

El Dobermann en movimiento

by Robert L. Vandiver

Investigación y Redacción: *Ruben Peon*

Traducción libre: *Lic. José Luís Brañas.*

A lo largo de la historia, el Dobermann ha sido utilizado para diversas tareas, tales como la entrega de mensajes durante la guerra, el patrullaje de objetivos militares, trabajo policial, búsqueda y rescate, como perros guía para discapacitados, y también en las competencias incluidos conformación, obediencia, agilidad, seguimiento, y schutzhund. Estas variadas tareas le requieren al Dobermann distintas formas de “andar”, dependiendo de la tarea en cuestión.

Algunas razas tienen andares naturales que son específicos para ellos. Ejemplos de esto serán, el moverse elevando las patas del Minpin, el trote flotador del Pastor Alemán, o el aparejado del Antiguo Pastor Inglés. Estas son características de las razas.

Se ha dicho que el movimiento más natural para el Dobermann es el galope y que este sería su más cómoda forma de andar. Sin embargo, mediante la observación de muchos Dobermann en un ambiente natural, nos damos cuenta que para la raza hay varias formas de andar, incluida la caminata, trote, “el medio galope” y el doble galope suspendido donde el animal se mueve muy cómodo. La raza utiliza todas y cada una de estas formas de andar dependiendo de la necesidad.

A efectos prácticos, al Dobermann se lo evalúa en el trote en las exposiciones, como así la mayoría de las otras razas, por esta razón, esta discusión se limitará a ese movimiento en particular.

Descripción

Los perros de trabajo más eficientes son aquellos que pueden trabajar más tiempo en la función que le asignan, con la menor cantidad de esfuerzo. Para un movimiento eficiente el perro se deberá mover en línea recta consumiendo la mínima cantidad de energía. Esto exige que no se rebote, no se balancee y que el cuerpo realice torsión en el eje vertical.

La longitud de la zancada del perro será una consideración importante. Para un determinado perro, a menor número de pasos necesarios para cubrir una determinada distancia, menor será la energía necesaria para hacerlo.

En la mayoría de los perros, la parte trasera proporciona la mayor fuerza de propulsión al movimiento. La espalda y lomo proporcionan rigidez para transmitir la fuerza de la retaguardia al frente. El frente lleva aproximadamente el 60% del peso y proporciona algo de energía propulsora adicional.

El estándar del Dobermann describe su andar como “Suelto, equilibrado y vigoroso, con buen alcance en los cuartos delanteros y la buena producción de energía en los cuartos traseros. Al trote, hay una fuerte acción posterior del cuarto trasero. Cada pierna trasera se mueve en línea con la delantera en el mismo lado. Patas

traseras y patas delanteras deben moverse rectas ni hacia fuera ni hacia adentro. La espalda permanece fuerte y firme. Al moverse en el trote rápido, un perro bien construido dejara una única huella" (*ver nota al pie).

Evaluación lateral del andar

La figura de abajo es una vista lateral del Dobermann al trote. La gráfica fue tomada de El Doberman Pinscher Illustrated de 1987, un folleto preparado por el Doberman Pinscher Club de América (DPCA).

Vamos a iniciar el debate con la primera línea de la descripción del movimiento "suelto, equilibrado y vigoroso, con buen alcance en los cuartos delanteros y la buena producción de energía en los cuartos traseros".

Nótese el alcance de la pata delantera y la extensión de la pata trasera en la figura 1 debajo a continuación:

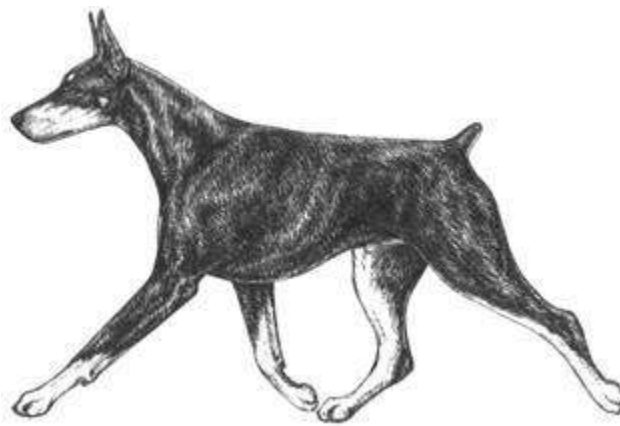


Figura 1

Utilizando la misma gráfica podemos dibujar un triángulo sobre el perro como se ve en la figura 2 para visualizar las piernas en correcta posición.

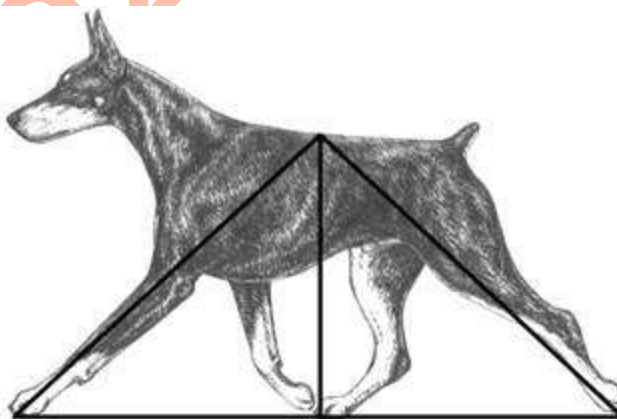


Figura 2

El alcance delantero del perro debería resultar a una extensión de su pierna aproximadamente por debajo de la nariz. El alcance posterior debería equilibrarse con la parte delantera con una zancada similar. Como se puede

observar, el vértice del triángulo está justo por encima del punto en el que la pata delantera y trasera intercambian posiciones, aproximadamente a la altura del centro del lomo del animal. Nótese además que los dos ángulos formados por piernas y piso son iguales. De esta forma se ilustra una vista lateral del movimiento equilibrado y correcto del Dobermann.

Al evaluar el andar, es importante tener en cuenta la elevación de las patas. Si un perro levanta las patas delanteras o traseras excesivamente, desperdiciará energía. Cuanto más cerca del suelo permanecen las patas menos energía se requerirá para el movimiento. Hay viejo termino en cinofilia llamado "cortar margaritas", que describe que el movimiento del animal es eficiente cuando solo despega sus patas del suelo apenas sobrepasando los desniveles de un suelo irregular como recortando el tope del pasto.

Para estudiar el movimiento del perro desde su vista lateral, siga sus pisadas a medida que se mueve. Al trote, sus piernas deberán estar en continuo movimiento. La pata frontal golpea el suelo ligeramente detrás de la nariz y de inmediato se mueve hacia atrás. A medida que evoluciona pasa por debajo del pecho hasta el punto de en la que se eleva desde el suelo para avanzar nuevamente. La pierna trasera en el lado opuesto es a la vez siguiente que realiza el mismo camino a la inversa. Justo debajo del centro del lomo, levanta la pata delantera del pie para avanzar el paso siguiente. La pata trasera se posa prácticamente en el mismo lugar que pisó la pata delantera, se produce solo un leve movimiento hacia adelante del cuerpo del animal cuando ambas patas delantera y trasera están despegadas del piso simultáneamente.

Esto permite que la pata trasera se pose prácticamente en el mismo lugar que piso la pata delantera. Este ligero movimiento hacia adelante es lo que Rachel Elliot Page describe como la "suspensión" en el andar, contribuyendo a la apariencia de "suelta y equilibrada" propuesta tal y como se describe en la norma. Algunos caracterizan este movimiento como "planear" o "flotar". Este corto tiempo "en vuelo" no es visible a simple vista, pero se ha demostrado en estudios científicos de Elliot y se puede observar en la suavidad de su andar.

Dado que desde los cuartos traseros se origina la mayoría de la energía para el movimiento, es importante conocer su accionar.

El movimiento de las patas traseras puede ser dividido en 3 fases. En la primera fase como dijimos la pata del perro se mueve hacia delante para tocar el suelo en el mismo lugar que piso la pata delantera. El muslo y los músculos de la cadera están haciendo la mayor parte del trabajo. En la segunda fase, la pierna pasa por debajo de la cadera y usa los músculos superiores de la pierna para darle energía.

En la tercera fase la pierna continúa hacia atrás de las caderas y continúa hacia atrás de esta hasta su máxima extensión. Una combinación de parte superior de la pierna y pata trasera proporcionan la energía necesaria dado que cerca del final de esta fase el garrón (*ver nota al pie) patear para obtener la mayoría de la propulsión última. El final de esta fase nos dice porque el garrón, que pareciera solo una pequeña parte de la pierna, es tan importante en el movimiento integral del perro.

Comparar la anatomía humana con la de un perro es difícilmente exacto pero aun así encontramos algunas analogías. El tobillo humano tiene algunas funciones análogas a las del perro. También el movimiento del pie es similar al del garrón del perro.

Hacia el final de un paso el humano empuja con su pie, desde el tobillo hasta los dedos, lo mismo pasa con la pata trasera del perro, imagine su pie sin poder flexionarse Ud. no podría dar ese empuje final que da a cada paso.

También dice el estándar el lomo permanecerá fuerte y firme, esto requiere que el lomo del animal sea razonablemente rígido y fuerte y que no se sacuda debido a que sea este muy flojo o muy largo, o por proporciones y/o angulaciones incorrectas.

La línea del lomo del Dobermann deberá mantenerse recta y nivelada. Un perro que rebota gasta energía en elevar su cuerpo del piso, en un ejemplo concreto, un animal que se mueva media pulgada hacia arriba y abajo con cada paso, por cada milla (1.6 km) habrá gastado energía para saltar unos 32 metros, es decir que después de una hora de trote habrá derrochado energías como para subir unos 30 pisos de altura.

Continuando con la observación lateral del movimiento, la cabeza debería estar extendida algo por encima de la horizontal tal como se ve en la figura 1, este es el porte natural de la cabeza de un Dobermann al trote, no debería mover su cabeza con respecto a su cuerpo como es típico por ejemplo en un Poodle.

Evaluación del movimiento hacia abajo y atrás del andar.

El movimiento hacia abajo y atrás del andar se describe en la norma como " Cada pierna trasera se mueve en línea con la delantera en el mismo lado. Las patas traseras y delanteras se moverán en línea pero ni hacia fuera ni hacia adentro. Al moverse en el trote rápido, un perro bien construido dejara una " única huella ".

La figura 3 se muestra el correcto movimiento hacia abajo y atrás para un Dobermann. En la figura 4 se han añadido líneas para destacar que la pierna forma una columna recta y se mueve en el mismo plano que la pierna opuesta del mismo lado convergiendo hacia una línea central del cuerpo del animal.

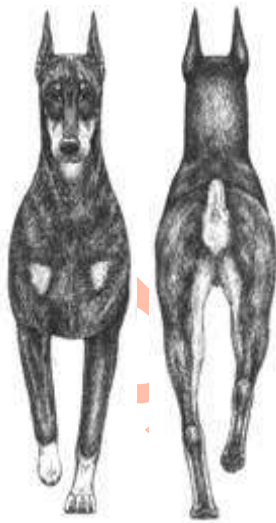


Figura 3

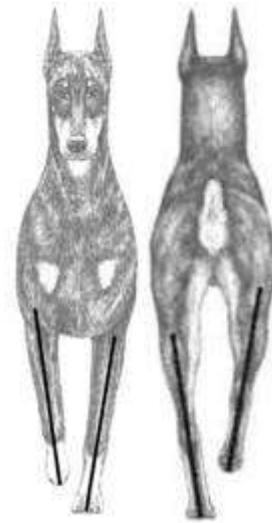


Figura 4

Las piernas deben estar rectas a lo largo de todo recorrido, no sólo al principio y al final de la etapa. La norma exige a las piernas "no ir ni hacia adentro ni hacia afuera" Esto excluye ciertas desviaciones de estructura que se examinan en la siguiente sección.

Nótese en las figuras 3 y 4 que las patas traseras no se pueden ver cuando el perro se acerca, ya que las piernas delanteras se mueven en línea con las traseras y cubren su vista, del mismo modo, cuando mira desde atrás las patas traseras no deben permitir la visualizar las delanteras.

La importancia de trasladarse con las piernas rectas puede apreciarse si se comparan las piernas de los perros con las de los humanos. Es muy raro encontrar un corredor de resistencia que no posea piernas rectas, si las piernas rodillas y pantorrillas no estuvieran alineadas gran parte de la fuerza de propulsión se perdería en las articulaciones. En verdad causarían una fuerza lateral en las articulaciones pudiendo dañarlas, y hacer que el deportista fuera ineficiente. El mismo razonamiento se aplica a los perros que no mantienen rectas sus piernas en su movimiento.

La norma también exige al Dobermann que deje una sola huella al trote rápido. El objetivo de esta regla es lograr equilibrio y conservación de energía. Imagine un perro que no deja una sola huella. Ese animal tendrá una tendencia al rolido, imagine tal movimiento como el de un barco en el mar se mueve constantemente de lado a lado en forma transversal. Esto es ilustrado por la Figura 5 a continuación:

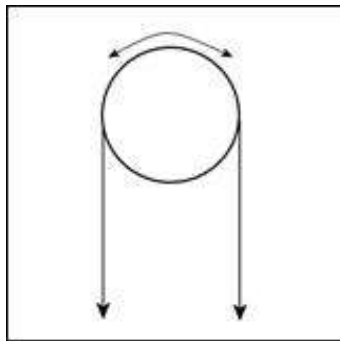


Figura 5

Las piernas se encuentran en las esquinas del perro. Si el perro se mueve sin converger, es decir sin apoyar sus patas en la línea central de su cuerpo, habrá una tendencia del cuerpo a rolar. Esto ocurre porque sólo una pierna de un par (delanteras o traseras) está en el suelo. Cuando la trasera toca el suelo, el otro pie trasero se mueve para el siguiente paso. Lo mismo sucede con el frente. Cuando sólo la pierna izquierda está apoyando, habrá una tendencia a que el perro role hacia la derecha. Cuando sólo la pierna derecha está apoyando, habrá una tendencia a rolar a la izquierda. Las piernas delantera y trasera del perro se mueven en forma opuesta, por ello a cada apoyo causará un rolido a cada paso. Este rolido es claramente apreciado en perros de un set amplio como el Bulldog.

Aun cuando el Dobermann tenga una falla en su convergencia al andar no se notará tanto como en un perro de patas cortas y lomo ancho, sin embargo esa tendencia al rolido existirá, siendo que este no es un movimiento eficiente en un perro de trabajo. La convergencia es muy importante al juzgar un Dobermann.

El perro se debe mover en línea recta con el cuerpo recto para tener un movimiento eficiente.

Algunas fallas estructurales causarán a un perro el avanzar lateralmente. En estos casos a pesar de que el perro parece moverse en línea recta, su columna vertebral no está alineada con la dirección del movimiento.

Como la estructura afecta al Movimiento

En una presentación, el juez hace una evaluación para examinar la cabeza, el color, condición, temperamento, la estructura, etc.

Las consideraciones estructurales en dicha evaluación a menudo pueden predecir cómo se moverá un perro, sin embargo hay razones por las que las conclusiones alcanzadas a partir de la evaluación estructural estática no coincidirán con la forma en que el perro de verdad se mueve.

La estructura y la musculatura del perro controlan el movimiento de un perro. Si el perro se encuentra en buenas condiciones físicas (peso, el tono muscular, con buenos tendones y ligamentos), entonces su musculatura no es punto a tener en cuenta para su movimiento. Dicho perro se desplazara tan bien como lo permita su estructura. En el caso contrario puede ocurrir que un perro con correcta estructura se desplace malamente por falta de condición física apropiada. Esto es particularmente notable en el movimiento frontal. Los hombros no están conectados al resto de la estructura a través de las articulaciones, sino que están conectados a través de los tejidos blandos (músculos, tendones, etc.) Es totalmente posible que un perro se mueva incorrectamente debido a la falta de acondicionamiento en lugar de falta de estructura.

La mayoría de los jueces están de acuerdo en que “observar del movimiento del perro es la mejor manera de determinar si la evaluación estática había sido correcta.

Para moverse correctamente el perro debe estar correctamente estructurado. La estructura correcta del Doberman según El Doberman Pinscher Ilustrado se muestra en la Figura 6 a continuación:

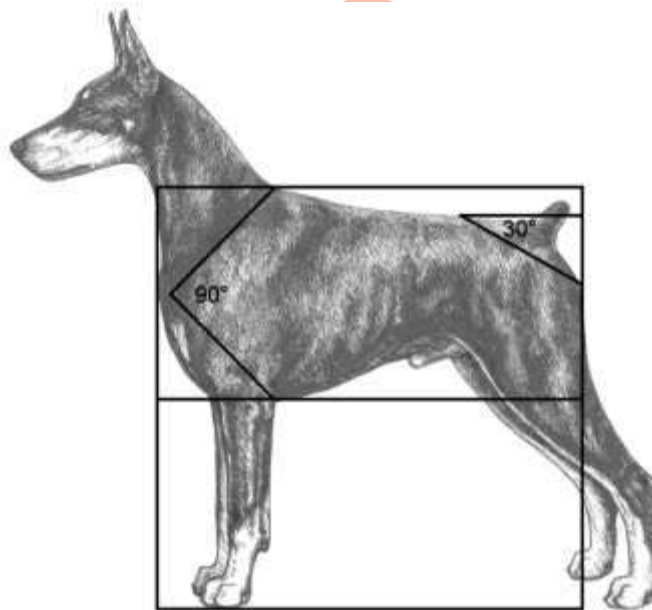


Figura 6

Esta estructura presenta las proporciones y ángulos que definen un Doberman Pinscher.

Las desviaciones de esta estructura provocaran también desviaciones del movimiento ideal.

A continuación se destacan cómo ciertas desviaciones estructurales afectan al movimiento de los Doberman.

La primera cuestión estructural muy importante es requisito del Dobermann el ser “cuadrados”. Dos variantes a esta norma pueden ocurrir. El perro tiene el cuerpo demasiado largo o demasiado corto. A diferencia de razas cuyos cuerpos son largos que altos un perro cuadrado debe tener esas proporciones correctas y ángulos para poder moverse correctamente. Sencillamente no hay más espacio para acomodar interferencias entre las patas delanteras y traseras de un perro cuadrado.

Considere un Dobermann con un exceso de angulación trasera. Este exceso de angulación trasera, causa un exceso de alcance por lo tanto sus patas traseras interferirán con las de adelante al moverse. Un perro cuadrado deberá encontrar una manera de compensar ese desequilibrio a fin que sus piernas no interfieran entre sí debajo de su cuerpo. Podrá compensar moviendo con sus patas traseras a un lado de las delanteras al pisar, o bien dentro de la pisada delantera.

Estos defectos no existen en animales de cuerpo alargado dado que hay más espacio bajo su cuerpo para mover las piernas que son proporcionalmente más cortas. En un cuerpo cuadrado como el del Dobermann estos defectos son fácilmente apreciables. Un Dobermann con una longitud de piernas mayor a la profundidad de su cuerpo tendrá los mismos problemas por las razones arriba mencionadas.

El típico síntoma de estas desviaciones del estándar se nota al desplazarse hacia adelante con la columna vertebral apuntando en distinta dirección, como si su cuerpo fuera desplazado por el viento, también llamado “crabbing” o movimiento de cangrejo.

La otra forma de compensar es abrir las patas traseras al pisar aunque es más típico el ver al Dobermann realizando el arriba mencionado efecto de “cangrejo”, si así lo pudiéramos llamar.

Continuemos ahora con las imperfecciones de la estructura frontal, pasemos a la angulación de sus hombros.

La norma explica que la angulación de los hombros del Dobermann debe ser de 45 grados sobre la vertical. Asimismo, cuando el Dobermann extiende su pierna delantera el Angulo que forma con sus hombros en su máxima extensión no deberá sobrepasar los 45 grados.

Un perro con hombros más empinados que en la Figura 6, digamos de 35 grados sobre la vertical, en lugar de 45 grados, no puede tener el mismo alcance. Uno de los resultados de esta falla estructural es un perro que realiza pasos más cortos.

Piense en una persona normal, cuyos pasos se acortan en un 10%. Esa persona tiene que realizar un 10% más pasos para cubrir la misma distancia... una incómoda forma de andar. Lo mismo se aplica a los perros. Para un determinado perro “cuanto mayor sea la longitud de su paso natural, mayor será la eficiencia en su andar”.

Aunque la parte delantera y trasera se mueven a la misma velocidad con el mismo número de pasos es posible que los largos de las zancadas no sean iguales. Esto puede ocurrir cuando el perro esta desequilibrado en su angulación, o sea que tenga mayor angulación en su parte trasera que delantera, esto es común en los Dobermann.

En este caso su paso delantero es más corto que su paso posterior.

Para compensar deberá levantar su pierna delantera más arriba para mantenerla en el aire más tiempo, mientras que sus patas traseras realizan los pasos más largos.

Esta falla estructural causa también que el perro rebote permanentemente y un andar ineficiente como hemos explicado anteriormente.

El frente correcto del cuerpo de un Dobermann se refleja en la figura 7:



Figura 7

En el frente correcto, las piernas se encuentran en una línea recta desde el hombro a través del codo, manos y pies. Las piernas son paralelas y caen en forma recta bajo los hombros del perro.

Las imperfecciones típicas del frente se muestran en la Figura 8 y comprenden, codo hacia afuera, codos hacia adentro, patas hacia afuera, y hacia adentro.

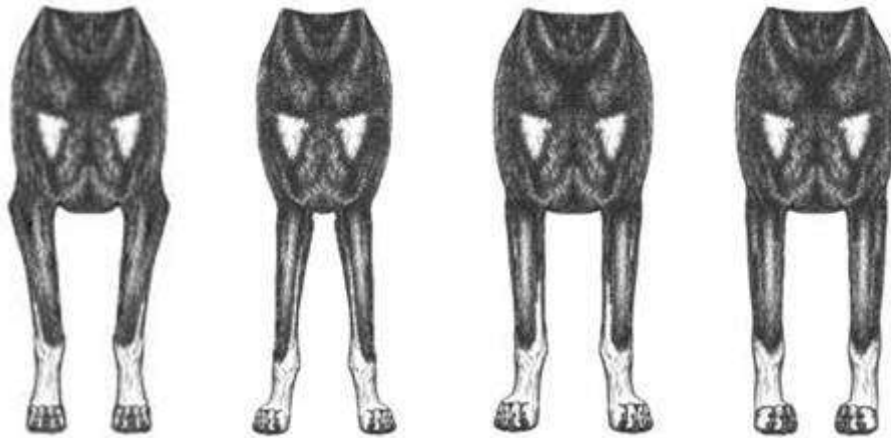


Figura 8

No vamos a hablar de cada uno de estos fallos de forma individual, ya que todos comparten un problema común. Evidentemente, ninguna de estas estructuras de frentes permitirá al perro a pasar con las piernas en una forma recta, simplemente porque las piernas no están estructuradas de tal manera en el stand.

La propulsión se pasara a través de las articulaciones pero al no estar en línea recta las piernas y las articulaciones se desplazaran lateralmente y también la fuerza se desplazara lateralmente perdiendo eficiencia, esto además exige mucho más a las articulaciones y cansa al animal más rápidamente.

Antes de salir de la parte delantera, es importante tener en cuenta los pies y las cuartillas. La norma describe como "cuartillas firmes y casi perpendiculares al suelo. Las pezuñas pueden ser eliminadas. Pies bien arqueados, compactos, como los de un gato, rectos, ni hacia adentro ni hacia afuera".



Figura 9 Figura 10

Figura 9 ilustra la correcta pata delantera. La ligera pendiente en el carpo proporciona una suspensión para absorber golpes, mientras que el los dedos juntos proporcionan una base de apoyo firme. La figura 10 muestra un carpo débil y una "mano" que no es "como el de un gato". Unos carpos débiles se flexionan demasiado cada vez que la "mano" golpea el suelo, absorbiendo más energía, que debería haber sido utilizada para impulsar el perro. Análogamente, dicha debilidad de "manos" absorbe demasiada energía y será una zona propensa a las lesiones. Ambos defectos pueden conducir además de una ineficiencia en el gasto de energía y a lesiones tempranas en el animal.

Pasemos ahora a examinar la parte posterior.

El movimiento es más fácil de juzgar que el de la parte delantera porque las piernas están unidas al resto de la estructura a través de las articulaciones, no solamente a través de los tejidos blandos. El movimiento trasero está más influenciado por la estructura, y no tan fuertemente influenciado por la condición física.

Asimismo, el movimiento de la parte trasera es menos complejo que el de la parte frontal, debido a que el hombro se mueve arriba y abajo y gira a través de su movimiento normal. La parte posterior no tiene esa complejidad.

La norma describe la parte posterior de la siguiente manera:

"La angulación de las patas traseras deberá estar equilibrada con las delanteras. La cadera deberá formar un Angulo de 30 grados con la columna del animal, produciendo una forma ligeramente redondeada y bien firme de la grupa. Los muslos en Angulo recto con la cadera, son largos y amplios y bien musculosos a ambos lados de la tibia y claramente definidos. Aunque el perro esté en reposo, la línea desde la articulación tibio-tarsiana al talón debe ser perpendicular al suelo".



Figura 11

La norma describe la estructura de la parte trasera como la ilustración en la figura 11. El único aspecto que necesita mucha atención es la longitud de los garrones, ya que es vital para el correcto movimiento del Doberman. La norma ilustra la longitud correcta de garrones, a pesar de que la norma no lo describe con palabras.

Tomando en cuenta como el Doberman es descrito en su estándar como "Compactamente construido, muscular y poderoso, de gran resistencia y velocidad." Uno esperaría ver garrones de longitud moderada para lograr el equilibrio deseado entre la resistencia y la velocidad. Unos garrones largos son normalmente asociados con animales como conejos o antílopes... bueno para ráfagas cortas de alta velocidad, pero no la resistencia. Los cortos en cambio se asocian con animales más lentos pero potentes y de largo aliento, pero que no son veloces. El Doberman no es ninguno de estos, hay que llegar a un equilibrio, por lo que una moderada longitud de garrón es lo deseable. Una buena manera de entender la estructura trasera correcta es el estudio de las imperfecciones típicas.

Algunas desviaciones se muestran en la Figura 12 y representan, de izquierda a derecha, sobre-angulación, cuartos traseros demasiado rectos y con grupa chata, y por ultimo cuartos traseros sobre angulados con cuartillas largas y grupa empinada.



Figura 12

Una parte trasera sobre angulada rara vez coincide con una parte delantera sobre angulada. Por lo tanto, la mayoría de los perros con esta falla estarán seguramente desequilibrados.

El exceso de angulación trasera causa un exceso de alcance trasero tal cual fue explicado antes en este artículo. El animal compensará con el "cangrejeo".

En el siguiente gráfico la parte trasera recta con una grupa plana. El resultado previsto es un movimiento trasero restringido. El perro no podrá realizar pasos con la longitud suficiente. Su recta y plana grupa no permitirá que la pierna trasera se extienda lo suficiente.

Cuando la cuartilla y articulación tibio-tarsiana están sobre anguladas es un caso particularmente preocupante. Se producen los mismos problemas que en el primer ejemplo, pero con la articulación tan angulada la cuartilla trasera no podrá enderezarse nunca. Un perro con estas fallas se suele mover con su parte trasera muy por debajo de él sin poder hacerlo en forma potente.

Una combinación de las fallas que se ven de vez en cuando en Dobermanns es la que combina piernas traseras sobre anguladas con una grupa plana. Este perro parecerá circular correctamente, porque la grupa plana compensa la sobre-angulación permitiéndole mejor alcance. Parecerá un andar correcto, cuando en realidad coexisten dos imperfecciones, en lugar de una.

Volviendo al estándar se describe excelentemente en forma gráfica como debería verse un Dobermann desde atrás. El estándar hace énfasis en el hecho que las piernas deben ser rectas y que el animal debe moverse con las piernas rectas tal cual se muestra en la figura 3 y 4.

Otras desviaciones típicas se ven en la figura 14, y tienen el mismo problema que hemos señalado en las desviaciones en la parte frontal. Estas piernas no son rectas, ni siquiera al estar de pie en la posición normal en un caso las piernas están hacia afuera y en otras hacia adentro lo que podríamos llamar chueco o patizambo.

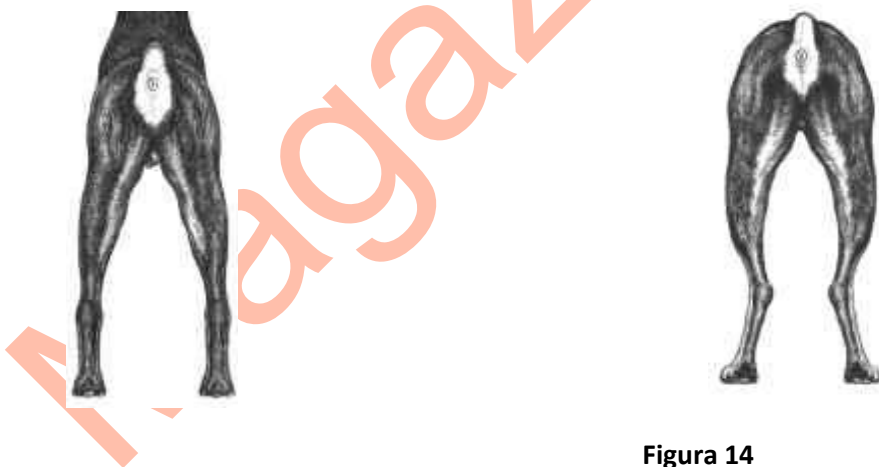


Figura 14

En estos casos como dijimos anteriormente; "La propulsión se pasará a través de las articulaciones pero al no estar en línea recta las piernas las articulaciones se desplazaran lateralmente y también la fuerza se desplazara

lateralmente perdiendo eficiencia, esto además exige mucho más a las articulaciones y cansa al animal más rápidamente. “

Resumen

Al comienzo de este artículo, se explica la forma correcta de apreciar lateralmente el movimiento de un Dobermann, así como el movimiento de sus piernas. La intención fue inculcar una visión correcta del movimiento de los Dobermann en la mente del lector.

Posteriormente, el artículo se describe la mecánica de la forma de moverse, y se explican ciertos rasgos estructurales de la afectan. Usando estas fallas estructurales se explica COMO NO DEBE MOVERSE un Dobermann. Aunque es importante comprender las fallas y la forma en que afectan al andar, el lector debe tener cuidado de no caer en la BUSQUEDA DE FALLAS, como el medio principal para evaluar el movimiento. Los buenos jueces primero reconocerán los méritos del animal y a continuación, evaluarán el movimiento del perro basado en el equilibrio de las virtudes contra sus fallas.

Se debe destacar la importancia de un JUICIO POSITIVO. A continuación encontrará una repetición de las ilustraciones de un correcto andar del Dobermann, junto con una repetición de una descripción correcta de su andar tal y como se describe en su estándar. Esperemos que el lector se concentre en estos puntos dado que son el elemento más importante de este artículo.

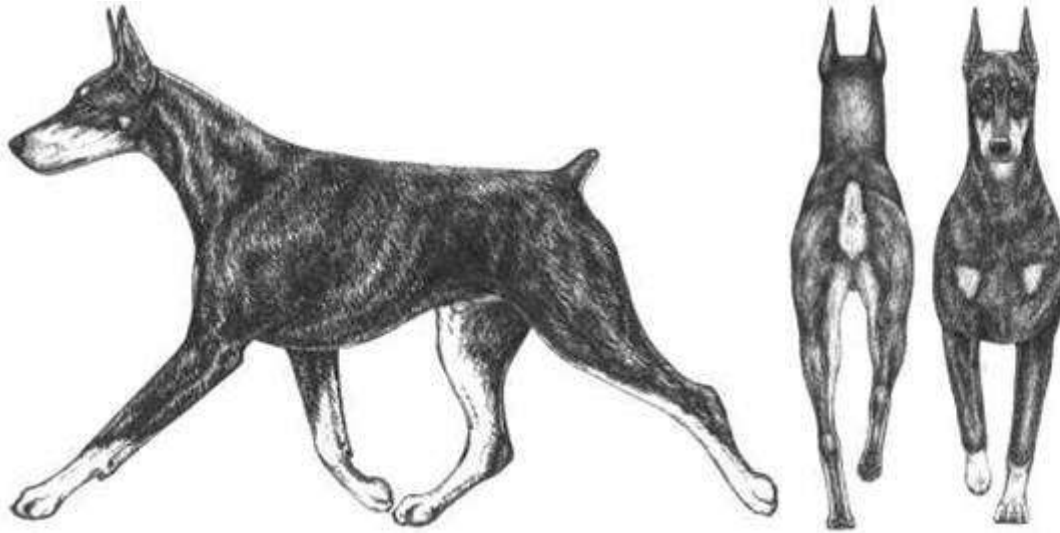
Estándar del Doberman Pinscher AKC

Aprobado el 6 de febrero de 1982

Reformado el 6 de noviembre de 1990;

Refiriéndose a su andar al trote;

"Suelto, equilibrado y vigoroso, con buen alcance en los cuartos delanteros y la buena producción de energía en los cuartos traseros. Al trote, hay una fuerte acción posterior del cuarto trasero. Cada pierna trasera se mueve en línea con la delantera en el mismo lado. Patas traseras y patas delanteras deben moverse rectas ni hacia fuera ni hacia adentro. La espalda permanece fuerte y firme. Al moverse en el trote rápido, un perro bien construido dejara una única huella".



Sobre el Autor



Bob Vandiver fue Presidente General de Educación de jueces del DPCA, también de Educación del Criador, y Educación del Expositor para DPCA. Él ha estado relacionado con los Dobermans desde 1969. Él y su esposa, Nancy, han criado en forma limitada pero con éxito bajo el prefijo Mistel. Bob fue aprobado como juez de Dobermans en 1995 y está aprobado ahora para juzgar todas las razas de trabajo y la mayoría de las deportivas.

* Notas del traductor.

En la traducción del estándar de FCI al español se traduce el término "free" como libre siendo esta una traducción literal del término, cuando en realidad al entender de este traductor el termino castellano que debe corresponder a su significado real en el contexto de la descripción es "Suelto" por que se refiere a la soltura en el movimiento del animal.

Asimismo, se ha traducido el término "Pastern" como garrón, siendo que la traducción también puede ser entendida como cuartilla.