

果樹園の土壤管理は

草生栽培で

土壤管理と土壤流亡

清耕法	反当	流去水	四八九石
	反当	流亡土壤	三四六石
全面草生			二三七
带状草生			一八一
			五

果樹園の土壤管理法には、昔から清耕法、中耕被覆作物法、草生法との三つがあります。日本における土壤管理は、昔から清耕法が採用されておりました。この方法は、有機物の分解促進とか、草による養水分の競争を防ぐのには大変良い方法ですが、この方法を長い間続けて行きますと、有機質の欠乏とか、又、傾斜地では降雨による土壤の流亡を起し土地がやせて樹勢を維持する事が出来なくなりました。

降雨による土壤の流亡がいかに大きいかは、青森県の渋川氏が調査したところでは、表土はおろか、心土の二五〜七五%も流亡したところが七五町歩に達しているとの事です。これらの弊害を防止するには、いかがしたら良いものでしょうか、平坦地ならば、中耕被覆作物法が良いと思います。

又、近年盛んにいわれて来ております、草生法を導入する事は尚一層良いのでは無いでしょうか、草生法は、平坦地においては手軽に有機質の補給が出来、草の根によつて土壤が団粒化して肥沃になります。この事は傾斜地でも同様です。しかし傾斜地における最も大きい利益は、土壤の流亡の防止です。

次の表を見て下さい。この表は青森県リンゴ試験場での調査です。

傾斜度は一三度
草生はオーチャードと赤クロローバーの混播

いかにその被害が大きいかかわかる事と思えます。この外、利点としては、リンゴの着色を早め、且つ中耕の労力を省く事等があげられております。わが国の果樹園の大部分は、緩急の差こそあれ傾斜地です。特に柑橘は、急傾斜地が多い様です。草生法を採用して土壤流亡を防止する事は大切です。

では、草生法には、どんな種類の牧草が適するでしょうか。特に日陰に耐える草である事が必要と思えます。次にそれらの名称をあげて見ましよう。

赤クロローバー、ラデノクロローバー、ルーサン、オーチャードグラス、ウイピングラブグラス(暖地のみ)ケンタツキー三一フェスク等が有望でしょう。これらのうちラデノクロローバーは、白クロローバーの改良種で、多年生であり、赤クロローバーより日陰に耐えます。

赤クロローバーは生草量が多いのですが三年目位より急激に弱りますから二〜三年で更新する必要があります。又、オーチャードグラスは、生育状況も良く、生草量も多いのでクロローバー類との混播には最適と存じます。又、ケンタツキー三一フェスクは、山形県の試験場の調査では、大変日陰には良く生育するという結果です。これ等の外、渋川氏の試験ではバースフッドトレフォイル、チモシー、ブロームグラス、リードカナリイグラス、ツールオートグラス、ペレニアルライグラス等は有望との事です。ブロームグラスは、米国では、ひろく果樹園の被覆作物に用いられているとの事でわが国でも将来性があるものと思われまます。

草生する方法ですが、全面草生、広幅の带状草生、小幅の带状草生等の方法があり、土地の状態、樹の大きさ等により異つて来ます。若木の場合は、带状草生を採用した方が良いのではないのでしょうか、播種方法は、豊科と禾本科を混播して三年位で更新するときは、赤クロローバーとペレニアルライグラスを主体に五年以上では、ラデノクロローバーとオーチャードを主体とした方が得策と考えられます。今一例を上げてみますと次の通りです。

赤クロローバー 二封度
ラデノクロローバー 一封度
オーチャードグラス 二〜三封度
播種時期は、土壤に湿度のある時ならば早春より九月末迄可能です。
草生をするについて注意を二、三述べますと、

牡丹及芍薬の御案内

- 一 土層の浅い乾燥のはげしいところは、带状草生を実施する
- 二 乾燥のはげしい時は、しばしば刈込んで敷草を実施すると尚一層早害が軽減出来ます
- 三 樹勢の弱つた時は、開花前一回と落花後二〜三回の計四回位、尿素の葉面撒布を行う(斗当二〇匁内外)
- 四 肥料は、草生後当分の間は、清耕法よりも幾分多目に窒素肥料を施す。

高級黄金牡丹

以下各接木一年上苗一株五〇〇円

- 金 鶏 黄金色万重極大輪
- 金 閣 オレンジ黄色万重盛上巨大輪

普通種

以下各接木一年上苗一株一八〇円

- 雪 笹 純白色の八重大輪
- 白王獅子 白色、万重獅子咲大輪
- 玉芙蓉 淡桃色、根咲早咲千重大輪
- 豊代 鮮紅色、千重咲大輪
- 日暮 濃紅色、千重咲大輪
- 日月錦 紫赤色、爪白絞千重大輪
- 鎌田錦 紫色に白絞りの八重咲
- 西洋芍薬 以下一株一〇〇円
- ラチューリップ 雪白、万重盛上咲
- ラテンドール 半バラ咲純白美花
- ジュビテル 純桃色、千重盛上巨大輪
- プレニレスフババー 桜色、万重大輪
- ベルリオブ 鮮紅色、万重大輪
- グランディーフロラルブラ 濃紅色、高性万重咲