第2章 Trailing 応用編

Advanced Trailing

— 難しい Trail Problem を経験し、犬自身の問題解決能力を高める —







A1 Corner — ターンと方向変化

— 角でのトレールの継続を理解し、犬の自然な判断で追わせる —

1 角に近づく



犬がトレールを追いながら角に近づきます。

2 角での判断



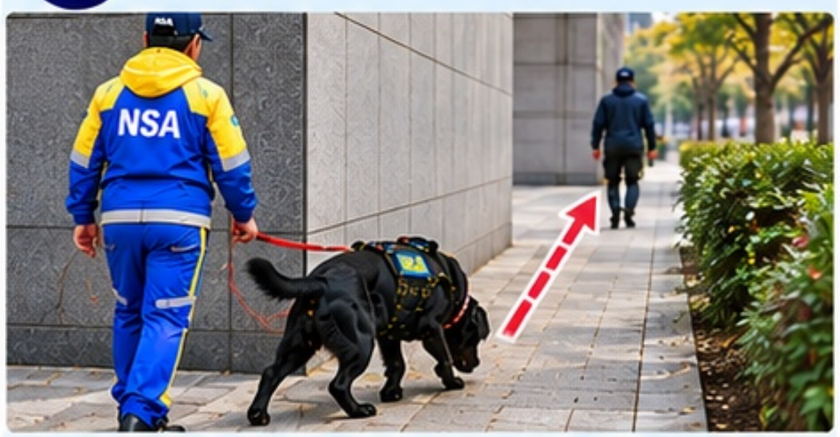
犬が角の手前で臭いを確認し、
方向の変化を判断します。

3 角を回る



犬が自ら角を回り、トレールを継続します。
ハンドラーは犬の判断に従います。

4 新たな方向での追跡



角を回った後も、犬はトレールを追い続けます。

5 さまざまな角の例



建物、塀、植え込みなど、さまざまな角で
同じ考え方でトレーニングします。

6 角度のバリエーション



直角だけでなく、さまざまな角度の角でも、
トレールが継続することを経験させます。

A2 Aging — 時間経過したトレール

— 時間の経過による臭気の変化と拡散を理解し、古いトレールを追う —

1 新しいトレール（直後）



歩行直後は、歩行ライン上に強い臭気が
連続して残ります。

2 数時間後のトレール



時間の経過とともに、臭気は部分的に残り、
周囲に拡散して断続的な分布になります。

3 半日〜1日後のトレール



さらに時間が経過すると、歩行ライン上の臭気は
途切れる部分が多くなり、植栽・壁面・縁石などに
分布します。

4 拡散に影響する主な要因



高温・乾燥では臭気が早く拡散・上昇し、
歩行ライン上に残る量が少なくなります。



風により臭気が歩行ラインから
横方向に移動し、離れた場所にも分布します。



地表の種類により、臭気の保持・拡散が
異なります（コンクリート・土・草地など）。



建物・壁・植栽などに臭気が付着し、
歩行ラインから離れた場所に残ることがあります。

A3 Crossing Tracks — 交差する臭気とDistraction

— 他の人の臭気が交差する環境で、対象のトレールを見極める —

1 交差するトレール



他の人のトレールが対象者のトレールと交差する場面は、都市部では頻繁に発生します。

2 交差地点の判断



交差地点では、他の人の強い臭気に反応することがありますが、犬は継続する対象のトレールを判断して追い続けます。

3 一時的なDistraction



交差した他の人のトレールに一時的に興味を示すことがあります。ハンドラーは冷静に犬の判断を待ち、対象のトレールに戻るのを待ちます。

4 再確認と継続



犬は他の人の臭気を確認した後、再び対象のトレールを捉え、追跡を継続します。

5 さまざまな交差の例

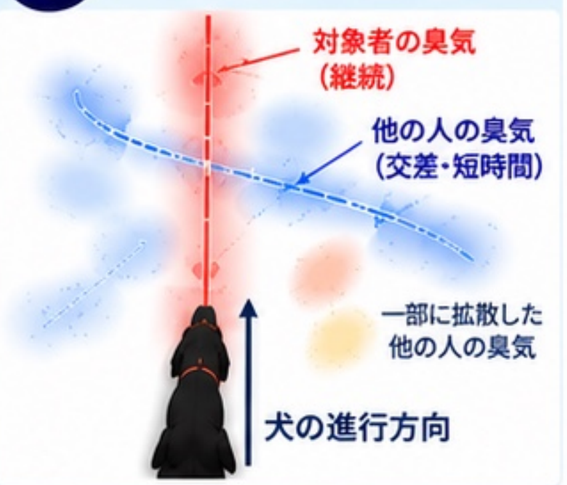






対向者、横断する歩行者、複数のトレールなど、さまざまな状況で交差が発生します。犬が対象のトレールを継続できるよう、経験を積み重ねます。

6 臭気のイメージ(平面図)



A4 Urban / Contamination — 都市環境と複合Distraction

— 人流・車両・他の犬・構造物など多様な刺激と臭気が存在する環境で、対象者のトレールを維持する —

1 散歩中の他犬との遭遇



散歩中の他犬の臭気やマーキングなど、強い関心を引く臭気があっても、対象者のトレールを維持します。

2 滞留地点（人の溜まり場）



バス停・駅入口・喫煙所など、人が滞留する場所には多くの人の臭気が残っていますが、対象者のトレールを見失わずに追跡を継続します。

3 車両・交通による影響



車両の排気ガスや風の巻き込みにより、臭気が拡散・移動し、歩行ラインから離れた場所にも分布することがあります。

4 飲食物・ゴミ・動物の臭気



飲食店の食べ物の臭気、ゴミ、猫などの動物の臭気は強い興味を引く要因となりますが、これらに惑わされず対象者のトレールを追跡します。

5 建物・壁面・植栽への臭気分布



建物の壁面・植栽・看板・階段などに臭気が付着し、歩行ラインから外れた場所にも分布します。犬はこれらの手がかりを利用して追跡を継続します。

6 複雑な環境での追跡のポイント



- 他の犬・動物・飲食物・ゴミ・車両・人混み・構造物など、多様な刺激が存在します。
- 臭気の分布は一様ではなく、風や車両・地形・構造物の影響で移動・付着します。
- 歩行ラインから外れた場所（壁面・植栽・縁石など）にも臭気が残ることがあります。
- 一時的に注意が逸れても、犬自身にトレールを再獲得させ、追跡を継続します。

A5 Surface Change — 路面・地形・植生の変化

— 路面・地形・植生が変化する環境で、対象者のトレールを見極め、継続する —

1 舗装路から未舗装路へ



コンクリートやアスファルトなどの舗装路から
土・砂・砂利などの未舗装路に変わっても、
対象者のトレールを継続します。

2 路面材の変化（タイル・石・金属など）



タイル・石畳・金属グレーチングなど、
路面材が変化しても臭気は連続しており、
対象者のトレールを見失わずに追跡します。

3 階段・スロープ・段差



階段やスロープ、段差などの高低差があっても、
臭気は連続しており、対象者のトレールを継続します。

4 植生の変化（芝・植え込み・落ち葉など）



芝生や植え込み、落ち葉の多い場所など、
植生が変化しても臭気が残存しており、
対象者のトレールを継続します。

5 屋内外・構造物の境界



屋外から建物内へ、またはその逆など、
環境が大きく変化しても、臭気は連続しており、
対象者のトレールを追跡します。

6 傾斜・地形の変化



上り・下りの傾斜や、起伏の多い地形、
岩場などでも臭気は連続しており、
対象者のトレールを維持します。

A6 Long-Distance Trail — 長距離トレール

— 距離・時間・環境の変化があっても、対象者のトレールを追跡し、継続する —

1 距離のあるトレール



対象者が長距離移動したトレールは、時間の経過とともに臭気が拡散・減衰しても、犬が途切れることなく追跡し、継続します。

2 時間の経過による変化



対象者の通過から時間が経過しても、臭気は残っていますが、拡散・分散により断続的になります。犬は微弱な臭気を手がかりにトレールを継続します。

3 環境の変化による拡散・分散



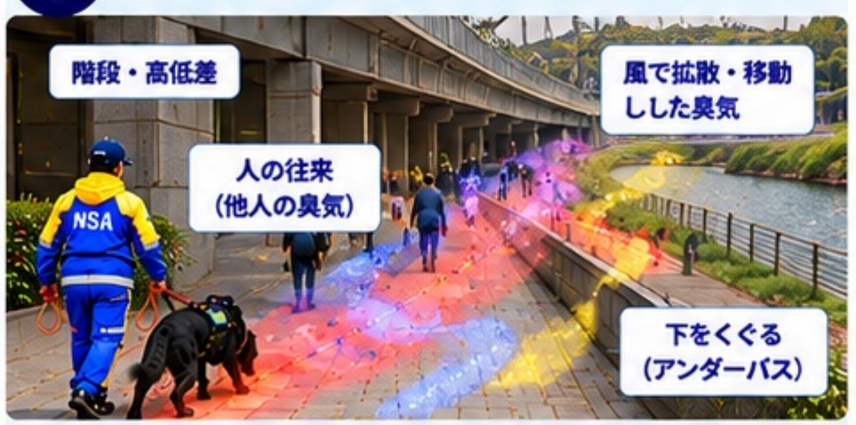
都市部・公園・建物まわり・河川敷などでは、風・気流・植生・構造物により、臭気が拡散・分散・移動し、連続していない場所でも対象者のトレールを追跡します。

4 途中での中断・再開



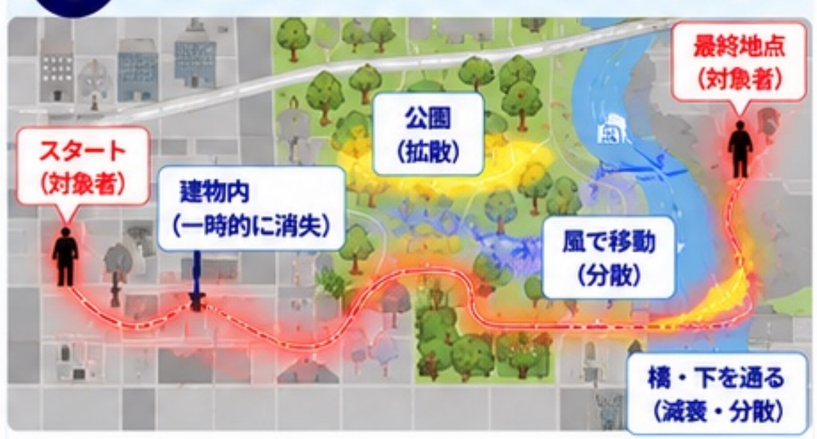
対象者が建物内に入る、乗り物を利用する、立ち止まるなどでトレールが一時的に弱くなる区間があっても、再び現れる臭気を捉えて追跡を再開します。

5 複雑な要因が重なる長距離トレール



距離・時間・環境の変化、他の人の臭気、風の影響など複数の要因が重なる状況でも、犬が自身で手がかりをつなぎ、対象者のトレールを継続します。

6 長距離トレールのイメージ（平面図）



A7 Negative Trail — 対象者のトレールが存在しない状況

— 間違った方向を捜索した際に、トレールがないことを犬の動きで読み取り、本来のトレールを再検索する —

1 交差点での方向選択



交差点などで複数の方向がある場合、対象者が進んだ方向を選択し、トレールを継続します。

2 誤った方向を捜索



誤った方向に進んだ場合、犬は捜索行動を行いますが、対象者のトレールが存在しないため、臭気を捉え続けることができません。

3 ネガティブ反応の読み取り



トレールがない場所では、犬は一定の探索を行い、臭気が続かないことを示すネガティブ反応を見せます。ハンドラーはこの反応を正しく読み取ります。

4 本来の方向へ戻る



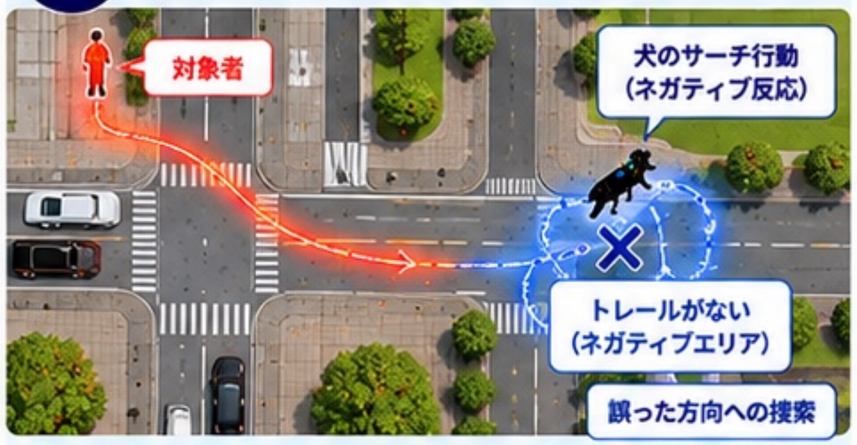
犬のネガティブ反応を確認したら、犬が自ら本来のトレールを再検索し、正しい方向へ戻ることを促します。

5 再捕捉しトレールを継続



本来のトレールを再び捉えた後は、安定して追跡を継続します。

6 ネガティブトレールのイメージ（平面図）



誤った方向に進んでも、トレールが存在しないことを犬自身が判断し、ネガティブ反応を示し、本来のトレールへ戻って継続します。

A8 Trail Discontinuity — トレールが物理的に途切れるケース

— 対象者のトレールが一時的または物理的に途切れても、犬が状況を判断し、再びトレールを捉えて追跡を継続する —

1 道路・交差点での遮断



道路や交差点など、対象者が渡った後にトレールが物理的に途切れる。犬はトレールがないことを示すネガティブ反応を示し、正しい方向で再検索する。

2 建物内外の移動（ドア・自動ドア）



対象者が建物に入り、ドアを通過すると屋外のトレールが途切れる。犬はドア付近でトレールがないことを確認し、正しい入口から再検索して屋内のトレールを捉える。

3 乗り物の利用（車・バス・電車・タクシー）



対象者がバス・電車・車などに乗車すると、乗り場でトレールが物理的に途切れる。犬は乗り場でのネガティブ反応を示し、降車後のトレールを再検索する。

4 障害物による遮断（塀・壁・建物・工事現場など）



対象者が塀や建物、工事現場などの障害物の裏側へ移動した場合、障害物によりトレールが途切れる。犬はトレールがないことを示し、迂回して再検索する。

5 階層の変化（階段・エレベーター）



対象者が階段やエレベーターで別の階へ移動すると、現在の階ではトレールが途切れる。犬はネガティブ反応を示し、階段・エレベーターの利用を示唆する手がかりを探し、上階で再びトレールを捉える。

6 自然環境の遮断（川・池・水路など）



川・池・水路など、水によりトレールが物理的に途切れる。犬は水際でトレールがないことを示し、橋や渡れる場所を探して対岸で再びトレールを捉える。

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

A9 Operational Trailing — 実働での判断

— 現場環境 の中で求められる多様な判断･選択を通じて、対象者のトレールを継続する —

1 初動と方向選択

スタート直後の複数の方向から、対象者のトレールを選択する。



2 途中の交差・混在

他人のトレールと交差・混在しても、対象者のトレールを識別し、継続する。



3 一時的な見失いと再検索

環境要因によりトレールが弱くなったり見失っても、ネガティブ反応を読み取り、本来のトレールを再発見する。



4 物理的な途切れへの対応



ドア・車両・水域などによりトレールが物理的に途切れても、消失を示す反応を見せた後、出口側で再捕捉し、追跡を継続する。

5 環境変化に伴う判断



階段・エレベーター・乗り物への乗車など、移動手段や空間の変化に応じて、追跡方法を判断し、対象者のトレールを継続する。

6 総合的な判断と追跡の継続



距離・時間・環境・妨害要因が複合する状況下で、これまでの学習要素を総合的に活用し、対象者のトレールを追跡し、最終的な接近・特定に至る。

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