

## ドレッサージュホースに育てよう!

## ㊦ 踏歩変換（フライングチェンジ） パートⅢ ㊦

今回で3回目になる《踏歩変換》のテーマですが、ドレッサージュホースに調教する上では非常に重要な運動になります。調教は簡単ではありませんが、馬の理解さえ得られれば難しくありません。ただ闇雲に踏歩変換を行うのではなく、一つひとつブロックを積み上げるように丁寧に段階を追って実施することが成功の近道です。



## ③ タイミング

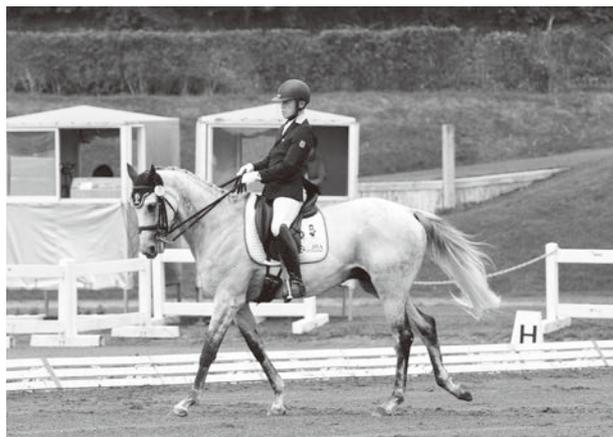
踏歩変換の扶助の出し方は前回の通りです。では、これらの扶助を駢歩のどのタイミングで出すのが良いのかを考えてみたいと思います。

厳密に馬の駢歩の動きやメカニズムを理解していることはもちろん重要ですが、もっと重要なのは馬上で駢歩の動きを騎手が感じているかどうかです。今、馬がどの肢を地面に着いていて次にどうなるかまで考える必要はありません。動きを感じると同時に、後駆が活発に動いているか、踏歩変換ができるだけの推進力が足りているかなども把握している必要があります。難しく考えたところで馬の動きは変わりません。もっとシンプルに馬の動きを感じるに留めて、踏歩変換の扶助を出すタイミングを掴みましょう。

扶助を出すタイミングは、簡単に言えば「駢歩の中で馬が跳ね上がる」動作の中で行います。これは、馬が新しく駢歩を生み出す瞬間です。その駢歩を作り出す前が踏歩変換の扶助を送るタイミングです。

実は、私が言いたいことは、上記のタイミングではありません。そのタイミングは、ほとんどの騎手が理解しているからです。私が言いたいタイミングは、踏歩変換を調教している間に必ず直面する「踏歩変換の扶助を出しても反応してくれない」もしくは「正しく変換しない」、「後肢が遅れる」という場面が必要になる“タイミング”で、それと同時に“スポット”という意識が重要になってきます。この“スポット”とは、「こここの場で変える!」という意志を伴った扶助のことを意味します。その強い思いを騎手が持つことによって、扶助がはっきりとして馬に伝わり、馬の駢歩が空中に上がる動きの中で、自分もそれを手伝いながら一緒に駢歩を持ち上げるように一体化する感覚で扶助を出すことができるのです。

これらの意識を持つことによって、後肢の変換が遅れる、などのケースが一発で解決することもあります。ただ扶助を出すだけでなく、「ここで決める!」という“ここでしかないタイミング”を作り出すことも必要になります。



次の駢歩の動きに移ろうとする瞬間、ここから上に跳ね上がると同時に踏歩変換の扶助を出す“タイミング”

## ◆ 教科書に載ってない踏歩変換のあれこれ……

私はここまで教科書通りの優等生的な文章を書いています。それらは全て基本であることは事実です。しかし、現実的にこれらのことを実行すれば、踏歩変換がスムーズにできるようになる、という訳ではありません。実際の馬上では、これら以

上のことをやらなければならない状況があるのは事実です。これから先に述べることは、教科書からすれば間違えたことかもしれない。いや、間違えてしょう。しかし、私は調教に「こうしなければならない!」というルールはないと思っています。どんなことが、“その馬”にとってきっかけになるかわかりません。そのため、基本とはまるで反対のことを試しにやってみるによって、馬は我々が求める動きや反応をすることがあるのです。

例えば、踏歩変換の扶助を出す際の騎手の体重移動は、「最小限に留め、新しく内方になる騎座が前出する際にやや体重を乗せていく程度」と述べました。しかし、踏歩変換の扶助を理解していない馬にいくら最小限の扶助を出しても何をしていたか、どう反応しているのか、何を求められているのかがわかっていません。そうであれば、我々は、扶助のヴォリュームを一時的に最大に上げなければなりません。前述した“スポット”の話も同じです。

前回の例を続けると、右駢歩から左駢歩へ踏歩変換をしようとしたとき、脚扶助と同時に騎手の体重移動をはっきり馬にわかるように行うことがあります。右駢歩で右側に乗っていた騎手の体重を、右脚を後ろへ引く扶助と同時に騎手の体重も思い切り左側へ倒れこむように移します。これは、もはや左内方へ傾きバランスを馬上で崩すほどオーバーに行きます。そうすることによって初めて、馬は「騎手が何か大きな変化を求めてるぞ!」と耳を傾けてくるようになります。これが、“一時的に扶助を最大に上げる”ということです。

最終的な扶助は最小です。しかし、調教途中で、それを理解されなければ扶助を出していないのと同じことになります。それは馬上で馬とコミュニケーションが取れていないことになります。

しかし、扶助を一時的に強く使う場合に注意しなければならないことがあります。こうして最大ヴォリュームを10（マックス）に上げたあと、次はヴォリューム9でも馬は反応します。そうしてどんどん扶助を小さくしていくことをするべきです。いつまでもヴォリュームをマックスで使用していれば、馬はそれに慣れてしまい、もはやマックスではなくなります。そうして後天的に反応の鈍い馬になってしまうことを理解して行う必要があります。

これは踏歩変換の調教に限ったことではありません。馬は学習します。騎手が馬の学習する能力を最大限に発揮する効率的な環境を作らなければなりません。馬が快適に思う環境の中で、何を求められているのかを考え、「それに応えよう!」と馬が思う方向性を作り、馬に実行させることができる騎手のみが馬を調教できると思います。

#### ◆ オースミイレブンの踏歩変換調教上の問題点

この馬の駢歩は、先天的に左右に大きな違いが生じています。右肩が柔らかく動き、左肩は柔軟性を欠いています。そのため、左から右への踏歩変換は容易に習得できました。しかし、その反対の右から左へは、変換そのものをしないばかりか、「しよう」とする意思はあるものの、左肩が出にくいというフィジカル面での変換の難しさが残っていました。馬の反応として最も困難を極めたのは、右駢歩で左へ踏歩変換を求める準備段階で緊張状態に陥り、右駢歩の後肢だけを先に変換してしまい、駢歩そのものがバラバラに壊れてしまうことにありました。

例えば、右駢歩で斜線に入っただけで馬は踏歩変換を求められると事前に察知して緊張し、その時点で駢歩がバラバラに壊れてしまいます。これは繰り返せば繰り返すほどに駢歩がバラバラになるだけでした。これの失敗を何百回もしてしまい、途方に暮れることもありました。

この場合の解決方法は、“斜線に入る=踏歩変換”という馬の思考回路を断ち切る作業を行う必要がありました。その方法は、《反対駢歩》です。右駢歩で斜線に入り、踏歩変換を行わずに《反対駢歩》で駢歩がバラバラに壊れないことを優先し、馬の緊張を生まないようにすることでした。これは、言わば踏歩変換自体のトレーニングの前段階のレベルです。しかし、踏歩変換の扶助を受け入れる前の段階で問題が生じていれば、まずそこを解決しなければ、本質的な解決にはなりません。

こうして、踏歩変換をスムーズに行えるようになるためには、“事前に扶助を察知して緊張する馬”、“騎手の扶助をなんとも思わず反応しない馬”に分けて考えます。“緊張する馬”には毎回踏歩変換を行うのではなく、事前察知した馬の予測を常に裏切り、その逆を行うことが必要です。反対に“反応しない馬”の場合には、一時的にヴォリュームをマックスに上げて何を求めているかを考えさせることが必要になります。

オースミイレブンの右から左への踏歩変換は、前者の方法を何度も何度も繰り返すことを6ヶ月以上継続して行う必要がありました。

ただし、必ずこれらの問題は直ります。馬に対して「そんなに緊張してまでする運動ではないんだよ」とこちらがリラックスします。そのように馬をなだめて、信じて継続することによって問題は解消していきます。オースミイレブンは今、緊張することなくミスも少なくなり、連続踏歩変換のトレーニングができるようになっています。

次回は、④踏歩変換の図形（トレーニングパターン）について考えたいと思います。