

2019 年版

武術套路競技規則

(JOC ジュニアオリンピックカップ武術太極拳競技規則)

(太極扇追加)

日本武術太極拳連盟 審判委員会

2023 年 6 月

1. 2019年版武術套路競技規則について

ルールの採用

- ・このルールはJOCジュニアオリンピック大会武術太極拳競技に適用する。
- ・当該大会のブロック予選では、このルールの使用を推奨するが、強制するものではなく、各ブロックの実情に合わせ、2005年版等の使用を認める。
- ・このルールに定めのない部分については、2005年版ルールを適用する。

ジュニア大会の年齢規定

- ・年齢規定については、大会ごとの要綱に従う。

ジュニア大会の時間規定

- ・演技の時間規定については、大会ごとの要綱に従う。

B 組審判の構成と打点

- ・2005年版ルールと同様に、3人のB組審判員と審判長の4人が打点を担当する（小数点以下第2位まで打点）。
- ・4つの打点の最高点と最低点を除く2つの打点の平均を小数点以下第3位まで計算し（小数点以下第4位切り捨て）、それを選手の演技レベルの得点とする。

やり直し

- ・演技を完成できなかった場合、選手からの申し出があればやり直しを認める。
 - ①地震などの天災、停電、採点システムの故障などの客観的原因
→当該組または種目の最後の選手としてやり直しを認める。減点なし。
 - ②忘却、けが、器械の破損など、選手に起因するやり直し
→当該組または種目の最後の選手としてやり直しを認める。1点の減点とする。

套路減点

- ・国内大会では、従来と同様に套路審判1～2名を置き、以下の部分を判定する。最終的な減点の是非は審判長が判断する。
- ・規定の動作が①多い②少ない③改変された場合、1つの動作につき0.2点減点する。
※「改変」は別の名称の動作を実施することであり、規定動作の実施が十分でなく、規定どおりでない場合は「改変」ではない。
- ・規定の歩数が①多い②少ない場合、1歩につき0.1点減点する。
- ・南拳・南刀・南棍の発声が①規定通りの発声でない②多い③少ない場合、1回の発声につき0.2点減点する。

2. 動作の質

※以下、2.1～2.3 の表で*のある項目は、日本のジュニア大会のために設定された内容である。

2.1 長拳、剣術、刀術、槍術、棍術

カテゴリー	動作名称	減点内容	コード
手型	Quán 拳	拳面が平らでない 親指が中指の第2節（第1関節と第2関節の間）を押さえてない	01
	Zhǎng 掌	4本の指が、真っ直ぐに揃えられた状態でない 親指がしっかり折り曲げられ虎口についた状態でない	02
	Gōu Shǒu 勾手	5指が揃っていない 手首がしっかり曲がっていない	03
	Jiàn Zhǐ 劍指	人差し指と中指が真っ直ぐに揃えられた状態でない 親指が薬指と小指を押さえていない	04
平衡	Bān Jiǎo Chāo Tiān Zhí Lì 搬脚朝天直立側踢抱脚直立 (脚をつかんで頭の高さまで上げ、立ったままで挙げた足を垂直に保持する) Cè Tī Bào Jiǎo Zhí Lì 側踢抱脚直立 (横に蹴り上げて、頭の高さまで脚をつかみ、立ったままで挙げた足を垂直に保持する)	支え脚が曲がる 挙げた脚が曲がる	10
	Hòu Tī Bào Jiǎo Zhí Lì 后踢抱脚直立	上体が45度以上前傾している（45度より低い） 支え脚が曲がる	11
	Yǎng Shēn Píng Héng 仰身平衡	前に挙げた脚が水平より低い	12
	Shí Zì Píng Héng 十字平衡	上体が水平より低い 支え脚が曲がる	13
	Kòu Tuǐ Píng Héng 扣腿平衡 Pán Tuǐ Píng Héng 盘腿平衡	支え脚の大腿部が水平でない	14
	Cè Shēn Píng Héng 側身平衡 Tàn Hǎi Píng Héng 探海平衡	支え脚が曲がる 挙げた脚が曲がる	15
	Wàng Yuè Píng Héng 望月平衡	上体が水平から45度以上高い 腰を支え脚側にねじって後方を見ていない 挙げた足の足首から甲にかけて平らに伸ばされていない	16

腿法	Qián Sǎo Tuǐ 前扫腿	支え脚の大腿部が水平より高い 払い脚の足裏が床から離れる 払い脚が45度以上曲がっている	20
	Hòu Sǎo Tuǐ 后扫腿	払い脚の足裏が床から離れる 払い脚が45度以上曲がっている	21
	Diē Shù Chā 跌竖叉	前脚の足首から下が内側に倒れて床に触れる 後ろ足が45度以上曲がっている	22
	Tán Tuǐ 弹腿 Dēng Tuǐ 蹬腿 Chuài Tuǐ 踹腿	曲げた状態から伸ばした状態への蹴り脚の振り幅が 45度より小さい	23
	Zhèng Tī Tuǐ 正踢腿 Cè Tī Tuǐ 侧踢腿	蹴り上げた時に膝が曲がっている 支え脚の踵が床から離れる	24
	Lǐ Hé Pāi Jiǎo 里合拍脚 Bǎi Lián Pāi Jiǎo 摆莲拍脚 Dān Pāi Jiǎo 单拍脚	打ち鳴らす脚のつま先が肩の高さを超えない 打ち鳴らしが空振るまたは音が出ていない	25
	Tí Xī (Dú Lì) 提膝 (独立)	挙げた脚の膝が腰の高さを超えていない 挙げた脚の膝から下が内側に向いていない 挙げた脚の足首から甲にかけて平らに伸ばし、内側 に収められていない	26
跳躍	Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 Téng Kōng Xié Fēi Jiǎo 腾空斜飞脚 Téng Kōng Shuāng Fēi Jiǎo 腾空双飞脚 Xuàn Fēng Jiǎo 旋风脚 Téng Kōng Bǎi Lián 腾空摆莲	打ち鳴らす脚のつま先が肩を越えない 打ち鳴らしが空振るまたは音が出ていない 空中で足を打ち鳴らしていない*	30
	Téng Kōng Zhèng Tī Tuǐ 腾空正踢腿	蹴り脚のつま先が額に触れる瞬間に下の脚が曲がる	31
	Cè Kōng Fān 侧空翻 Cè Kōng Fān Zhuǎn Tǐ 360° 侧空翻转体 360°	空中で脚が45度以上曲がっている	32
	Xuànzi 旋子 Xuàn Zǐ Zhuǎn Tǐ 旋子转体	(旋子転体) 転体時に上体が水平より45度以上高い 空中で脚が45度以上曲がっている	33
	Téng Kōng Jiàn Tàn 腾空箭弹 Téng Kōng Dēng Tuǐ 腾空蹬腿	曲げた状態から伸ばした状態への蹴り脚の振り幅が 45度より小さい 蹴り出した脚が水平より低い	34

歩型	Gōng Bù 弓歩	前脚の膝が甲の上でない 前脚の大腿部が水平でない 後ろ脚の足の裏の一部が明らかに床から離れる 後ろ脚のつま先が内側に向いていない	50
	Mǎ Bù 馬歩	大腿部が水平でない 両脚の内側部分の間の距離が肩幅より狭い 膝が内側に入っている 踵が床から離れている つま先が45度以上開いている	51
	Xū Bù 虚歩	座っている脚の大腿部が水平でない 後ろ脚の踵が床から離れる	52
	Pū Bù 仆歩	座っている脚が完全にしゃがんでいない 伸ばした脚が完全に伸びていない 伸ばした脚のつま先が内側に向き、足裏が床に着いた状態でない	53
	Xiē Bù 歇歩	両脚が交差していない 臀部がしゃがんでいる脚のふくらはぎの上に座っていない	54
	Zuò Pán 坐盤	どちらかの臀部が床に座っていない どちらかの足が床から離れる	58
器械方法	Guà Jiàn 挂劍 Liāo Jiàn 撩劍	手首が伸びている 明らかに立円を描いていない	60
	Wò Jiàn 握劍	いずれかの指が剣の刃に触れている	61
	Chán Tóu 缠頭 Guǒ Nǎo 裹脑	刀背が体から離れすぎている	62
	Lán Qiāng 拦 Ná Qiāng 拿 Zhā Qiāng 扎枪	(拦、拿枪) 槍先が明確な円弧を描いていない 槍の持ち手部分が握りから後ろに出る (扎枪) 腕と槍が水平で直線になっていない	63
	Píng Lūn Gùn 平抡棍	明らかに水平に円を描いていない	64
	Lì Wǔ Huā Qiāng 立舞花槍 Lì Wǔ Huā Gùn 立舞花棍 Shuāng Shǒu Tí Liāo Huā Gùn 双手提撩花棍	槍/棍が明らかに立円を描いていない	65
	Qì Xiè Pāo Jiē 器械抛接	器械を抱いて受け止める 剣/刀の柄、棍/槍の身(中間部分)を片手でつかんでいない	66

- 1つの動作中に該当する減点ポイント(ミス)が2つ以上あっても、1動作として0.1点減点する。
- 1組の動作中に該当する減点ポイント(ミス)が2つ以上あっても、1動作のミスとして0.1点減点する。
- 持久性平衡動作の静止時間が2秒に満たない場合は、0.1点減点する。
- 明確な立円でない/明確な水平の円でないとは、剣/棍/槍の先端が垂直/水平面から45度以上離れて回されていることを指す。

2.2 南拳、南刀、南棍

カテゴリ	動作名称	減点内容	コード
手型	Quán 拳	拳面が平らでない 親指が中指の中節（第1関節と第2関節の間）を押さえてない	01
	Hǔ Zhǎo 虎爪	5指の第1関節と第2関節が曲がり、離れるよう開かれていない 手のひらが押し出されていない	02
	Hè Zuǐ (Dǐng) Shǒu 鹤嘴 (頂) 手	5指が揃っていない 打ち出す時に手首が曲がっている	03
	Dān Zhǐ Zhǎng (Shǒu) 单指掌 (手)	人差し指がまっすぐでない 他の4指がしっかり曲がっていない	04
腿法	Qián Sǎo Tuǐ 前扫腿	支え脚の大腿部が水平より高い払い脚の足裏が床から離れる 払い脚が45度以上曲がっている	20
	Héng Cǎi Tuǐ 横踩腿 Dēng Tuǐ 蹬腿 Hǔ Wěi Tuǐ 虎尾腿	曲げた状態から伸ばした状態への蹴り脚の振り幅が45度より小さい	23
	Zhuǎn Shēn Hòu Bǎi Tuǐ 转身后摆腿	蹴り脚が曲がっている 蹴り足のつま先が腰の高さを超えない	25
	Tí Xī Dú Lì 提膝 (独立)	挙げた脚の膝が腰の高さを超えていない 挙げた脚の膝から下が内側に向いていない 挙げた脚の足首から甲にかけて平らに伸ばし、内側に収められていない	26
	Héng Dīng Tuǐ 横钉腿	曲げた状態から伸ばした状態への蹴り脚の振り幅が45度より小さい 蹴る脚が、体の反対側に向けて横方向に蹴られていない 蹴り脚のつま先が手前に引き込まれていない	27
跳躍	Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 Xuàn Fēng Jiǎo 旋风脚 Téng Kōng Bǎi Lián 腾空外摆腿	打ち鳴らす脚のつま先が肩を越えない 打ち鳴らしが空振るまたは音が出ていない 空中で足を打ち鳴らしていない*	30
	Cè Kōng Fān 侧空翻	空中で脚が45度以上曲がっている	32
滚翻	Téng Kōng Pán Tuǐ 360° Cè Pū 腾空盘腿360°侧扑	蹴り脚のつま先が頭の高さを超えない 空中で足を蹴り回していない*	40
	Téng Kōng Shuāng Cè Chuài 腾空双侧踹	蹴り出した時に両脚が離れて曲がっている	42

歩型	Gōng Bù 弓歩	前脚の大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 後ろ脚のつま先が内側に向いていない 後ろ脚の足の裏の一部が明らかに床から離れる	50
	Mǎ Bù 馬歩	大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 両脚の内側部分の間の距離が肩幅より狭い 膝が内側に入っている 踵が床から離れている	51
	Xū Bù 虚歩	座っている脚の大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 踵が床から離れている	52
	Pū Bù 仆歩	座っている脚が完全にしゃがんでいない 伸ばした脚が完全に伸びていない 伸ばした脚のつま先が内側に向き、足裏が床に着いた状態でない	53
	Dié Bù 蝶歩	後ろ脚の膝から下の内側が、床に着いていない 後ろ脚のくるぶしの内側が、床に着いていない	55
	Guì Bù 跪歩	後ろ脚の膝が床に触れている 臀部が後ろ脚のふくらはぎ上に座っていない	56
	Qí Lóng Bù 骑龙歩	前脚の大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 後ろ足の膝が床に触れている	57
器械方法	Chán Tóu 缠头 Guǒ Nǎo 裹脑	刀背が体から離れすぎている	62
	Dǐng Gùn 顶棍	棍の持ち手部分の端が床に着いていない 棍の先の端が頭部より低い	67

- 1つの動作中に該当する減点ポイント（ミス）が2つ以上あっても、1動作として0.1点減点する。
- 1組の動作中に該当する減点ポイント（ミス）が2つ以上あっても、1動作のミスとして0.1点減点する。
- 腾空外摆腿では、蹴り脚をたたかなくてもよい。
- 鯉魚打挺ではね起きる際に手を補助として使った場合や、はね起きずに背中で転がって起き上がった場合は、要求されている身体の部位以外を使っているため、「71 付加して支える」を適用して0.2点の減点とする。はね起きた後に足が動く、跳ぶ、手を着く、臀部が床に着くなどは、通常のバランスミスであり、それぞれの状況に応じて減点する。*

2.3 太極拳、太極劍、太極扇

形ゴリ	動作名称	減点内容	コード
手型/ 手法/ 身型	Quán 拳	拳面が平らでない 親指が中指の第2節（第1関節と第2関節の間）を押さえてない	01
	Zhǎng 掌	指が揃っている（特殊な手法を除く） 指がまっすぐ伸びている（特殊な手法を除く） 虎口が丸みを帯びていない（特殊な手法を除く） 掌心が引き込まれて丸みを帯びた状態でない（特殊な手法を除く）	02
	Jiàn Zhǐ 劍指	人差し指と中指が真っ直ぐに揃えられた状態でない 親指が薬指と小指を押さえてない	04
	手法	肘が上がっている 腕が伸びきっている 脇の下がつまっている	05
	身型	頭、体が真っ直ぐでない 背が丸まり、腰を反らし、臀部が後ろに突き出ている 肩がすくんでいる 腰がねじれ、臀部が横に突き出ている	06
平衡	Dīshì Qián Dēng Cǎi Jiǎo Píng Héng 低勢前蹬踩脚平衡	支え脚の踵が床から離れる 前に蹴り出す脚の膝が曲がっている 前に蹴り出す脚のつま先が外を向いていない	17
	Qián Jǔ Tuǐ Dīshì Píng Héng 前举腿低势平衡	しゃがむ過程で前に挙げた脚が曲がるあるいは水平より低い	18
	Hòu Chā Tuǐ Dīshì Píng Héng 后插腿低势平衡	支え脚の後ろに差し込んだ足が床に触れる	19
腿法	Diē Chā 跌叉	前脚の足首から下が内側に倒れて床に触れる 両脚の大腿部間の角度が45度より小さい	22
	Fēn Jiǎo 分脚 Dēng Jiǎo 蹬脚	挙げた足の膝が曲がっている 挙げた足が水平より低い	23
	Bǎi Lián Pāi Jiǎo 摆莲拍脚 Dān Pāi Jiǎo 单拍脚	打ち鳴らす時、蹴り脚が曲がっている 打ち鳴らしが空振るまたは音が出ていない 摆莲脚で蹴り脚が弧を描いていない*	25
	Tí Xī Dú Lì 提膝（独立）	挙げた脚の膝が腰の高さを越えていない	26
跳躍	Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 Xuàn Fēng Jiǎo 旋风脚 Téng Kōng Bǎi Lián 腾空摆莲	打ち鳴らす脚のつま先が肩を越えない 打ち鳴らしが空振るまたは音が出ていない 空中で足を打ち鳴らしていない*	30
	Téng Kōng Zhèng Tī Tuǐ 腾空正踢腿	蹴り脚のつま先が額に触れる瞬間に下の脚が曲がる	31

歩型	Gōng Bù 弓歩	前脚の膝が足の甲に達していないあるいはつま先より前に出ている 前脚の大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 後ろ脚の足の裏の一部が明らかに床から離れる 後ろ脚のつま先が内側に向いていない 後ろ脚の膝が曲がり、つま先と膝の方向が合っていない	50
	Mǎ Bù 馬歩	大腿部が水平より低いあるいは水平から45度以上高い 膝が内側に入っている	51
	Xū Bù 虚歩	前脚の足裏全体が床に触れている 後ろ脚の踵が床から離れる 後ろ脚の膝とつま先の方向が合っていない	52
	Pū Bù 仆歩	座っている脚が完全にしゃがんでいない 伸ばした脚が完全に伸びていない 伸ばした脚のつま先が内側に向き、足裏が床に着いた状態でない	53
	Shàng Bù 上歩 Tùi Bù 退歩 Jìn Bù 进步 Gēn Bù 跟歩 Cè Xíng Bù 側行歩	支え脚の膝とつま先の方向が合っていない 足をひきずる（特殊な動作は除く） 移動時に重心が起伏する 持ち上げる足が高すぎる	59
	器械方法	Guà Jiàn 挂劍 Liāo Jiàn 撩劍 Guà Shàn 挂扇 Liāo Shàn 撩扇	手首が伸びている 明らかに立円を描いていない
Wò Jiàn 握劍 Kāi Shàn 开扇 Hé Shàn 合扇		いずれかの指が剣の刃に触れている 開扇の際に、扇骨の底部を握って扇面を完全に開けず、扇の外骨と腕が一直線になっていない 合扇の際に、扇の2本の外骨が重なっていない	61
Cì Shàn 刺扇 Pī Shàn 劈扇		腕と扇の骨が一直線になっていない	63
Pāo Jiē Shàn 抛接扇		片手で扇の骨の底部を受け止められない	66
Jiǎo Jiàn 絞劍		剣先が明確な円を描いていない	68
Diǎn Shàn 点扇		手首が明らかに上に引き上げられていない	69

- 1つの動作中に該当する動作の減点ポイント（ミス）が2つ以上あっても、1動作として0.1点減点する。
- 1組の動作中に該当する動作の減点ポイント（ミス）が2つ以上あっても、1動作のミスとして0.1点減点する。
- 1套路において、拳、掌、劍指、手法、身型のミスの減点は、それぞれ最大0.3点とする。
この減点について、A組の各審判はミスが出るたびに減点し、採点システム上で最大0.3点を集計して減点する。
- 「支え脚の膝とつま先の方向が合っていない」とは、支え脚の膝が支え脚の足の内側を越えて内側に入ることを指す。

2.4 その他のミスと減点基準

カテゴリー	減点内容と基準	コード
バランスをくずす	上体がゆれる (-0.1) 足が移動する、跳ねる (-0.1)	70
	附加して支える (-0.2)	71
	倒れる (-0.3)	72
器械、服飾	器械が意図せずに床に触れる (-0.1) 器械の握りそこない (-0.1) 器械が体に当たる (-0.1) 器械が変形する (-0.1) 扇面と扇の骨がはがれて離れる (-0.1)	73
	器械が壊れる (-0.2) 扇の外骨または骨が折れる (-0.2) 扇の釘が抜け落ちる (-0.2)	74
	器械を床に落とす (-0.3)	75
	刀彩、劍穗、槍纓、服飾、頭の飾りが床に落ちる (-0.1) 刀彩、劍穗、軟器械が手(身体)に巻きつく (-0.1) 服が破けるあるいはボタンがはずれる (-0.1) 靴が脱げる (-0.1)	76
	持久性平衡の静止時間不足 (-0.1)	77
その他	ラインアウト (-0.1)	78
	忘却 (-0.1)	79

- ゆれる：選手の上体が2つの異なる方向に移動（揺れる）こと。たとえば、選手が重心を失い、バランスを保つために上体が左や右、前や後ろに倒れる、あるいは円を描くように回ってからまっすぐになるなどの場合、「ゆれた」とみなす。
- 移動：両足あるいは片足あるいは片脚と片腿で立っている、あるいは着地したとき、支えている足のいずれかが動いて元の場所と違う場所に移った場合、「移動」とみなす。
- 跳ねる：両足あるいは片足で立っている、あるいは着地したとき、支えている足のいずれかが床から離れて跳んだ（ホップした）場合、「跳ねた」とみなす。
- 附加して支える：選手の演技中、動いているときでも静止しているときでも、バランスをくずして、手、肘、膝、支え足でない足（片足で立つ姿勢をとっている間）、器械で支えた場合、「附加して支えた」とみなす。（注：動作の途中で手が床に触れたが、力がかかっていない（支えていない）場合は、「器械が意図せず床に触れる」と同等の状況とみなし、73で減点する。）
- 倒れる：選手の演技中、動いているときでも静止しているときでも、バランスをくずして、両手、頭、上腕部（肘より上）、肩、体幹部、臀部、あるいは体の2か所以上の部分が同時に、あるいは体の部分と器械（器械は腕の延長とみなされる）が同時に床に着いた場合、「倒れた」とみなす。（注：対練で、意図的に床に倒れる演技は、倒れたとみなさず、減点もしない。）
- 器械の変形：器械が本来の形状から45度以上曲がることを指す。

- ラインアウト：選手の演技中、コートラインの外の床に体の一部が触れた場合、「ラインアウト」とみなす。器械がコート外の床に触れた場合や、選手の体がコートラインの外に出たが、床に触れていない場合は、ラインアウトとはみなさない。
- 持久性平衡の静止時間：揭示は最初に静止状態が現れたときから開始する。これは長拳、剣術、刀術、槍術、棍術のみに適用される。
- 忘却：選手の演技中、動作を忘却して演技が中断・停止する、あるいは動作が混乱した場合、「忘却」とみなす。
- 1つの動作中、その他のミス（70～79）が2つ以上現れた場合は、累積して減点する。

3. 難度動作の完成が規定に合わない場合の基準

※動作難度の点はAが0.2、Bが0.3、Cが0.4。連接難度の点はコードの後ろの（ ）内に示す。

3.1 長拳、剣術、刀術、槍術、棍術

3.1.1 加点するかどうかの判定基準

難度	カテゴリー	動作	規定に合わない (加点しない)
動作難度	平衡	Bān Tuǐ Cháo Tiān Zhí Lì 搬腿朝天直立 111A Cè Tī Bào Jiǎo Zhí Lì 侧踢抱脚直立 112A Shí Zì Píng Héng 十字平衡 133B	上げた脚が垂直になっていない
		Hòu Tī Bào Jiǎo Zhí Lì 后踢抱脚直立 112C	上げた脚が垂直になっていない 肩から後ろで脚を抱きかかえていない
		Yǎng Shēn Píng Héng 仰身平衡 123A	上体が水平から45°以上高い
		Tàn Hǎi Píng Héng 探海平衡 153A	両脚の間の角度が135°より狭い
		Wàng Yuè Píng Héng 望月平衡 163A	後ろ脚（上げた脚）の大腿部が水平から45°より低い
	腿法	Qián Sǎo Tuǐ 540° 直身前扫 540°244A Qián Sǎo Tuǐ 900° 直身前扫 900°244B	回転の度数が不足している
	跳躍	Téng Kōng Zhèng Tī Tuǐ 腾空正踢腿 312B	助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない 蹴り上げた脚のつま先が額に触れていない
		Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 312A Téng Kōng Xié Fēi Jiǎo 腾空斜飞脚 312A Téng Kōng Shuāng Fēi Jiǎo 腾空双飞脚 312A	助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない 蹴り上げた脚が水平の高さを超えていない
		Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°, 720° 旋风脚 360°, 540°, 720° 323A, 323B, 323C Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 540°, 720° 腾空摆莲 360°, 540°, 720° 324A, 324B, 324C	助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない 回転の度数が不足している 蹴り上げた脚が水平の高さを超えていない
		Xuàn zǐ 旋子 333A Cè Kōng Fān 侧空翻 335A	助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない
Xuàn zǐ Zhuǎn Tǐ 360°, 720° 旋子转体 360°, 720° 353B, 353C Cè Kōng Fān Zhuǎn Tǐ 360° 侧空翻转体 360° 355B		助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない 回転の度数が不足している	

連接 難度	動+動 連接	Téng Kōng Fēi Jiǎo+Cè Kōng Fān 腾空飞脚+侧空翻 312A+335A(0.15)	跳躍間の助走が1歩を超えている
		Xuàn Fēng Jiǎo 360°+Xuàn Zǐ Zhuǎn Tǐ 720° 旋风脚360°+旋子转体 720° 323A+353C(0.15)	跳躍間の助走が4歩を超えている
		Xuàn Zǐ Zhuǎn Tǐ 360°+Xuàn Fēng Jiǎo 720° 旋子转体360°+旋风脚 720° 353B+323C(0.2)	
		Xuànzi+Qián Sǎo Tuǐ 540° 旋子+前扫腿 540° 333A+244A(0.15)	2つの動作の間に明らかな停止がある
動+静 連接		Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°,720°+ Mǎ Bù 旋风脚360°,540°,720°+马步 323A+1(0.1), 323B+1(0.15), 323C+1(0.2)	着地するとき、両脚が同時につかない 着地した脚が移動したり、跳んだりする 付加して支える 倒れる
		Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 540°, 720° + Mǎ Bù 腾空摆莲360°,540°,720°+马步 324A+1(0.1), 324B+1(0.15), 324C+1(0.25)	
		Téng Kōng Bǎi Lián 360°+Gōng Bù 腾空摆莲 360°+弓步 324A+7(0.1)	
		Téng Kōng Bǎi Lián 540°+ Pū Bù 腾空摆莲540°+仆步 324B+0(0.2)	
	Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°, 720°+ Diē Shù Chā 旋风脚 360°,540°,720°+跌竖叉 323A+4(0.1), 323B+4(0.15), 323C+4(0.25)	着地するとき、両脚が同時につかない 着地後、脚を滑らせて竖叉する 付加して支える 倒れる	
	Téng Kōng Bǎi Lián 360°+Diē Shù Chā 腾空摆莲 360°+跌竖叉 324A+4(0.1)		
	Xuàn Zǐ Zhuǎn Tǐ 360°, 720°+ Diē Shù Chā 旋子转体360°,720°+跌竖叉 353B+4(0.1), 353C+4(0.25)		
	Cè Kōng Fān + Diē Shù Chā 侧空翻+跌竖叉 335A+4(0.1)		
	Xuàn Fēng Jiǎo 360°,540°+Tí Xī Dú Lì 旋风脚360°,540°+提膝独立 323A+3(0.15), 323B+3(0.2)	打ち鳴らした脚が単独で着地しない 着地した脚が移動したり、跳んだりする 提膝する脚が床に触れる	
	Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 540°+Tí Xī Dú Lì 腾空摆莲360°,540°+提膝独立 324A+3(0.15), 324B+3(0.2)		

連接難度	動+静 連接	Téng Kōng Fēi Jiǎo+ Zuò Pán 腾空飞脚+坐盘 312A+6(0.1) Xuàn Fēng Jiǎo 360°+ Zuò Pán 旋风脚360°+坐盘 323A+6(0.1) Téng Kōng Bǎi Lián 360°+ Zuò Pán 腾空摆莲360°+坐盘 324A+6(0.1)	2つの動作の間に明らかな停止がある 両脚の大腿部が交差していない 付加して支える 倒れる
		Qián Sǎo Tuǐ 540°+ Zuò Pán 前扫腿 540°+ 坐盘 244A+6(0.1) Xuànzi + Zuò Pán 旋子+坐盘 333A+6(0.1)	2つの動作の間に明らかな停止がある 両脚の大腿部が交差していない 付加して支える 倒れる
	投+受 連接	Pāo+ Qiǎng Bèi+ Jiē 抛+抢背+接 445A+9(0.1) Téng Kōng Fēi Jiǎo+ Jiē 腾空飞脚+接 312A+9(0.1) Xuàn Fēng Jiǎo 360°+ Jiē 旋风脚360°+接 323A+9(0.15) Téng Kōng Bǎi Lián 360°+ Jiē 腾空摆莲360°+接 324A+9(0.15)	抢背の後、手・臀部・膝が床から離れていない 器械をつかめない、あるいは刀彩や劍穗をつかむ

3.1.2 長拳、劍術、刀術、槍術、棍術に関する難度動作の規定

3.1.2.1 回転度数の規定

- ・回転する跳躍で、両脚着地する場合、もしくは回転する跳躍の着地で弓歩、馬歩、仆歩、跌竖叉につなげる場合、踏み切り時の両脚を結んだ線と着地時の両脚を結んだ線の作る角度によって回転度数を計算する。
- ・回転する跳躍で、片脚で着地する場合、踏み切り脚と着地した脚それぞれのつま先と踵を結んだ2本の線の作る角度によって回転度数を計算する。
- ・掃転性腿法の回転度数は、まわす脚の始まりから終わりまでの度数で計算する。

3.1.2.2 助走の規定

- ・323A+353C、353B+323Cの歩数は、最初の跳躍で両脚が着地した後に踏み出した脚から計算する。
- ・312A+335Aの歩数は、最初の跳躍で片脚が着地した後に踏み出した脚から計算する。
- ・跳躍動作の踏み切りの前に1方向（弧も含まれる）に走る時、その最初に踏み出した脚から計算し、片脚が床につくたびに助走として計算する。

3.1.2.3 動静連接難度の規定

- ・323Bは、必ず跌竖叉あるいは提膝独立につなげなければならない。
- ・323Cは、必ず馬歩あるいは跌竖叉につなげなければならない。
- ・324Bは、必ず馬歩、仆歩あるいは提膝独立につなげなければならない。
- ・324Cは、必ず馬歩につなげなければならない。
- ・353Cは、必ず跌竖叉につなげなければならない。

3.1.2.4 判定に関する規定

- ・難度動作が成功しなかった場合、その前・後の連接難度は認定されない。
- ・実施された連接動作が登録されたものと異なる場合、動作難度・連接難度とも認定されない。
- ・片脚で着地する場合、打ち鳴らす脚（踏み切り脚）と着地する脚が同じであること。
- ・動静連接の連接動作は、必ず静止状態にならなければならない。
- ・器械で支えて平衡の難度動作を実施した場合、難度は認定されない。
- ・器械套路では、投げ・受け連接は1套路に1回しか選択できない。

3.2. 南拳、南刀、南棍

3.2.1 加点するかどうかの判定基準

難度	カテゴリー	動作	規定に合わない (加点しない)
動作難度	腿法	Qián Sǎo Tuǐ 540° 前扫腿540° 244A Qián Sǎo Tuǐ 900° 前扫腿900° 244B	回転の度数が不足している
	跳躍	Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 312A	助走が2歩を超える 動作が空中で行われていない 蹴り上げた脚が水平の高さを超えていない
		Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°, 720° 旋风脚360°, 540°, 720° 323A, 323B, 323C Téng Kōng Wài Bǎi Tuǐ 360°, 540°, 720° 腾空外摆腿360°, 540°, 720° 324A, 324B, 324C	助走が4歩を超える 動作が空中で行われていない 回転の度数が不足している 打ち鳴らす脚が水平の高さを超えていない
		Cè Kōng Fān 侧空翻 335A	助走が2歩を超える 動作が空中で行われていない
		Yuán Dì Hòu Kōng Fān 原地后空翻 346A	踏み切る前に脚がもとの位置から動く 着地の際に手で支える
		Dān Tiào Hòu Kōng Fān 单跳后空翻 346B	助走が2歩を超える 着地の際に手で支える
		Téng Kōng Shuāng Cè Chuài 腾空双侧端 415A	助走が4歩を超える 蹴り出した脚が水平の高さを超えていない
	跌扑	Téng Kōng Pán Tuǐ 360° Cè Pū 腾空盘腿 360°侧扑 423A	助走が4歩を超える 回転の度数が不足している
		Lǐ Yú Dǎ Tǐng 鲤鱼打挺 447A	手で床を支えたり、手を補助として使う

連接難度	動+動 連接	Xuàn Fēng Jiǎo 360°+Téng Kōng Fēi Jiǎo 旋风脚360°+腾空飞脚 323A+312A(0.1) Xuàn Fēng Jiǎo 360°+ Dān Tiào Hòu Kōng Fān 旋风脚360°+单跳后空翻 323A+346B(0.2)	跳躍間の助走が2歩を超えている
	動+静 連接	Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°, 720°+ Mǎ Bù 旋风脚360°, 540°, 720°+马步 323A+1(0.1), 323B+1(0.15), 323C+1(0.25) Téng Kōng Wài Bǎi Tuǐ 360°, 540°, 720° + Mǎ Bù 腾空外摆腿360°, 540°, 720°+马步 324A+1(0.1), 324B+1(0.15), 324C+1(0.25) Téng Kōng Wài Bǎi Tuǐ 540°+ Pū Bù 腾空外摆腿540°+仆步 324B+0(0.2)	着地するとき、両脚が同時につかない 脚が移動したり跳んだりする 附加して支える 倒れる
		Xuàn Fēng Jiǎo 360°, 540°+Dié Bù 旋风脚360°, 540°+蝶步 323A+2(0.1), 323B+2(0.15) Yuán Dì Hòu Kōng Fān+Dié Bù 原地后空翻+蝶步 346A+2(0.1) Dān Tiào Hòu Kōng Fān+Dié Bù 单跳后空翻+蝶步 346B+2(0.15) Lǐ Yú Dǎ Tǐng+Dié Bù 鲤鱼打挺+蝶步 447A+2(0.15)	着地するとき、脚が同時につかない 着地した後に蝶步になる 脚が移動したり跳んだりする 附加して支える 倒れる
		Téng Kōng Fēi Jiǎo+Tí Xī Dú Lì 腾空飞脚+提膝独立 312A+3(0.1) Xuàn Fēng Jiǎo 360°+Tí Xī Dú Lì 旋风脚360°+提膝独立 323A+3(0.2) Téng Kōng Wài Bǎi Tuǐ 360°+Tí Xī Dú Lì 腾空外摆腿360°+提膝独立 324A+3(0.2)	打ち鳴らす脚が単独で着地しない 脚が移動したり跳んだりする 提膝する脚が床に触れる
		Cè Kōng Fān+Jiǎn Shì 侧空翻+剪势 335A+10(0.1)	着地するとき、脚が同時につかない 附加して支える 倒れる
		Dān Tiào Hòu Kōng Fān+Xiē Shì 单跳后空翻+蝎势 346B+11(0.2)	着地するとき、手と脚が同時につかない 後ろに上げた脚が床に触れる 附加して支える 倒れる

3.2.2 南拳、南刀、南棍に関連する難度動作の規定

3.2.2.1 回転度数の規定

- ・回転する跳躍で、両脚着地する場合、もしくは回転する跳躍の着地で歩型につなげる場合、踏み切り時の両脚を結んだ線と着地時の両脚を結んだ線の作る角度によって回転度数を計算する。
- ・回転する跳躍で、片脚で着地する場合、踏み切り脚と着地した脚それぞれのつま先と踵を結んだ2本の線の作る角度によって回転度数を計算する。
- ・掃転性腿法の回転度数は、まわす脚の始まりから終わりまでの度数で計算する。

3.2.2.2 助走の規定

- ・323A+312A、323A+346Bの歩数は、最初の跳躍で両脚が着地した後に踏み出した脚から計算する。
- ・跳躍動作の踏み切りの前に1方向（弧も含まれる）に走る時、その最初に踏み出した脚から計算し、片脚が床につくたびに助走として計算する。

3.2.2.3 動静接続難度の規定

- ・接続動作は、必ず馬歩、蝶歩、仆歩、提膝独立、剪勢、蝸勢につなげなければならない。

3.2.2.4 判定に関する規定

- ・難度動作が成功しなかった場合、その前・後の接続難度は認定されない。
- ・実施された接続動作が登録されたものと異なる場合、動作難度・接続難度とも認定されない。
- ・片脚で着地する場合、打ち鳴らす脚（踏み切り脚）と着地する脚が同じであること。
- ・動静接続の接続動作は、必ず静止状態にならなければならない。
- ・324A、324B、324C（腾空摆莲）は打ち鳴らしがなくてもよい。

3.3 太極拳、太極劍

3.3.1 加点するかどうかの判定基準

難度	カテゴリー	動作	規定に合わない (加点しない)
動作難度	平衡	Dīshì Qián Dēng Cǎi Jiǎo Píng Héng 低勢前蹬脚平衡 142A	支えている脚の大腿が水平より高い 前に蹴った脚が床に触れる
		Qián Jǔ Tuǐ Dī Shì Píng Héng 前举腿低势平衡 143A Hòu Chā Tuǐ Dī Shì Píng Héng 后插腿低势平衡 143B	支えている脚の大腿が水平より高い 手で支え脚を支える
	腿法	Fēn Jiǎo 分脚 212A Dēng Jiǎo 蹬脚 212A	上に上げた脚の踵が肩より低い
	跳躍	Téng Kōng Fēi Jiǎo 腾空飞脚 312A	助走が1歩を超える 動作が空中で行われていない 蹴り上げた脚が水平の高さを超えていない
		Téng Kōng Zhèng Tī Tuǐ 腾空正踢腿 312B	助走が1歩を超える 動作が空中で行われていない 蹴り上げた脚のつま先が額に触れていない
		Xuàn Fēng Jiǎo 180°, 360°, 540° 旋风脚 180°, 360°, 540° 323A, 323B, 323C Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 450°(F), 540° 腾空摆莲360°, 450°(女子), 540° 324B, 324C(女子), 324C	助走が1歩を超える 動作が空中で行われていない 回転の度数が不足している 蹴り上げた脚が水平の高さを超えていない
連接難度	動+動 連接	Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 450°(F), 540° 腾空飞脚+腾空摆莲 360°, 450°(女子), 540° 312A+324B(0.1), 312A+324C(女 子)(0.15), 312A+324C(0.15)	2つの跳躍動作の間で助走をする
	動+静 連接	Téng Kōng Zhèng Tī Tuǐ+Qǐ Tiào Jiǎo Luò Dì 腾空正踢腿+起跳脚落地 312B+8(0.15) Xuàn Fēng Jiǎo 360°+Qǐ Tiào Jiǎo Luò Dì 旋风脚360°+起跳脚落地 323B+8(0.1) Téng Kōng Bǎi Lián 360°+Qǐ Tiào Jiǎo Luò Dì 腾空摆莲360°+起跳脚落地 324B+8(0.1)	打ち鳴らした脚(踏み切り足)が単独で着 地しない 着地した足が移動したり、跳んだりする

連接難度	動+靜 連接	<p>Téng Kōng Fēi Jiǎo+Tí Xī Dú Lì 騰空飞脚+提膝独立 312A+3(0.1)</p> <p>Xuàn Fēng Jiǎo 180°, 360°, 540°+Tí Xī Dú Lì 旋风脚180°, 360°, 540°+提膝独立 323A+3(0.1), 323B+3(0.2), 323C+3(0.25)</p> <p>Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 540°+Tí Xī Dú Lì 騰空摆莲360°, 540°+提膝独立 324B+3(0.2), 324C+3(0.25)</p>	<p>打ち鳴らした脚が単独で着地しない 着地した脚が移動したり、跳んだりする 提膝する脚が床に触れる</p>
		<p>Téng Kōng Bǎi Lián 360°, 450°(F), 540°+Diē Chā 騰空摆莲360°, 450°(女子), 540°+跌叉 324B+5(0.15), 324C+5(女子)(0.2), 324C+5(0.2)</p>	<p>両脚が同時に着地しない 着地した足が移動する 附加して支える 倒れる</p>
		<p>Dī Shì Qián Dēng Cǎi Jiǎo Píng Héng+ Tí Xī Dú Lì 低势前蹬踩脚平衡+转体180°+成提膝独立 142A+3(0.1)</p> <p>Qián Jǔ Tuǐ Dī Shì Píng Héng+Tí Xī Dú Lì 前举腿低势平衡+转体 180°+成提膝独立 143A+3(0.1)</p> <p>Hòu Chā Tuǐ Dī Shì Píng Héng + Tí Xī Dú Lì 后插腿低势平衡+摆莲脚转体 180°+成提膝独立 143B+3(0.15)</p>	<p>連接の過程で上体が揺れる 回転の度数が不足している 連接の過程で膝が水平の高さより低くなる 提膝する脚が床に触れる 提膝のとき、足が移動したり、跳んだりする</p>
	靜+動 連接	<p>Qián Jǔ Tuǐ Dī Shì Píng Héng + Dēng Jiǎo / Fēn Jiǎo 前举腿低势平衡+蹬脚/分脚 143A+212A(0.1)</p> <p>Hòu Chā Tuǐ Dī Shì Píng Héng+ Dēng Jiǎo / Fēn Jiǎo 后插腿低势平衡+蹬脚/分脚 143B+212A(0.15)</p>	<p>連接の過程で上体が揺れる 提膝する脚が床に触れる 提膝のとき、足が移動したり、跳んだりする</p>

3.3.2 太極拳、太極剣に関する難度動作の規定

3.3.2.1 回転度数の規定

- ・回転する跳躍で跌叉につなげる場合、打ち鳴らす脚の踏み切り時のつま先と踵を結んだ線と、着地したときの伸ばした脚の軸線とが作る角度によって回転の度数を計算する。着地時に伸ばす脚は、直前の跳躍で打ち鳴らした脚とは反対側の脚でなければならない。
- ・回転する跳躍で、片足で着地する場合、踏み切る脚と着地する脚のそれぞれつま先と踵を結んだ線が作る角度によって回転度数を計算する。
- ・静+静接続は、支え脚の回転前と回転後のつま先と踵を結んだ線が作る角度によって回転度数を計算する。

3.3.2.2 助走の規定

- ・312A+324B、312A+324Cは、最初の跳躍で両脚が着地したら、そのまま直接踏み切る。
- ・静+静接続では、足を踏み出してはいけない。

3.3.2.3 動静接続難度の規定

- ・312A+324B (あるいは324C)の着地は、必ず跌叉につなげること(左脚が前)。
- ・跌叉への接続難度は、1套路に1回しか入れられない。

3.3.2.4 判定に関する規定

- ・難度動作が成功しなかった場合、その前・後の接続難度は認定されない。
- ・実施された接続動作が登録されたものと異なる場合、動作難度・接続難度とも認定されない。
- ・片脚で着地する場合、打ち鳴らす脚(踏み切り脚)と着地する脚が同じであること。
- ・平衡動作と動静接続の接続動作は、必ず静止状態にならなければならない。