

Especialidade: **Produção Integrada e Produção Orgânica**

DINÂMICA POPULACIONAL DE ARTRÓPODES DE SOLO EM SISTEMAS DE PRODUÇÃO ORGÂNICA DE MILHO, FEIJÃO E ARROZ.

Daniel Ferreira Caixeta¹, José Alexandre Freitas Barrigossi¹, Eliane Dias Quintela¹

¹ Embrapa Arroz e Feijão (CNPAP)

Resumo

Os efeitos de sistemas de manejo de solo (plantio direto e convencional) e de tipos de culturas de cobertura plantadas no inverno na população de artrópodes em solo sob cultivo com milho, feijão e arroz, foram estudados em 2004 e 2005, na área experimental da Embrapa Arroz e Feijão. As culturas foram semeadas sobre crotalária, sorgo e sobre solo de pousio. Nenhuma das parcelas recebeu qualquer tratamento químico. As avaliações foram realizadas semanalmente, a partir da terceira semana após o plantio, utilizando armadilhas do tipo “pitfalls” (95 mm diâmetro) instalada entre as plantas, na fileira central de cada parcela, permanecendo por 72 h. Decorrido esse tempo, os frascos contendo os artrópodes foram removidos, etiquetados e levados ao laboratório para triagem e identificação. Todos os artrópodes coletados foram separados e acondicionados em frascos contendo álcool 70% ou montados em coleções para posterior identificação das espécies. O delineamento experimental foi o de blocos casualizados, com parcelas subdivididas e 4 repetições, sendo as parcelas representadas pelas coberturas e as subparcelas pelas culturas principais. Os dados foram submetidos à análise de variância. Em 2004, em ambos os sistemas de manejo de solo não houve preferência em relação à ocupação nas diferentes coberturas (pousio, crotalária e sorgo). Em 2005, observou-se maior incidência populacional dos principais grupos de artrópodes nos tratamentos sob plantio direto ($P < 0,05$), exceto para Formicidae e Aranea. Os grupos que mais evidenciaram o aumento de suas atividades no sistema de plantio direto, no segundo ano de cultivo, foram Carabidae, e Scarabaeidae.

Palavras-chave: **sistemas de cultivo, orgânico, monitoramento, pitfall, artrópodes**