



News Letter

国際農業機械化研究会

〒101-0054 東京都千代田区神田錦町1-12-3 新農林社内 電話 03-3291-5718・3674

INTERNATIONAL FARM MECHANIZATION RESEARCH SERVICE

c/o SHINNORIN-SHA, 1-12-3 KANDA NISHIKI-CHO, CHIYODA-KU, TOKYO, ZIP 101-0054 JAPAN., TEL. 03-3291-5718・3674

News Letter 通巻 447号

2012. 2. 3
毎月1回 20日発行

発行責任者
岸田 義典

目次

- 国際農業機械化研究会報告会より 2
世界の接ぎ木事情
農研機構生研センター 基礎技術研究部
主任研究員 吉永慶太
- 国別輸出入 (2011年1-11月) 5
- WORLD NEWS 19
- EVENTS CALENDER 21

'2012

1

世界の接ぎ木事情

農研機構生研センター 基礎技術研究部
バイオエンジニアリング研究単位
主任研究員 吉永慶太

国際農業機械化研究会は(株)新農林社と共催で、第 448 回海外農機情報報告会を、平成 24 年 1 月 27 日(金)に開催した。講師は農研機構生研センター 基礎技術研究部 バイオエンジニアリング研究単位 主任研究員 吉永慶太氏。講師は昨年 10 月 1～3 日に開催された「Grafting 2011 International Symposium on Vegetable Grafting」を視察して帰国し、「世界の接ぎ木事情」と題し、シンポジウムの様子を交えて映像とともに報告した。

要旨は以下の通りである。

平成 23 年 10 月 1～3 日に開催された「Grafting 2011 International Symposium on Vegetable Grafting」から招待講演の依頼を受け、日本における接ぎ木ロボットの現状と課題を紹介してきた。また、世界の接ぎ木の現状について情報を収集したので紹介する。

イタリアビテルボ市にて開催された「Grafting 2011 International Symposium on Vegetable Grafting」は、ヨーロッパの他、アメリカ、イスラエル、中国、韓国、日本などから総勢 180 名あまりの参加があった。

組織委員会はツーシャ大学の Giuseppe 氏を中心に 9 名で構成され、シンポジウムはビテルボ市の Grand Hotel Terme Salus Pianeta Benessere で行われた。

発表内容は口頭発表が 23 課題、ポスター発表が 75 課題あった。接ぎ木技術と移植品質、遺伝育種、生物ストレス、非生物的ストレス、台木及び穂木の生理学相互作用、台木及び穂木の相互作用が収量と品質に及ぼす影響についての 6 つのセッションがあり、最後に総合討論が行われた。

接ぎ木技術と移植品質のセッションでは、主に接ぎ木法の新しい技術や接ぎ木後における順化の環境調節技術についての発表があった。報告者は、このセッションの中で「日本における全自動接ぎ木ロボット開発の近況」について紹介した。

本シンポジウムでは前述の通り、植物生理や遺伝

育種、栽培に関する報告が多かったために、機械化に関する報告はこの一報のみであった。聴講者は日本のロボットテクノロジーについて非常に関心が高く、発表後、主にロボットの各メカニズムや、能率、価格、利用方法について質問された。

総合討論では、世界各国の接ぎ木の現状と課題について紹介があった。

はじめに、アメリカアリゾナ大学の Chieri Kubota 氏から南北アメリカにおける果菜類の接ぎ木状況について説明がなされた。

アメリカでは、トマト接ぎ木苗の生産量が年間 10 万本以下であるが、接ぎ木の利用量は 1,000 万本であり、その多くはカナダからの輸入である。カナダと並んで近年接ぎ木の生産量の利用量が増えてきているのはメキシコで、施設内のトマト栽培では 2,000 万本、露地スイカ栽培は 700 万本の生産量、利用量があり、増加傾向である。ブラジルでは、300 万本の接ぎ木苗の生産量、利用量があり、キュウリ、トマト、ナス、メロンの生産が盛んであるとのことであった。

続いて、スペイン CEBAS-CSIC の Francisco P. Alfocea 氏よりヨーロッパにおける接ぎ木の現状について説明があった。

イタリアでは、果菜類の接ぎ木苗生産は 700 万本(1998 年)であったのに対し、6,000 万本(2010 年)と急増しており、その 76%がシチリア島での生産である。また、その割合は、トマト 34%、ナス 23