

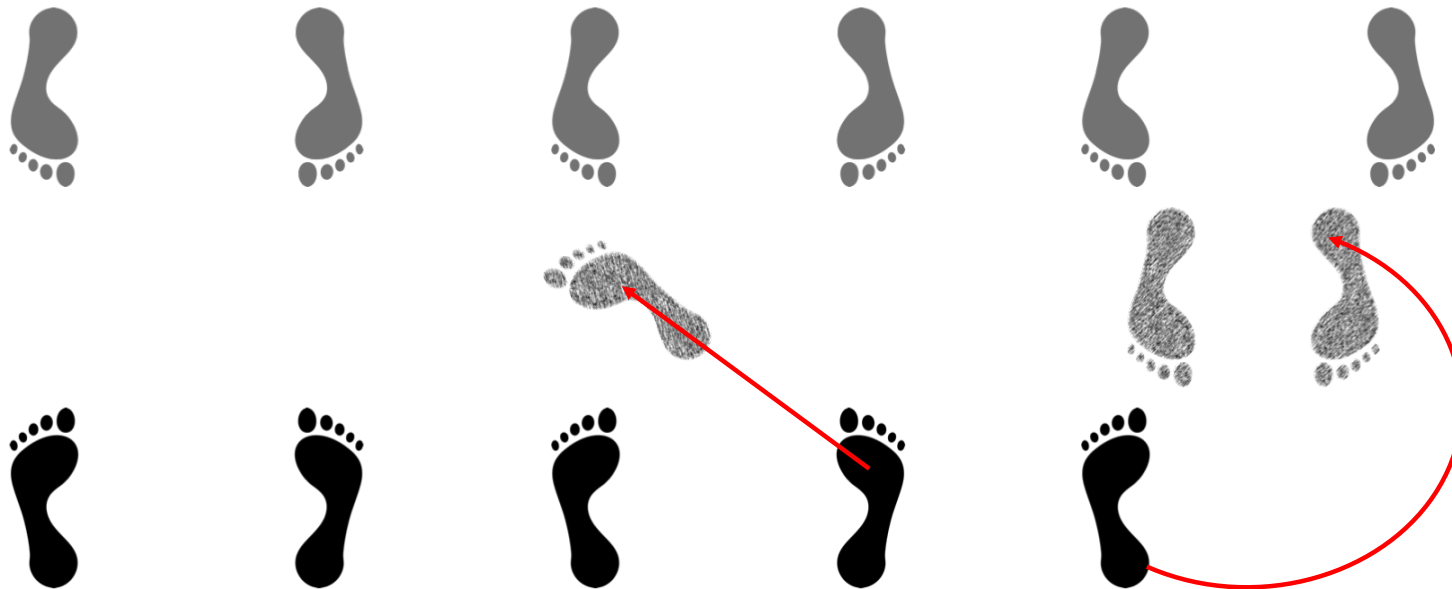
Kodokan-Eingang

Ausgangsposition : Frontal, parallel

Faßart : Standard rechts

Ausführung : Rechts

Der rechte Fuß wird diagonal vorwärts vor Ukes rechten Fuß aufgesetzt. Diese Auftaktbewegung leitet die Körperdrehung um 180° ein. Durch Rückkreuzen des linken Standbeines wird die Drehung komplett. In der Endphase der Drehung kommt es zur Positionierung des Schwungbeines. Die Zehen zeigen in Wurfrichtung.



Ausgangsposition

1. Schritt

2. Schritt

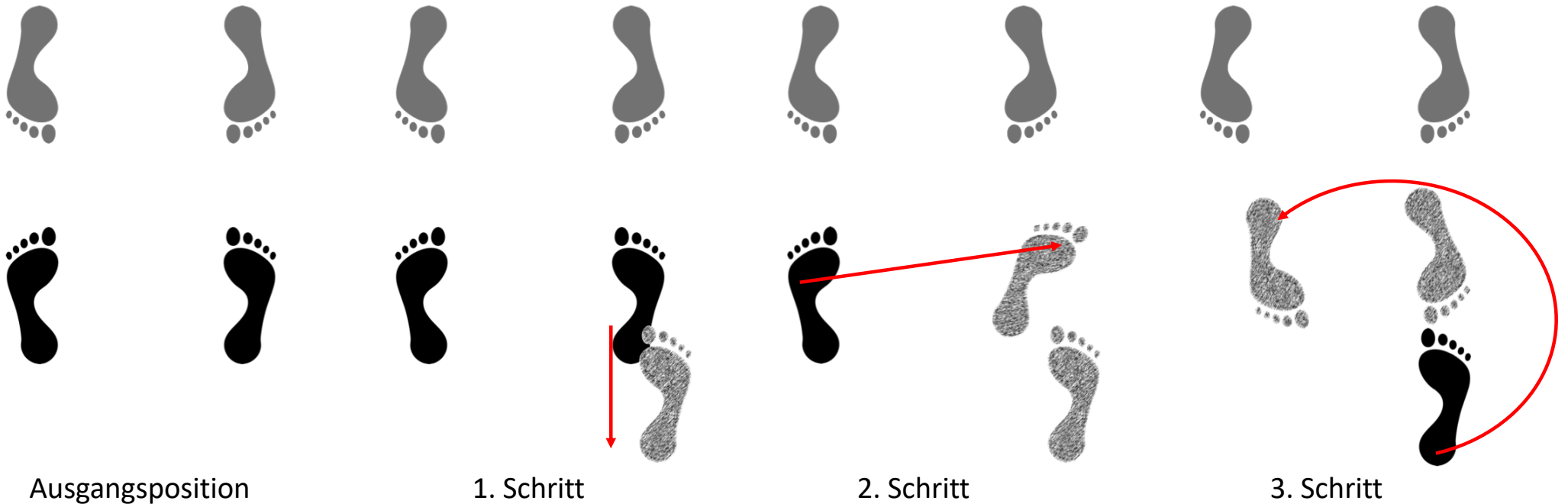
Kawaishi-Eingang

Ausgangsposition : Frontal, parallel

Faßart : Standard rechts

Ausführung : Rechts

Der rechte Fuß wird gerade nach hinten geführt. Sobald der Fuß aufgesetzt ist, wird mit dem linken Fuß ein Kreuzschritt diagonal nach vorne gemacht, so dass der linke Fuß die Ausgangsposition des rechten Fußes einnimmt. Das rechte Schwungbein leitet durch eine Rotation im Hüftgelenk die Körperdrehung um 180° ein. In der Endphase der Drehung wird das Schwungbein positioniert.



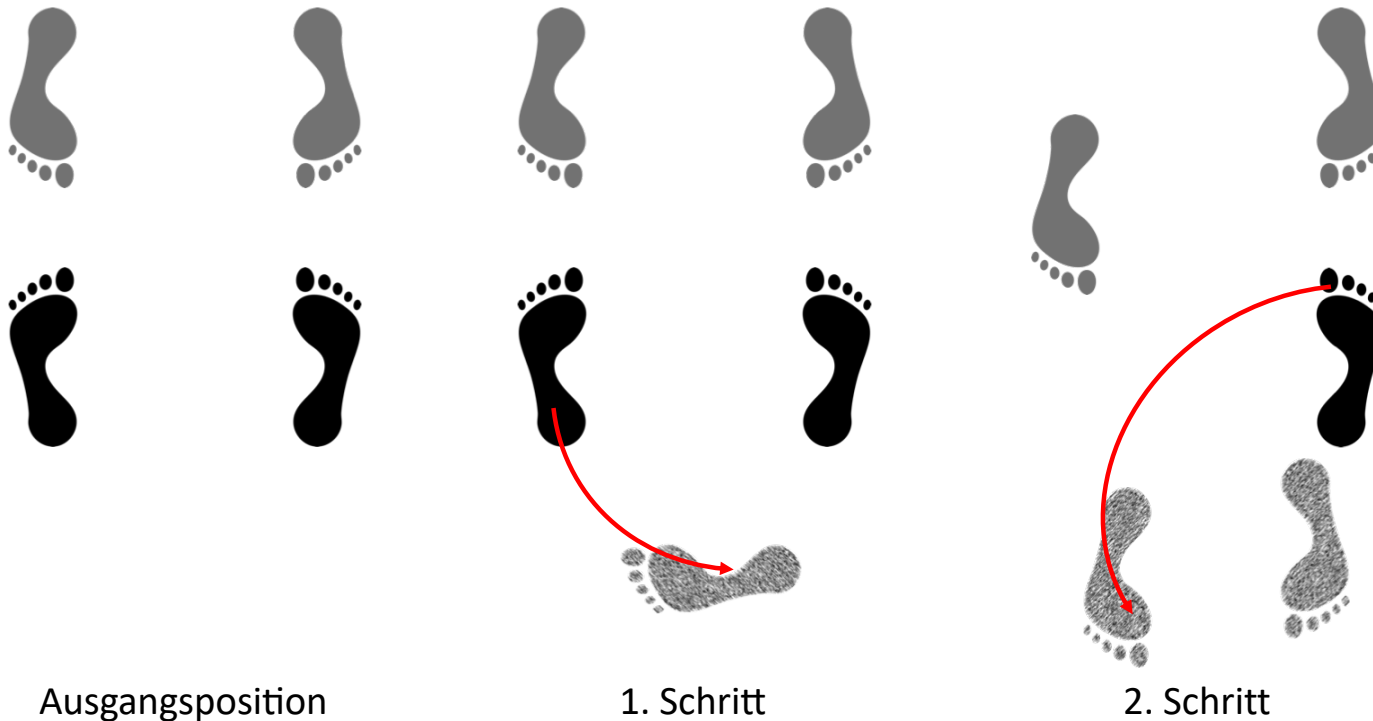
Pulling-out-Eingang

Ausgangsposition : Frontal, parallel

Faßart : Standard rechts

Ausführung : Rechts

Tori zwingt Uke durch die eigene Rückwärtsbewegung und den starken Armzug zu einem Schritt rechts vorwärts. Dabei wird Toris linker Fuß mit einem großen Schritt in Laufrichtung um 180° versetzt. Dadurch entsteht kurzfristig eine Drehung um 90°. Unter gleichzeitigem starken Zug wird der rechte Fuß parallel beigesetzt. Dies beendet die Körperdrehung um 180°.



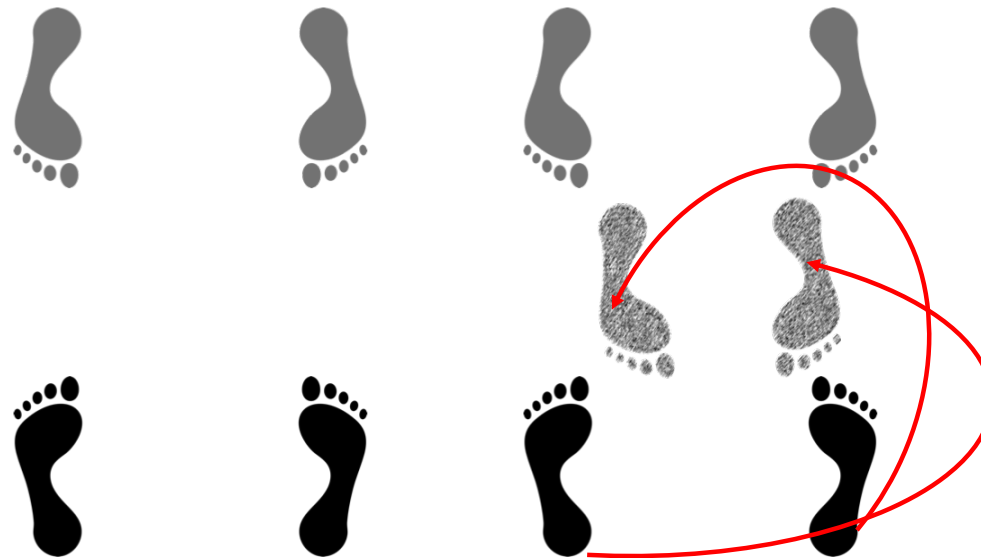
Stepping-in-Eingang

Ausgangsposition : Frontal, parallel

Faßart : Standard rechts

Ausführung : Rechts

Mit dem Standbein ohne Zwischenschritt direkt in die Endposition springen. Während der Sprungphase erfolgt die Eindrehbewegung. Absprung- und Landebein sind identisch.



Ausgangsposition

1. Schritt

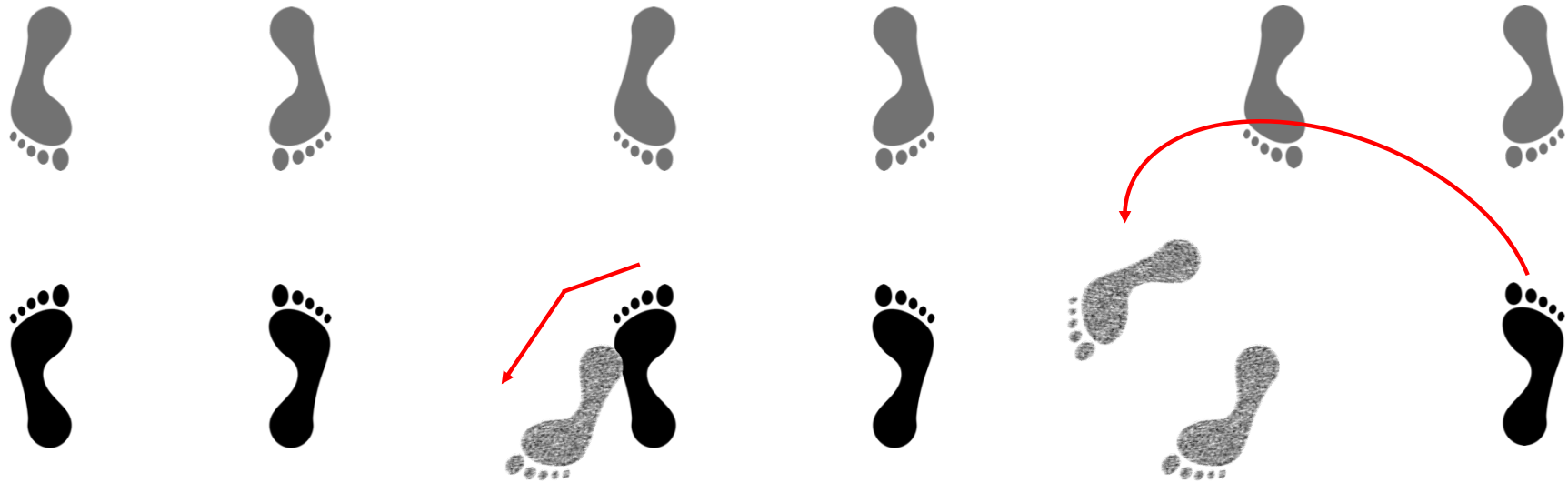
Direkter Eingang

Ausgangsposition : Frontal, parallel

Faßart : Standard rechts

Ausführung : Rechts

Aus Toris Seitwärtsbewegung nach links wird der linke Fuß direkt in Wurfrichtung gedreht (Ferse nicht aufsetzen). Diese Außenrotation im linken Hüftgelenk leitet die Körperdrehung ein. Das rechte Schwungbein wird ohne weiteren Zwischenschritt positioniert und vervollständigt die Eindrehbewegung.



Ausgangsposition

1. Schritt

2. Schritt