを妨げず、犬が自ら問題を解決する時間と空間を確保する。
- リードで方向を指示したり、無理に前進させない。
- 犬が再びトレールを捉えたサイン（動きの変化）を確認してから追従する。
- カットバックを繰り返す場合は、トレールが弱い、または途切れている可能性を考慮する。

第3章 CHAPTER 3

流れるネガティブ Flowing Negative

— 犬が臭気のない場所（ネガティブエリア）を流れるように移動する行動 —

Flowing Negativeは、犬が臭気を捉えていない場所（ネガティブエリア）を、止まらずに流れるように移動する行動です。犬は低い頭位で地面を嗅ぎながら、左右にわずかに動きつつも直線的に前進し、臭気のない範囲を効率的に通過します。

1 臭気のあるトレールからネガティブエリアへ



トレールの臭気を捉えていた犬が、臭気のないエリアに入る。

2 低い頭位で継続しながら流れるように移動



犬は頭を下げたまま地面を嗅ぎ、止まらずに流れるように前進する。

3 探す動きは見られない



Head Turn や Trail Circle などの探す動きは見られず、一定のテンポで前進を続ける。

4 次のトレールに到達



ネガティブエリアを通過し、再びトレールの臭気を捉える。

上から見た図（イメージ）



犬の行動のポイント

- 頭を下げたまま地面を嗅ぎ続ける。
- 止まらず、流れるように前進する。
- Head Turn や Trail Circle などの探す動きは見られない。
- 動きの速度は一定で、スムーズ。
- 臭気がないことを確認しながら、ネガティブエリアを効率的に通過する。

ハンドラーの観察ポイント

- 犬が立ち止まっていないか。
- 探す動き（Head Turn・Trail Circle など）が出ていないか。
- 犬の動きが一定のテンポで前進しているか。
- リードのテンションが大きく変化していないか。
- 次のトレールへの移行を見逃さないよう、犬の動きと周囲の環境を継続して観察する。

第3章
CHAPTER 3

トレイルロス
Trail Loss
— 犬がトレールを見失う現象と再探索の行動 —

Trail Loss は、犬がトレールを追っている途中で、臭気の連続性が途切れ一時的にトレールを見失う現象です。風の変化、交通、障害物、人の往来など様々な要因により発生します。犬は立ち止まり、周囲を探索し、再びトレールを捉え直そうとする行動を示します。

1 トレールを追っている状態



犬は地面の臭気を捉え、
トレールに沿って前進する。

2 トレールロスの発生



何らかの要因で臭気の連続性が
途切れ、犬がトレールを見失う。
犬は立ち止まり、周囲を探索する。

3 探索行動（トレールの捜索）



犬はその場で鼻を使い、周囲を
探索し、トレールの再発見を試みる。
(Head Turn、Trail Circle など)

4 トレールの再発見と前進



再びトレールを捉えると、鼻を下げ
トレールに沿って前進を再開する。



犬の行動のポイント

- トレールロスで犬は立ち止まり、頭を上げ、周囲の臭気を探索する。
- Head Turn や Trail Circle などの探索行動が見られる。
- 臭気を再び捉えると、動きが前進へ変わり、トレールに沿って進み始める。
- 探索にかかる時間や動きの大きさは、環境やトレールの状況によって異なる。

ハンドラーのポイント

- 犬が立ち止まった際は、すぐにリードを引かず、犬の探索行動を観察する。
- 焦って人が進むことで、犬の探索を妨げないようにする。
- 犬が再びトレールを捉えたサイン（鼻を下げる・前進する）を確認してから、共に前進する。
- トレールロスが頻発する場所では、風・人の往来・障害物などの影響を考慮し、捜索計画を調整する。

第3章 CHAPTER 3
トレールロスとリカバリー
Trail Loss & Recovery

— 最後の確実な情報を基に、再びトレールを捉える —

トレールロスは、犬がトレールを見失い、探索行動（Head Turn・Trail Circle など）が見られなくなる状態です。
最後に確実な反応があった地点を基準に、周囲を探索（Cast）し、それでも再獲得できない場合は、その地点まで戻り、再びトレールを捉える行動です。

1 トレールを追っている状態



犬はトレールの臭気を捉え、
頭を下げて安定して前進する。

2 最後の確実な反応地点



この地点で、犬が明確にトレールの臭気に反応した。
ここを記憶しておく。

3 トレールロスの発生



その先で探索行動（Head Turn・Trail Circle など）が見られなくなり、トレールを見失ったと判断する。

4 周囲を探索（Cast）



犬はトレールの再獲得のために、左右・前方に探索（Cast）を行い、周囲にトレールの臭気がないか探索する。

5 再びトレールを捉える



臭気を再び捉えると、犬は安定したトレールの動き（頭を下げて前進）に戻り、トレールを継続する。

上から見た図（イメージ）



犬の行動のポイント

- 最後に確実な反応地点を記憶する。
- その先で探索行動が見られなくなったら、トレールロスを判断する。
- 左右・前方に探索（Cast）を行い、再びトレールの臭気を探す。
- それでも再獲得できない場合は、最後の確実な反応地点まで戻り、再度探索を行う。
- 再び臭気を捉えると、頭を下げて前進する安定したトレールの動きに戻る。

ハンドラーのポイント

- 最後の確実な反応地点を正確に記憶し、頭の中の地図（running map）に残す。
- 探索行動が見られなくなった時点で、無理に前進させず、犬の動きを観察してトレールロスを判断する。
- 犬のキャスティングの範囲・方向・時間を観察し、環境に応じて調整する。
- 再獲得できない場合は、記憶している最後の確実な反応地点まで戻り、再度探索を行う。

第3章 CHAPTER 3

実働でのトレーリング Operational Trailing

まとめ

— 犬の情報を読み、状況に応じた判断と対応で行方不明者の発見につなげる —

これまでに学んだ犬の行動の読み取り（ポジティブ・ネガティブ）と
トレールロスからのリカバリーを、
実際の検索現場で総合的に活用します。
犬が発する情報を正確に読み、
環境や状況に応じて判断・対応する
ことで、行方不明者の発見につなげます。

1 情報収集・出発前の準備



- 最後に確認された地点（(LKP）の情報を収集する。
- 地図や現場から想定ルートを考える。
- 安全管理・役割分担を行い、出発する。

2 トレールの追跡



- 犬のポジティブな行動（トレールを捉えた動き）を確認しながら前進する。
- 犬のテンポ・動き・集中を観察し、リード（5m）のテンションを一定に保つ。

3 変化への対応



- 曲がり角、路面の変化、障害物、交差トレールなどさまざまな状況に対応する。
- 犬の行動（Head Turn・Trail Circle・Classic Cutbackなど）を読み、正しい方向に進む。

4 トレールロスとリカバリー



- 犬がトレールを見失った（Trail Loss）ことを判断する。
- 最後に確実だった地点（Recovery Point）を基準に、左右・前方に探索（Cast）する。
- それでも再獲得できない場合は、最後の確実な地点まで戻り、再度探索を行う。

5 発見・最終対応



- 犬が明確な最終告知（TFR：Trained Final Response）を示した地点で、行方不明者を確認する。
- 本部へ発見の連絡を行い、救助チームに引き継ぐ。
- 犬の安全と健康状態を確認し、必要に応じて休息を取る。

検索の流れ（イメージ）

