



JAWLINE PP



▶ 肢蹄・乳器改良

▶ 外付き後乳頭配置

▶ 気質温和・搾乳速度、ロボット搾乳性良好

BLE
4%BLH
1%

デルタ ジョーライン PP RED ET

DELTA JAWLINE PP RED

HG942316 登録番号NL667554861 2019.6.6生 血統濃度97%

血統 ミンゴP + ローレントP + ボルト + スノーマン
NL622784625 NL622046493 NL940147494 NL388965513

♂ デルタ ミンゴ P ET ———— アメリカン ノバスター RED

————— デルタ メルシー ET

♀ ホアンスター デルタ ジョリナ RED ET ———— マース ローレント P RF ET
 ———— 146 ヘドラ デルタ ジョンカ ET

NVI

89

生産寿命

109

INET

157

信頼度/99% 頭数/2051 牛群/829

管理形質

ロボット搾乳 効率性	107	ロボット 搾乳間隔	103
ロボット搾乳 順応性	100	分娩難易	104
娘牛の 繁殖性	102	娘牛の 分娩難易	103
泌乳の持続性	104	成熟度	113
体細胞	98	搾乳速度	105
気質	101	乳房の健康	99
蹄の健康	101		



信頼度/99% 頭数/981 牛群/400

フレーム		102
乳用強健性		102
乳器		104
肢蹄		104
決定得点		105

高さ	低い	高い	99
強さ	弱い	強い	98
体積	浅い	深い	101
乳用牛の特質	欠く	富む	100
BCS	瘦	太	102
尻の角度	坐骨高	坐骨低	100
尻の幅	狭い	広い	97
後肢後望	寄る	平行	107
後肢側望	直飛	曲飛	103
蹄の角度	小さい	大きい	97
歩様	悪い	良い	104
前乳房の付着	弱い	強い	108
前乳頭の配置	外付	内付	99
乳頭の長さ	短い	長い	104
乳房底面の高さ	低い	高い	106
後乳房の高さ	低い	高い	99
中央韧带の強さ	弱い	強い	94
後乳頭の配置	外付	内付	96

90 92 96 100 104 108 100

ロボット搾乳における管理形質について

2015年からCRVにより公表されているロボット搾乳性のデータは約1400軒ものロボットから日々収集分析され育種価へ反映されています。(GGは2016年より)

効率性とは

ロボットに入室から退室までの間、**1分あたりの搾乳量(kg)**を偏差値で示したものの。
 96=1.7kg/分 100=1.8kg/分 104=1.9kg/分

間隔とは

連続した**2回の搾乳が成功した時間間隔**を偏差値で示したものの。
 偏差値が高くなれば1日のロボットへの入室回数が増える傾向を示します。
 96=514分(8時間34分) 100=498分(8時間17分) 104=482分(8時間2分)

順応性とは

未経産牛が**ロボットに慣れる速さ**を偏差値で示したものの。
 初回分娩直後(1~3週目)と泌乳後期(10~12週目)の平均搾乳間隔の差で求めます。
 96=98分 100=89分 104=80分