

BUNDESPATENTGERICHT

IM NAMEN DES VOLKES

URTEIL

Verkündet am
7. Oktober 2003

4 Ni 5/03 (EU)

(Aktenzeichen)

...

In der Patentnichtigkeitsache

...

betreffend das europäische Patent 0 535 754

(DE 692 21 243)

hat der 4.Senat (Nichtigkeitssenat) des Bundespatentgerichts auf Grund der mündlichen Verhandlung vom 7. Oktober 2003 unter Mitwirkung des Richters Müllner als Vorsitzenden, des Richters Dipl.-Ing. agr. Dr. Huber, der Richterin Schuster sowie der Richter Dipl.-Ing. Gießen und Dipl.-Ing. Kuhn

für Recht erkannt:

1. Das europäische Patent 0 535 754 wird mit Wirkung für das Hoheitsgebiet der Bundesrepublik Deutschland im Umfang der Ansprüche 1 bis 4, 7 und 9 bis 14 teilweise für nichtig erklärt.
2. Die Beklagte trägt die Kosten des Rechtsstreits.
3. Das Urteil ist gegen Sicherheitsleistung in Höhe von 120% des zu vollstreckenden Betrages vorläufig vollstreckbar.

Tatbestand

Die Beklagte ist eingetragene Inhaberin des auch mit Wirkung für die Bundesrepublik Deutschland erteilten europäischen Patents 0 535 754 (Streitpatent), das am 1. Oktober 1992 unter Inanspruchnahme der Priorität der niederländischen Patentanmeldungen 9101676 vom 4. Oktober 1991 und 9200258 vom 13. Februar 1992 angemeldet worden ist. Das in der Verfahrenssprache Englisch veröffentlichte Streitpatent, das beim Deutschen Patent- und Markenamt unter der Nummer 692 21 243 geführt wird, betrifft ein Gerät zum Melken von Tieren und ein Verfahren zur Zitzennachbehandlung eines gemolkenen Tieres. Es umfasst 14 Ansprüche. Die angegriffenen Ansprüche 1 bis 4, 7 und 9 bis 14 haben folgenden Wortlaut:

1. Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren, wie z.B. von Kühen, mit einer automatisch zu betätigenden Reinigungseinheit (84) zum Reinigen der Zitzen eines Tieres vor dem Melken und einem Melkroboter (8) mit einem Arm (45) zum Anschließen von Zitzenbechern (53; 54) an die Zitzen des Tieres und anschließenden Melken des Tieres sowie zum Abkoppeln der Zitzenbecher (53; 54) von den Zitzen des Tieres,
dadurch gekennzeichnet, daß die Vorrichtung außerdem eine automatisch zu betätigende Nachbehandlungsvorrichtung (105) zum Nachbehandeln des Euters und/oder der Zitzen eines gemolkenen Tieres aufweist, die sich in dem Roboterarm (45) befindet.
2. Vorrichtung nach Anspruch 1,
dadurch gekennzeichnet, daß die Nachbehandlungsvorrichtung (105) eine Sprühdüse (108) sowie eine Zufuhrleitung (107) mit darin eingebautem Ventil (110) hat.
3. Vorrichtung nach Anspruch 2,
dadurch gekennzeichnet, daß das Ventil (110) nahe der Sprühdüse (108) angeordnet ist.
4. Vorrichtung nach Anspruch 2 oder 3,
dadurch gekennzeichnet, daß die Sprühdüse (108) am Ende des Roboterarmes (45) des Melkroboters (8) angeordnet ist.
7. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 2 bis 6,
dadurch gekennzeichnet, daß die Sprühdüse (108) an oder nahe dem Ende eines Armes (45) eines Melkroboters (8) zum automatischen Melken von Tieren derart angeordnet ist, daß

ein relativ zu diesem Ende (45) nach vorn und oben gerichteter fächerförmiger Sprühstrahl erzielt wird.

9. Vorrichtung nach einem der Ansprüche 2 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß der Spitzenwinkel des von der Sprühdüse (108) erzeugten fächerförmigen Sprühstrahles etwa 45° beträgt.
10. Vorrichtung nach einem der vorhergehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß die Nachbehandlungsflüssigkeit ein Desinfektionsmittel enthält.
11. Verfahren zum Nachbehandeln der Zitzen eines gemolkene[n] Tieres in einer Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren, die einen Melkroboter mit einem Arm (45) zum Anschließen und Abkoppeln der Zitzenbecher von der Tierzitze aufweist, bei dem die Zitzenbecher nach dem Melken des Tieres von den Tierzitzen abgenommen werden und eine Nachbehandlungsflüssigkeit automatisch von dem Arm (45) auf das Euter und/oder die Zitzen gesprüht wird.
12. Verfahren nach Anspruch 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Nachbehandlungsflüssigkeit in einem fächerförmigen Sprühstrahl gesprüht wird, und daß der Sprühstrahl während des Sprühens unter dem Euter entlang in eine Richtung bewegt wird, die der Richtung entspricht, die sich von der Ebene des fächerförmigen Strahles zu den Zitzenbechern erstreckt.
13. Verfahren nach Anspruch 12,

dadurch gekennzeichnet, daß nach jedem Melken eines Tieres die Nachbehandlungsflüssigkeit von der Rückseite des Euters in Richtung auf seine Vorderseite gesprüht wird.

14. Verfahren nach Anspruch 12 oder 13, dadurch gekennzeichnet, daß der Roboterarm nach dem Abkoppeln der Zitzenbecher und vor dem Besprühen des Euters und/oder der Zitzen in eine Position gebracht wird, in der die Ebene des fächerförmigen Sprühstrahles exakt auf das Euter trifft oder geringfügig außerhalb desselben liegt.

Mit der Behauptung, die Lehre des Streitpatents beruhe nicht auf einer erfindnerischen Tätigkeit, verfolgt die Klägerin das Ziel, das Streitpatent mit Wirkung für das Hoheitsgebiet der Bundesrepublik Deutschland für nichtig zu erklären. Zur Begründung beruft sie sich auf folgende Druckschriften:

- Henry Scott Stokes, Japan looks to major gains in use of robots, New York Times, 27.12.1981 (Anlage Ni 1)
- A.R. Frost, Robotic milking: a review, Robotica (1990) volume 8, pp 311-318 (Anlage Ni 2)
- Artmann, Konzepte und Entwicklungen zur Automatisierung des Melkens, VDI/MEG Kolloquium Landtechnik, Heft 9 (Anlage Ni 3)
- US 4 498 414 (Anlage Ni 4)
- EP 0 323 444 A2 (Anlage Ni 5)
- EP 0 207 572 A1 (Anlage Ni 6)
- EP 0 332 231 A2 (Anlage Ni 7)
- EP 0 320 496 A2 (Anlage Ni 8)
- EP 0 306 579 A1 (Anlage Ni 9)
- Dr. Egon Müller, „Krankheiten bei Rindern, Schweinen, Schafen“, BLV Verlagsgesellschaft München, 1974 (Anlage Ni 11)
- Broschüre „Fight mastitis – it pays!“ von ALFA-LAVAL, 1974 (Anlage Ni 12)
- GB 2 192 351 A (Anlage Ni 13)

- SU 1634193 A1 (Anlage Ni 14)
- US 4 716 032 (Anlage Ni 17)
- GB 1 415 318 (Anlage Ni 23)
- Green, Parlour robot draws nearer (Anlage Ni 24)
- Mate, Back to the future, DAIRY FARMER, May 1986 (Anlage Ni 25)

Die Klägerin beantragt,

das europäische Patent 0 535 754 mit Wirkung für das Hoheitsgebiet der Bundesrepublik Deutschland im Umfang der Patentansprüche 1 bis 4, 7, 9 bis 14 für nichtig zu erklären.

Die Beklagte beantragt,

die Klage abzuweisen.

Sie ist dem Vorbringen der Klägerin entgegengetreten und hält das Streitpatent für bestandsfähig.

Entscheidungsgründe

Die zulässige Klage, mit der der in Art II § 6 Absatz 1 Nr 1 IntPatÜG, Art 138 Absatz 1 lit a EPÜ iVm Art 56 EPÜ vorgesehene Nichtigkeitsgrund der mangelnden Patentfähigkeit geltend gemacht wird, ist begründet.

1. Das Streitpatent betrifft ein Gerät zum Melken von Tieren und ein Verfahren zur Zitzennachbehandlung eines gemolkenen Tieres. Nach der Patentbeschreibung sind im Stand der Technik entsprechende Vorrichtungen ua mit einer automatisch zu betätigenden Reinigungseinheit zum Reinigen der Zitzen des Tieres vor dem Melken bekannt. Aus Gründen der Hygiene und im Hinblick auf die für Milch gel-

tenden Qualitätsnormen sei es jedoch wichtig, die Zitzen nicht nur vor, sondern auch nach dem Melken zu reinigen.

2. Patentanspruch 1 beschreibt demgemäss eine

Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren, wie z.B. von Kühen, mit den folgenden Merkmalen:

1. Die Vorrichtung umfasst eine Reinigungseinheit zum Reinigen der Zitzen eines Tieres vor dem Melken.
 - 1.1 Die Reinigungseinheit ist automatisch zu betätigen.

2. Die Vorrichtung umfasst einen Melkroboter mit einem Arm.
 - 2.1 Der Arm dient zum Anschließen von Zitzenbechern an die Zitzen eines Tieres.
 - 2.2 Der Arm dient zum anschließenden Melken des Tieres.
 - 2.3 Der Arm dient zum Abkoppeln der Zitzenbecher von den Zitzen des Tieres.

3. Die Vorrichtung weist außerdem eine Nachbehandlungsvorrichtung zur Nachbehandlung des Euters und/oder der Zitzen des gemolkene Tieres auf.
 - 3.1 Die Nachbehandlungsvorrichtung ist automatisch zu betätigen.
 - 3.2 Die Nachbehandlungsvorrichtung befindet sich in dem Roboterarm.

Hierbei bezeichnen die Merkmale 1. und 1.1 die vor dem Arbeitsbeginn des Melkroboters in Aktion tretende Reinigungseinheit, die Merkmale 2. bis 2.3 den Melkroboter und seine Tätigkeit an sich und die Merkmale 3. bis 3.2 die Nachbehandlungsvorrichtung. Zur Nachbehandlungsvorrichtung führt Merkmal 3.2 nur aus, dass diese sich in dem Roboterarm befindet. Dies stimmt im wesentlichen mit dem Anspruch 1 der maßgeblichen englischen Fassung des Streitpatents überein

(„an automatically operable after-treating device ... included in the robot arm“), so dass der Ausdruck „in dem Roboterarm“ im wesentlichen als „in diesen integriert“ verstanden werden kann. Jedenfalls kann der Ausdruck „in dem Roboterarm“ nicht dahingehend ausgelegt werden, dass die Nachbehandlungsvorrichtung ausschließlich innen in diesem Arm angeordnet wäre. Dies mag zwar für Zuführleitungen, Ventile o.ä. zutreffen, wie auch aus Fig 5, 6 in Verbindung mit Fig 7 ersichtlich ist. Jedoch müssen nach außen wirkende Teile (z.B. Sprühdüse 108) auch nach außen wirksam angeordnet sein. Wie ein Blick auf die Zeichnung des Streitpatents erkennen lässt, ist die dort dargestellte Nachbehandlungsvorrichtung zumindest nicht ausschließlich im eigentlichen Arm (45) angeordnet, sondern an einem Endglied (46), also einem weiteren an den eigentlichen Arm (45) angeschlossenen Bauteil (vgl Fig 2 und 5 bis 7). In der mündlichen Verhandlung wurde hierzu außerdem seitens der Patentinhaberin (Beklagte) vorgetragen, dass der Geist der Erfindung darin gesehen werde, dass der Roboterarm, der schon das Melkzeug zu tragen habe, nun auch noch mit der Nachbehandlungsvorrichtung versehen werde.

Nach alledem ist nach Auffassung des Senats der Ausdruck „in dem Roboterarm“ ausgehend von der maßgeblichen englischen Fassung „included in...“ so zu verstehen, dass die Nachbehandlungseinrichtung – deren technischer Aufbau wird im Anspruch 1 nicht thematisiert – in dem Sinne in dem Roboterarm „enthalten“ ist, dass sie – ebenso wie das Melkzeug – von diesem getragen und über dessen Bewegung positioniert wird.

Die angegriffenen Ansprüche 2 bis 4, 7, 9 und 10 sind auf Anspruch 1 rückbezogen und kennzeichnen weitere Ausgestaltungen einer Vorrichtung nach Anspruch 1.

3. Der nebengeordnete Anspruch 11 beschreibt ein

Verfahren zum Nachbehandeln der Zitzen eines gemolkenen Tieres in einer Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren mit folgenden Merkmalen:

- A) Die Vorrichtung weist einen Melkroboter mit einem Arm auf.
- A) 1 Der Arm dient zum Anschließen der Zitzenbecher an die Tierzitze.
- A) 2 Der Arm dient zum Abkoppeln der Zitzenbecher von der Tierzitze.
- B) Die Zitzenbecher werden nach dem Melken des Tieres von den Tierzitzen abgenommen.
- C) Eine Nachbehandlungsflüssigkeit wird automatisch auf das Euter und/oder die Zitzen gesprüht.
- C) 1 Die Nachbehandlungsflüssigkeit wird von dem Arm gesprüht.

Das Merkmal C) 1, wonach die Nachbehandlungsflüssigkeit „von dem Arm“ gesprüht werden soll, ist dabei in ähnlicher Weise zu lesen, wie zu dem hierzu korrespondierenden Merkmal 3.2 des Anspruchs 1 bereits ausgeführt wurde. So geht auch hier der wesentliche Inhalt dieses Merkmals dahin, dass der Arm gleichzeitig auch Träger der Nachbehandlungsvorrichtung ist und demgemäß von dem Arm aus gesprüht werden kann.

Die angegriffenen Ansprüche 12 bis 14 haben Weiterbildungen eines Verfahrens nach Anspruch 11 zum Gegenstand.

4. Der Gegenstand nach Patentanspruch 1 mag zwar neu und gewerblich anwendbar sein, jedoch beruht er aus den nachfolgend dargelegten Gründen nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit.

Aus der EP 0 323 444 (Ni 5) ist eine Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren, z.B. von Kühen mit allen gattungsbildenden Merkmalen des Anspruchs 1 (Merkmal 1. bis 2.3 der Merkmalsgliederung) bekannt geworden, wie auch die Patentinhaberin in der Beschreibungseinleitung des Streitpatents (Sp 1, Z 1 – 10 iVm Z 11, 12) zum Ausdruck bringt.

So umfaßt diese Vorrichtung eine Reinigungseinheit (halbkugelförmiges Becken 31) zum Reinigen der Zitzen des Tieres vor dem Melken, welche automatisch zu betätigen ist (vgl z.B. Sp 5, Z 33 – 39). Die Vorrichtung umfaßt dabei einen Melkroboter (Steuerung durch Mikroprozessor oder Computer, vgl Sp 5, Z 33 – 39) mit einem Arm (26), welcher zum Anschließen der Zitzenbecher an die Tierzitzen, zum anschließenden Melken sowie zum Abkoppeln der Zitzenbecher dient (Sp 5, Z 33 – 39).

Anders als in der Beschreibungseinleitung formuliert ist, trägt die Beklagte in der mündlichen Verhandlung nunmehr vor, dass es sich bei dem Gegenstand nach der EP 0 323 444 (Ni 5) nicht um einen Roboter handle, weil das die Zitzenbecher tragende und diese zum Euter der Kuh hin- bzw. wegbewegende Organ, hier der Arm (26), lediglich eine „auf – ab“ Bewegung in vertikaler Richtung und nicht dreidimensionale Bewegungen ausführen könne, was aber einen Roboter erst als solchen definieren würde. Dieser Auffassung konnte sich der Senat nicht anschließen, denn zum einen hat die Beklagte selbst bei der Abfassung der Streitpatentschrift dem Gegenstand nach Ni 5 das Vorhandensein eines Roboterarms ausdrücklich zuerkannt (vgl Streitpatentschrift Sp 1, Z 11 – 14, „a bowl-shaped basin is pivoted on a robot arm“). Zum anderen vermag der Arm (26) gemäß Ni 5 – anders als die Beklagte in der mündlichen Verhandlung vorträgt - nicht nur lineare Auf- und Abwärtsbewegungen wie in Sp 4, Z 44 – 46 der Entgegenhaltung beschrieben, auszuführen, sondern er kann auch vermittels eines mit dem Rahmen verbundenen Führungsgestänges seitliche Bewegungen vollführen (Sp 3, Z 12 – 15). Somit ist auch mit Hilfe des Armes (26) gemäß Entgegenhaltung Ni 5 die Erschließung des dreidimensionalen Raumes möglich, so dass dieser Arm (26) auch zu Recht als Roboterarm bezeichnet werden kann.

Zu den kennzeichnenden Merkmalen des Anspruchs 1 ist im Hinblick auf die Ni 5 festzuhalten, dass hieraus nicht zweifelsfrei hervorgeht, ob die an dem Arm befindliche Behandlungs- und Reinigungseinrichtung, bestehend aus dem Becken (31) und darin angeordneten Sprühdüsen (60) sowie zu diesen führenden Versorgungsleitungen (61) (vgl. z.B. Fig 6), eine Nachbehandlungsvorrichtung im Sinne des Anspruchs 1 des Streitpatents darstellt. Zwar finden sich im Text der Entgegenhaltung mehrfach Hinweise auf die Verwendung von Desinfektionsmitteln in der Reinigungs- und Behandlungseinrichtung (Sp 5, Z 25 – 28 sowie 34 – 39), was als Indiz für eine Nachbehandlung gewertet werden könnte. Zu Gunsten der Beklagten wird jedoch angesichts der Tatsache, dass vornehmlich im außereuropäischen Raum zumindest noch vor dem Zeitrang des Streitpatents auch vor dem Melken Desinfektionsmaßnahmen am Euter der Tiere durchgeführt worden waren, angenommen, dass es sich bei der gemäß Ni 5 offenbarten Behandlungseinrichtung zumindest nicht um eine echte Nachbehandlungseinrichtung im Sinne des Anspruchs 1 des Streitpatents handelt. Die Behandlungseinrichtung gemäß Ni 5 ist aber automatisch zu betätigen (Sp 5, Z 33 – 39), so dass das Merkmal 3.1 gemäß Merkmalsgliederung in diesem Sinne bereits grundsätzlich hieraus bekannt ist. Auch das weitere Merkmal (3.2), wonach sich die Behandlungsvorrichtung in dem Roboterarm befindet, ist durch die Entgegenhaltung vorweggenommen, denn die Behandlungseinrichtung (31) wird ebenso wie das Melkzeug (18) von ein und demselben Roboterarm (26) getragen (Fig 2, 3 und 6). Hierbei ist die vorher definierte Lesart dieses Merkmals berücksichtigt, wonach „in dem Roboterarm“ als in diesen integriert und von diesem getragen zu verstehen ist.

Demgemäß unterscheidet sich der Patentgegenstand nach Anspruch 1 vom Stand der Technik nach der EP 0 535 734 B1 lediglich noch im Vorhandensein einer Nachbehandlungsvorrichtung, welche ausschließlich und eindeutig dem Zweck der Nachbehandlung des Euters nach dem Melkvorgang dient.

Eine Nachbehandlungsvorrichtung im o.g. Sinne, d.h. eine solche, die zur Euterbehandlung nach dem Melken bestimmt ist, wird durch die GB 2 192 351 A

(Ni 13) beschrieben (vgl S 1, Z 8 bis 13). In dieser Druckschrift wird gemäß Seite 2, Z 118 bis 130 eine Ausführungsform vorgestellt, bei der eine Nachbehandlungsvorrichtung, hier eine Sprüheinrichtung, als Teil einer automatischen Anlage konzipiert sein kann und zwar derart, dass sich diese Sprüheinrichtung in einem Arm befindet mit dessen Hilfe sie in Position gebracht werden kann.

Für den einschlägigen Fachmann, einem Fachhochschulingenieur der allgemeinen Verfahrens- oder Prozesstechnik mit mehrjähriger Erfahrung in der Automatisierung von landwirtschaftlichen Arbeitsverfahren, insbesondere auf dem Gebiet der Tierhaltung, bestanden daher keine Schwierigkeiten, an den vorhandenen Euter-Behandlungseinrichtungen nach der EP 0 535 754 B1 eine Nachbehandlungseinrichtung nach der GB 2 192 351 A vorzusehen bzw. die bei dem Gegenstand nach der EP 0 535 754 B1 vorhandene Behandlungseinrichtung in diesem Sinne auszugestalten und im Prozessablauf zum geeigneten Zeitpunkt erstmalig oder nochmalig zuzuschalten. Hierbei ist auch die gehobene Qualifikation des Durchschnittsfachmanns, der sich mit der Automatisierung von Arbeitsverfahren befasst, zu berücksichtigen.

5. Die auf Anspruch 1 rückbezogenen angegriffenen Ansprüche 2 bis 4, 7, 9 und 10 haben keinen Bestand, da ihre Merkmale durch den im Verfahren befindlichen Stand der Technik vorweggenommen oder nahegelegt werden.

Die Merkmale der Ansprüche 2 und 4 sind durch die GB 2 192 351 A (Ni 13), Fig 1 – 3 sowie die EP 0 323 444 A2 (Sp 5, Z 21 – 28; Fig 6) vorweggenommen, während das Merkmal des Anspruchs 3 durch die GB 2 192 351 A (Fig 3) nahegelegt wird. Das Merkmal eines nach vorne und oben gerichteten Sprühstrahls gemäß Anspruch 7 ist aus der US 4 716 032 (Ni 17), dort Fig 3 und 5 ersichtlich, während der in Anspruch 9 geforderte Winkelbereich, der von der Sprühdüse erzeugt wird, ebenfalls aus der US 4 716 032 (Fig 2, 3, 5) ersichtlich ist. Die Verwendung von Desinfektionsmitteln als Bestandteil von Nachbehandlungsflüssigkeiten, wie in Anspruch 10 gefordert, ist aus dem Fachbuch „Krankheiten bei Rindern, Schwei-

nen, Schafen“, Dr. Egon Miller, BLV Verlagsgesellschaft München 1974 (Ni 11), dort S 213, 1. Abs, bekannt.

6. Das Verfahren zum Nachbehandeln der Zitzen eines gemolkene Tieres in einer Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren nach dem nebengeordneten Anspruch 11 mag wohl neu sein, beruht aber nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit.

Durch die EP 0 323 444 A 2 (Ni 5) ist zumindest ein Verfahren zum Behandeln (zu welchem Zeitpunkt auch immer) der Zitzen in einer Vorrichtung zum automatischen Melken von Tieren bekannt geworden.

Die Vorrichtung weist hierzu einen Melkroboter mit einem Arm (26) auf (Merkmal A, der Merkmalsgliederung zu Anspruch 11), wobei der Arm (26) zum Anschließen bzw. Abkoppeln der Zitzenbecher (18) an die bzw. von der Tierzitze dient (Merkmale A) 1 und A) 2. Auch werden bei diesem bekannten Verfahren die Zitzenbecher (18) nach dem Melken des Tieres von den Tierzitzen abgenommen (Merkmal B) (vgl hierzu auch die Beschreibung des gesamten Verfahrens gemäß Sp 5, Z 33 – 39 der Entgegenhaltung).

Das automatische Sprühen einer Nachbehandlungsflüssigkeit auf das Euter und/oder die Zitzen von einem Arm aus, ist aus dem entsprechenden Ausführungsbeispiel gemäß S 2, Z 118 – 130 der GB 2 192 351 A (Ni 13) bekannt geworden (Merkmale C) und C) 1.

Für einen im Zusammenhang mit Anspruch 1 bereits näher bezeichneten Durchschnittsfachmann war es zum Zeitrang des Streitpatents in Kenntnis des entgegengehaltenen Standes der Technik ohne weiteres möglich, durch Aufnahme der aus dem Verfahren nach der Ni 13 gewonnen Anregungen auf der Grundlage des Verfahrens nach der Ni 5, wo bereits eine Euterbehandlung an sich vorgesehen ist, ein Verfahren mit allen Merkmalen des Anspruchs 11 zu gestalten. Einer erfinderischen Tätigkeit bedurfte es hierzu nicht.

7. Die auf ein Verfahren nach Anspruch 11 rückbezogenen, angegriffenen Ansprüche 12 bis 14 haben keinen Bestand.

Die Merkmale der Ansprüche 12 und 13 werden einem Fachmann durch die Darstellungen gemäß Fig 1, 3 und 5 der US 4 716 032 (Ni 17) nahegelegt. Das Merkmal des Anspruchs 14, wonach die Positionierung des Armes derart zu wählen ist, dass der Behandlungsstrahl exakt auf das Euter trifft, wird bereits durch die EP 0 323 444 (Ni 5) prinzipiell nahegelegt und geht im übrigen über fachübliches Handeln nicht hinaus.

8. Die Kostentscheidung beruht auf § 84 Abs 2 PatG iVm § 91 Abs 1 Satz 1 ZPO, der Ausspruch zur vorläufigen Vollstreckbarkeit auf § 99 Abs 1 PatG iVm § 709 ZPO.

Müllner

Dr. Huber

Schuster

Gießen

Kuhn

CI