

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 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 específicas para ellos. Algunos ejemplos serán el caminar levantando 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 Doberman es el galope y que este sería su más cómodo andar. Sin embargo, mediante la observación de muchos Dobermanns 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 Doberman se lo evalúa en el trote en las exposiciones, como son la mayoría de las otras razas, por esta razón, esta discusión se limitará a ese andar.

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 con la mínima cantidad de energía. Esto exige que no se rebote, no se balancee o se realice torsión en el eje vertical.

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

En la mayoría de los perros, la parte trasera proporciona la mayor fuerza de propulsión de 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 alguna energía de propulsión adicional.

El estándar del Dobermann describe su andar como “libre”, 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 serán movidas ni hacia fuera ni hacia adentro. La espalda permanece fuerte y firme. Al moverse en el trote rápido, un perro bien construido deja una “única huella”.

Evaluación lateral del andar

La figura de abajo es una vista lateral del Doberman al trote. La gráfica fue tomada de [El Doberman Pinscher Illustrated](#)¹ 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 “libre, equilibrado y vigoroso, con buen alcance en los cuartos delanteros y la buena producción de energía en los cuartos traseros.

Notese 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.

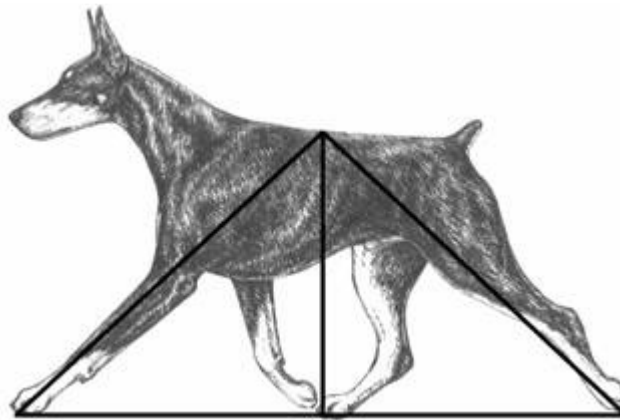


Figura 2

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. Notese 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 , derrochara energía. Cuanto más cerca del suelo permanecen las patas menos energía se requiera para el movimiento . Hay viejo termino canino 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 lateralmente el movimiento del perro siga sus pisadas a medida que se mueve.

Al trote, sus piernas deberan 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 se 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 que piso la pata delantera se produce solo un leve movimiento hacia adelante del cuerpo del animal cuando ambas patas delantera y trasera estan 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 "libre 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 tomar nota de 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 la los musculos de la cadera músculos están haciendo la mayor parte del trabajo. En la segunda fase, la pierna pasa por debajo de la cadera y usa los musculos superiores de la pierna para darle energía.

En la tercera fase la pierna continua hacia atrás de las caderas y continua hacia atrás de esta hasta su maxima extensión. Una combinación de parte superior de la pierna y pata trasera proporcionan la energía necesaria dado que cerca del final de esta fase la pata trasera patear para obtener la la mayoría del la propulsión ultima.

El final de esta fase nos dice porque la pata trasera , lo 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 asi encontramos algunas analogías , El tobillo humano tiene algunas funciones analogas a las del perro. Tambien el movimiento del pie es similar al de la pata trasera 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 podria dar ese empuje final que da a cada paso.

Tambien dice el estandar el lomo permanecera fuerte y firme , esto requiere que el lomo del animal sea razonablemente rigido y fuerte y que no se sacuda debido a que sea muy flojo o muy largo o por proporciones o angulaciones incorrectas.

La línea del lomo del doberman debera mantenerse recta y nivelada. Un perro que rebota gasta energía en elevar su cuerpo del piso , en un ejemplo un animal que se mueva media pulgada hacia arriba y abajo con cada paso , por

cada milla (1.6 km) habra gastado energia para saltar unos 32 metros , es decir que después de una hora de trote habra gastado energias 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 : abajo y atrás de andar se describe en la norma como " Cada pierna trasera se mueve en línea con la delantera en el mismo lado. Patas traseras y patas delanteras seran movidas ni hacia fuera ni hacia adentro . Al moverse en el trote rápido, un perro bien construido deja una " única huella " .

La figura 3 se muestra el correcto movimiento hacia abajo y atrás para un Doberman. En la figura 4 líneas 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

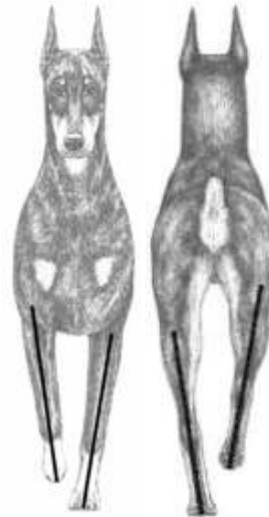


Figura 4

Las piernas deben estar rectas a lo largo 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.

Notese en las figuras 3 y 4 que las patas traseras no se pueden ver cuando el perro se acerca, ya que la 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 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 fuerza de propulsión se perdería en las articulaciones. En verdad causaría 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 exige a los perros que dejen 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:

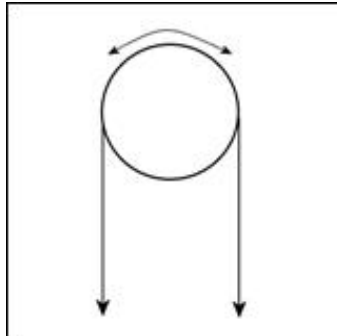


Figura 5

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

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

Algunas fallas estructurales causarán a un perro de avanzar lateralmente. 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 condicion fisica 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 estan de acuerdo en que “ observar del movimiento del perro es la mejor manera de determinar si la evaluación estatica es 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:

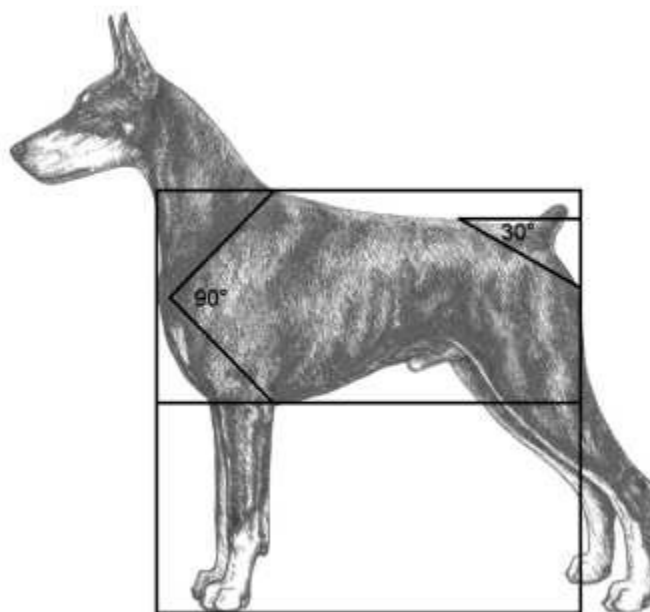


Figura 6

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

Las desviaciones de esta estructura provocaran tambien 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 Doberman el ser “cuadrados”. Dos variantes a esta norma pueden ocurrir. El perro tiene el cuerpo demasiado largo 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 excedente de alcance por lo tanto sus patas traseras interferirán con las de adelante al moverse. Un perro cuadrado encontrará una manera de compensar ese desequilibrio a fin que sus piernas no interfieran entre sí debajo de su cuerpo. Puede compensar moviendo con sus patas traseras a un lado de las delanteras al pisar los pies, o bien dentro de la pisada delantera.

Estos defectos no son vistos con animales de cuerpo alargado dado que hay más espacio bajo su cuerpo. En un cuerpo cuadrado como el del dobermann estos defectos son fácilmente apreciables. Un Doberman con una longitud de piernas mayor a la profundidad de su cuerpo tendrá los mismos problemas por razones análogas.

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 doberman extiende su pierna delantera el ángulo 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 está desequilibrado en su angulación, 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 doberman 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.

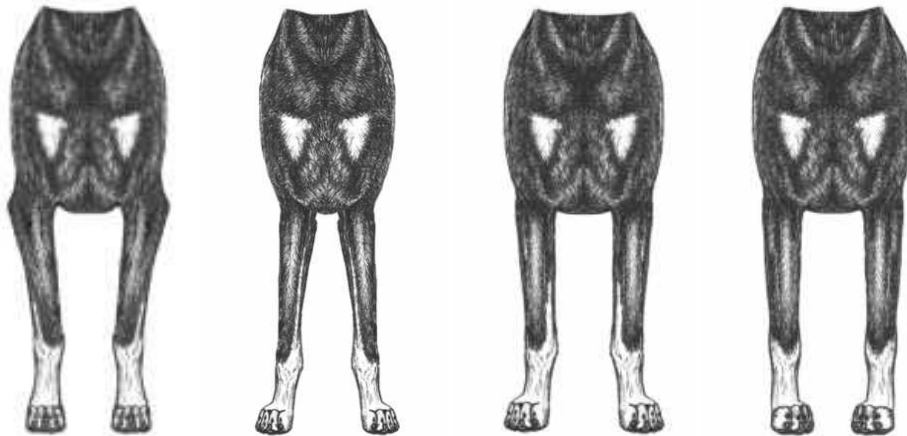


Figura 8

No vamos a hablar con cada uno de estos fallos de forma individual, ya que todos comparten un problema común.

Evidentemente, ninguna de estas estructuras frente 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 las articulaciones se desplazaran lateralmente y también la fuerza se desplazara lateralmente perdiendo eficiencia, esto además exige mucho mas a las articulaciones y cansa al animal mas rápidamente.

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



Figura 9 Figura 10

Figura 9 ilustra la correcta pata delantera . La ligera pendiente en la cuartilla proporciona una suspensión para absorber golpes, mientras que el los dedos juntos proporcionan una base de apoyo firme.

La figura 10 muestra una débil cuartilla y un pie que no es "como el de un gato". Una cuartilla débil se flexiona demasiado cada vez que el pie golpea el suelo, absorbiendo mas energía que debería ser utilizada para impulsar el perro. Análogamente, dicha debilidad de pie 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 del cuarto trasero deberá estar equilibrada con el cuarto delantero. La cadera deberá formar un ángulo de 30 grados con la columna del animal , produciendo una forma ligeramente redondeada y bien llena de la grupa"

En ángulo recto a los huesos de la cadera, son de largo, ancho, musculosos y bien a ambos lados de los muslos, con sofoca claramente definidos. Zancas superior e inferior son de igual longitud. Si bien el perro está en reposo, Hock al talón es 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 la cuartilla trasera, ya que es tan vital para la correcta circulación de los perros.

La norma ilustra la longitud correcta de cuartilla trasera , a pesar de que la norma no lo describe en 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 una cuartilla trasera de longitud moderada para lograr el equilibrio deseado entre la resistencia y la velocidad. Una cuartilla larga es normalmente asociado con animales como conejos o antílopes... bueno para ráfagas cortas de alta velocidad, pero no la resistencia. Una cuartilla corta es normalmente asociado con animales mas lentos pero potentes y duraderos, pero que no son veloces . En Doberman no es es ninguno de estos , hay que llegar a un equilibrio, por lo que una moderada longitud de cuartilla 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 derrecha , sobreangulacion , cuartos traseros demasiado rectos y con grupa chata, y por ultimo cuartos traseros sobreangulados con cuartillas largas y grupa empinada.



Figura 12

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

El exceso e 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 alcance no puede realizar pasos con la longitud suficiente.

El perro no puede llegar en virtud de lo suficiente. Su recta y plana grupa no permitirá que la pierna trasera se extienda lo suficiente.

Cuando la cuartilla y articulación tibiotarsiana están sobreanguladas 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. 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 Dobermans es la que combina piernas traseras sobreanguladas con una grupa plana. Este perro parecerá circular correctamente, porque la grupa plana compensa la sobreangulación permitiéndole mejor alcance. Parecerá un andar correcto, cuando en realidad hay dos imperfecciones, en lugar de una.

Volviendo al estándar se describe excelentemente en forma gráfica como debería verse un doberman 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 estar en línea recta las piernas las articulaciones se desplazaran lateralmente y también la fuerza se desplazara

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

Resumen

En un principio, este artículo se explica el lado correcto de andar y de la correcta-y-de nuevo la circulación de los Doberman Pinscher. La intención era inculcar una visión de la correcta circulación de los Doberman en la mente del lector.

Posteriormente, el artículo se describe la mecánica de la forma de andar y discutido ciertos rasgos estructurales de la afectan. Fallas estructurales se utiliza para describir el movimiento incorrecto. Uso de fallas ayuda a comprender la forma en que el perro no debe pasar.

Aunque es importante comprender las fallas y la forma en que afectan a andar, el lector debe tener cuidado de no caer en la "culpa a juzgar", como el medio principal para evaluar el movimiento. Buenos jueces primero reconocen méritos y a continuación, evalúan el movimiento del perro basado en el equilibrio de las virtudes contra sus fallas.

Para destacar la importancia de juzgar positiva, a continuación encontrará una repetición de las ilustraciones de la correcta circulación, junto con una repetición de una descripción correcta de andar como se describe en su Standard. Esperemos que el lector se centrará en estos como el elemento más importante de este Papel.

Desde el Doberman Pinscher estándar

Aprobado el 6 de febrero de 1982

Reformado el 6 de noviembre de 1990

"Libre, equilibrado y vigoroso, con buen alcance en los cuartos delanteros y la buena conducción de energía en los cuartos traseros. Al trote, hay una fuerte parte trasera de la unidad de acción. Cada pierna trasera se mueve en línea con el foreleg en el mismo lado.. Trasero y delantero piernas son arrojados, ni fuera ni en. Volver sigue siendo fuerte y firme. Cuando se desplazan a un trote rápido, un perro bien construido una sola huella. "

