

# VJ Winner

DNK 304985

Beta caseína: A2A2 Kappa Caseína: BB aAa: 426  
 Nac.: 20/02/2020 VJ Wilder x VJ Hitman x VJ Huzar  
 Genómico Mocho: POF



## VIKINGJERSEY



## NTM 14

RECOMENDADO PARA

• ROBOT • SÓLIDOS

Promedio madre (305 días) 7440 kg 6,71 % G / 499 kg G 4,92 % P / 366 kgP  
 Prom. estimado de las hijas 7456 kg 6,18 % G / 456 kg G 4,45 % P / 328 kgP

### NTM mayo 2024

PRODUCCIÓN & EFICIENCIA		NO DE HIJAS 3		FIAB. 79%	
		90	100	110	120
Producción	104				
Leche, kgs	94				
Proteína, kgs	101				
Proteína %	115				
Grasa, kgs	102				
Grasa %	108				
Ganancia Diaria	109				
Alimento ahorrado	103				
Persistencia	105				

RASGOS FUNCIONALES		NO DE HIJAS 1		FIAB. 72%	
		90	100	110	120
Fertilidad en las Hijas	99				
Partos, padre	100				
Partos, abuelo materno	108				
Resistencia a mastitis	115				
Salud General	101				
Longevidad	101				
Salud de la pezuña	96				
Sobrevivencia de las crías	103				
Velocidad de ordeño	106				
Temperamento	115				

RASGOS DE CONFORMACIÓN		NO DE HIJAS 1		FIAB. 56%	
		90	100	110	120
Cuerpo	101				
Patas	87				
Ubre	118				

RASGOS DE CONFORMACIÓN		NO DE HIJAS 1		FIAB. 56%		
		80	90	100	110	120
Estatura	Bajo					Alto 111
Angulosidad	Grueso					Angular 89
Ancho pecho	Angosto					Ancho 103
Profundidad corporal	Poco prof.					Profundo 85
Anca ancho	Estrecha					Ancha 109
Ángulo grupa	Anca alta					Anca baja 113
Linea superior	Débil					Fuerte 102
Patas vts del costado	Rectas					Curvas 99
Patas vts de atras	Patas hacia...					Paralelas, rect... 87
Ángulo de pezuña	Bajo					Alto 92
Calidad de Hueso	Grueso					Fino 92
Calidad del corvejón	Cargado					Seco 95
Ubre anterior	Débil					Fuerte 109
Altura ubre posterior	Baja					Alta 105
Ancho ubre posterior	Angosto					Ancho 105
Ligam. suspensorio	Débil					Fuerte 91
Profundidad ubre	Profunda					Alta 119
Balance de la ubre	Ubre trasera					Ubre delantera 89
Largo pezones	Cortos					Largos 106
Ancho pezones	Delgados					Gruesos 106
Ubi. de Pezones Del...	Abiertos					Cerrados 88
Ubi. pezones traseros	Abiertos					Cerrados 84