

PRÓBA CAPRILLEGO z oceną stylu jeźdźca MISTRZOSTW KRAJU BEZ OGŁOWIA

ZAWODNIK

KON

SĘDZIOWIE

Maksymalna wysokość przeszkód: 65 cm
x 60m

czworobok: 20

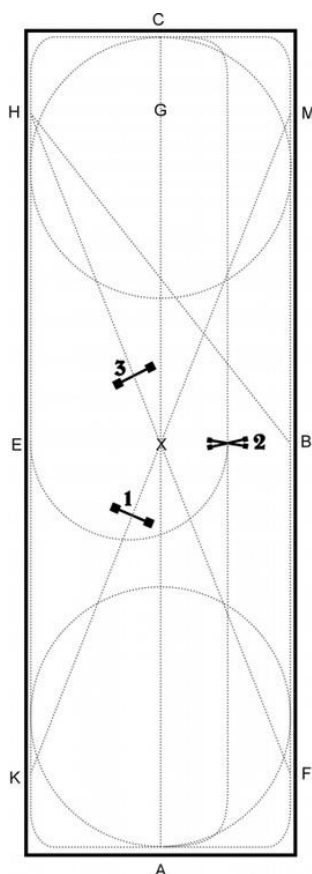
LP.		PROGRAM	UWAGI
1.	A X C	Wjazd kłusem roboczym Zatrzymanie, nieruchomość, ukłon Ruszyć kłusem roboczym W prawo	
2.	CM MX	Kłus roboczy Najazd na przeszkodę nr 1 Dozwolone zagalopowanie	
3.	przed K KA	Przeszkoda nr 1 Przejście do kłusa roboczego Kłus roboczy	
4.	A	Koło w lewo 20m kłusem roboczym	
5.	za A	Na linię ćwiartkową, najazd na przeszkodę nr 2 Dozwolone zagalopowanie	
6.		Przeszkoda nr 2 Za przeszkodą kłusem roboczym na linii ćwiartkowej W lewo na ślad	
7.	C CH	Stępem pośrednim Stęp pośredni	
8.	HB	Stęp swobodny	
9.	B za B	Stęp pośredni Kłusem roboczym	
10.	A	Koło w prawo 20m kłusem roboczym	
11.	między A i K KX	Galopem roboczym z prawej nogi Najazd galopem na przeszkodę nr 1	
12.	 M	Przeszkoda nr 1 Ładowanie na dowolną nogę Za przeszkodą galopem roboczym Kłusem roboczym	
13.	między C i H HE	Galopem roboczym z lewej nogi Galop roboczy	
14.	E	Pół koła 15m i najazd na przeszkodę nr 2	

15.		Przeszkoda nr 2 Ładowanie na dowolną nogę. Za przeszkodą linią ćwiartkową galopem roboczym. na wys. M Kłusem roboczym. Na ślad w lewo	
16.	C	Koło w lewo 20m w kłusie anglezowanym	
17.	CH HX	Kłus roboczy Najazd na przeszkodę nr 3. Dozwolone zagalopowanie	
18.	XF	Przeszkoda nr 3 Za przeszkodą kłusem roboczym	
19.	A X	Na linię środkową Zatrzymanie, nieruchomość, ukłon	
		Opuścić czworobok stępem w A	

Kryteria oceny ogólnej	Ocena (0 - 10)	Uwagi
POSTAWA JEŹDźCA (dosiad, poprawność i skuteczność użycia pomocy, dyskretność sygnałów)		
HARMONIA (pomiędzy jeźdźcem a koniem, lekkość i łatwość wykonania)		
PRECYZJA (wykonania programu, uwaga i zaufanie)		
Poprawność i styl skoków		
OCENA KOŃCOWA		

UWAGA:

W kłusie dosiad dowolny.



Pomyłki:

- 1sza - 0,2 pkt
- 2ga - 0,4 pkt.
- 3cia - 0,6 pkt.
- 4ta - eliminacja

Punkty karne:

- Zrzutka - 0,4 pkt

Omowy:

- 1sza - 0,3 pkt
- 2ga - 0,6 pkt
- 3cia - 0,9 pkt
- 4ta - eliminacja

PODPISY KOMISJI SĘDZIOWSKIEJ