

この情報は、山武農業事務所のホームページでも公開しています。

<https://www.pref.chiba.lg.jp/ap-sanbu/sanbu/gyoumu/gijutsujohou.html>

稲作農家 各位

山武稲作情報 第4報(2019年6月27日発行)

山武農業事務所 改良普及課

電話 0475-54-0226

FAX 0475-52-7914

山武地域の生育状況

4月下旬移植の「ふさおとめ」及び「ふさこがね」は、6月中下旬に幼穂形成期を迎え概ね平年並に生育が推移しています。一方、5月上旬移植の「コシヒカリ」は6月28日ごろの幼穂形成期を予測しており、平年並です。幼穂長を確認し（裏面参照）、また、葉色を見ながら適期に適量追肥しましょう。

参考 生育調査ほの調査結果

品種	場所	年	移植日	葉令	莖数 (本/m ²)	葉色 SPAD	葉色 カラー スケール	幼穂長 (mm)	幼穂 形成期	調査日
ふさ おとめ	山武市 (白幡)	2019	4/26	11.5	561.4	41.0	5.1	1.5	6/21	6/21
		2018	4/26	12.4	580.5	39.7	4.9	3.0	6/21	6/25
		平年値	4/27	11.0	505.0	38.4	4.8	2.0	6/18	6/19
ふさ こがね	山武市 (成東)	2019	4/25	10.1	649.4	41.4	5.1	1.1	6/18	6/18
		2018	4/26	10.4	602.5	42.1	5.2	0.9	6/16	6/15
		平年値	4/26	10.3	554.4	40.2	5.0	0.7	6/17	6/17
コシ ヒカリ	東金市 (幸田)	2019	5/4	10.7	456.4	35.7	4.4	-	(6/28)	6/25
		2018	5/3	11.4	411.2	40.4	5.0	0.7	6/29	6/28
		平年値	4/25	11.0	510.8	37.7	4.7	1.2	6/26	6/26
コシ ヒカリ	山武市 (成東)	2019	4/25	10.0	573.5	35.8	4.4	1.0	6/24	6/24
		2018	4/26	10.4	537.8	36.0	4.4	1.2	6/23	6/22
		平年値	4/26	10.3	493.3	35.2	4.3	1.3	6/24	6/24
ふさの もち	山武市 (成東)	2019	5/9	9.9	601.3	38.5	4.8	-	(7/2)	6/25
		2018	5/10	10.1	640.1	39.1	4.8	-	7/2	6/25
		平年値	5/9	10.0	591.6	38.4	4.7	-	7/2	6/24

平年値は過去10年間（ふさのちは9年間）の平均値。今年度の幼穂形成期（）は推定日。

【飼料用米】

品種	場所	年	移植日	莖数 (本/m ²)	葉色 SPAD	葉色 カラー スケール	幼穂長 (mm)	幼穂 形成期	調査日
アキヒカリ	山武市	2019	4/25	553.6	42.5	5.3	/	6/15	6/17
夢あおば	山武市	2019	5/16	493.6	43.2	5.4	0.2	(6/27)	6/25

飼料用米の受付は6月末日までです。

郵便で配信している方へお願い

稲作情報の配信を郵便から、電子メールまたは FAX へ切り替えを進めています。電子メール・FAX をお使いの方は、下記までご連絡ください。

連絡先 尾形、E-mail: nck-sanaec@mz.pref.chiba.lg.jp、TEL:0475-54-0226

これからの管理のポイント

○ 水管理

5月上旬移植の「コシヒカリ」は幼穂形成期（主茎の幼穂（図）の長さが1ミリメートル以上の株が、全体の8割に達した時）を迎える時期です（出穂前25日頃）。中干しを終了し湛水しましょう。また、幼穂形成期以降、20℃以下の低温が予想されるときは冷害防止のために深水で湛水（保温）します。

○ 追肥

幼穂長が下表のように確認できたら、穂肥を施用しましょう。

表 品種ごとの穂肥の施用時期と幼穂長

品種	穂肥の施用時期	幼穂長
ふさおとめ	出穂前25～18日	0.1～1cm
ふさこがね	出穂前18日	1cm
コシヒカリ	出穂前18～10日	1～8cm

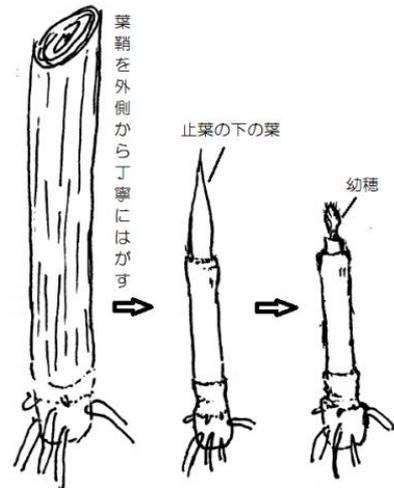


図 幼穂の確認方法



～ミニコラム～
こんなところに
ICT
Information and Communication Technology

～第4回～ ロボット技術

農業の労働力不足に対応するため、農機の自動化、ロボット化の技術開発が進んでいます。近年、商品化されているGPS等の衛星測位システムを利用した技術を紹介します。

農業機械の安全性確保の自動化レベル（農林水産省）		技術事例
0	使用者による手動操作	<ul style="list-style-type: none"> ➢ GPS ガイダンスシステム（農作業用のカーナビのようなシステム。自動操舵は行わない。） ※後付けの製品やアプリ形式のものもある。
1	使用者が搭乗した状態での自動化	直進走行部分等ハンドル操作の一部等を自動化 <ul style="list-style-type: none"> ➢ 自動運転（直進・旋回）型の田植機 ➢ 自動操舵システム ➢ 有人自動運転型のトラクター、コンバイン ※自動操舵システムには後付けの製品もある。
2	ほ場内やほ場周辺からの監視下での無人状態での自動走行	ロボット技術によって、無人状態で自動走行（ハンドル操作、発進・停止、作業機制御を自動化） <ul style="list-style-type: none"> ➢ 無人自動運転型のトラクター
3	遠隔監視下での無人状態での自動走行【研究段階】	

ロボット技術



次回の情報は7月11日（木）に発行する予定です。