



BUNDESPATENTGERICHT

8 W (pat) 377/04

(Aktenzeichen)

Verkündet am
6. Mai 2008

...

BESCHLUSS

In der Einspruchssache

betreffend das Patent 102 55 048

...

...

hat der 8. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts auf die mündliche Verhandlung vom 6. Mai 2008 unter Mitwirkung des Vorsitzenden Richters Dipl.-Ing. Dehne, des Richters Dipl.-Ing. agr. Dr. Huber, der Richterin Pagenberg LL.M. Harv. und des Richters Dipl.-Ing. Rippel

beschlossen:

Das Patent 102 55 048 wird mit folgenden Unterlagen beschränkt aufrechterhalten:

Patentansprüche 1 bis 9, eingegangen am 22. April 2005, Beschreibung Seiten 1 bis 4, eingegangen am 22. April 2005, Beschreibung Seite 2, Spalte 1 letzte Zeile bis Seite 5 sowie 4 Seiten Zeichnungen, Figuren 1 bis 6 gemäß Patentschrift.

Gründe

I.

Die Patentinhaberin hat das Patent 102 55 048 am 26. November 2002 beim Patentamt angemeldet. Die Erteilung des Patents mit der Bezeichnung

„Hydrostatischer Mehrmotorenantrieb“

wurde am 15. Juli 2004 veröffentlicht.

Dagegen hat am 15. Oktober 2004 die Firma

B... GmbH
G...strasse in
D- E...

Einspruch erhoben, weil der Gegenstand des Patents nicht patentfähig sei.

Sie stützt ihren Einspruch auf die folgenden Veröffentlichungen:

- (D1) DE 42 03 877 A1
- (D2) DE 197 35 287 A1
- (D3) DE 101 01 748 A1
- (D4) P 2001-200907 A (Japanische Offenlegungsschrift im Volltext)
- (D4A) Patent Abstracts of Japan 2001-200907 A (engl. Abstract zu (D4))
- (D5) GB 2 257 496 A
- (D6) DE 100 60 679 A1.

In der mündlichen Verhandlung hat die Einsprechende vorgetragen, dass der Streitpatentgegenstand durch den Stand der Technik nahegelegt sei, wie er durch die DE 100 60 679 A1 (D6) oder die GB 2 257 496 A (D5) in Verbindung mit der DE 42 03 877 A1 (D1) bekannt geworden sei. Insbesondere sei aus der DE 100 60 679 A1 (D6) ein Mehrmotorenantrieb bekannt, der mit Ausnahme des Freilaufs alle Merkmale des Patentanspruchs 1 nach Hauptantrag zeige. Zwar sei nicht explizit offenbart, dass die DE 100 60 679 A1 (D6) einen geschlossenen Kreislauf aufweise, dies sei jedoch bei Fahrtrieben, bei denen sowohl vorwärts als auch rückwärts gefahren werde, selbstverständlich. Hinweise auf einen Freilauf erhalte der Fachmann aus der 42 03 877 A1 (D1), zumal dort in der Aufgabenstellung Spalte 1, Zeilen 53 bis 61 entsprechend der Aufgabenstellung des

Streitpatents auf den geringeren Schaltungs- und Steuerungsaufwand abgezielt werde, wofür ein Freilauf gemäß der DE 42 03 877 A1 (D1) die technische Lösung biete.

Ähnliches treffe auch bezüglich der GB 2 257 496 A (D5) in Verbindung mit der DE 42 03 877 A1 (D1) zu, weil die GB 2 257 496 A (D5) bis auf den Freilauf auch alle Merkmale des Patentanspruchs 1 nach Hauptantrag zeige.

Die Einsprechende beantragt,

das Patent 102 55 048 zu widerrufen.

Die Patentinhaberin beantragt, das Patent 102 55 048 gemäß Hauptantrag mit folgenden Unterlagen Patentansprüche 1 bis 9, eingegangen am 22. April 2005, Beschreibung Seiten 1 bis 4, eingegangen am 22. April 2005, sowie Beschreibung Seite 2, Spalte 1, letzte Zeile bis Seite 5 gemäß Patentschrift, Zeichnungen, 4 Seiten, Figuren 1 bis 6 gemäß Patentschrift; hilfsweise gemäß Hilfsanträgen 1 und 2, eingegangen am 30. April 2008, Beschreibung und Zeichnungen ansonsten wie im Hauptantrag aufrecht zu erhalten.

Sie tritt dem Vorbringen des Einsprechenden entgegen und bestreitet das Naheliegen des Streitpatentgegenstands. Insbesondere bewirke das Zusammenwirken aller im Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag aufgeführten Merkmale die in Figur 6 beschriebene, besonders vorteilhafte Wirkung des streitpatentgemäßen Mehrmotorenantriebs, wobei insbesondere der Freilauf zu einem einfachen, kompakten Aufbau mit geringem steuerungstechnischen Aufwand beitrage.

Der Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag lautet:

„Hydrostatischer Mehrmotorenantrieb mit wenigstens zwei getriebelosen, hydraulischen, eine gemeinsame Last beaufschlagenden Motoren (2,3), die in einem geschlossenen hydraulischen Kreislauf (6,7) angeordnet sind, in welchem zur Druckmittelversorgung der beiden Motoren (2,3) wenigstens eine verstellbare Pumpe (5) vorgesehen ist, wobei die Motoren (2,3) durch wenigstens einen Freilauf (4) miteinander verbunden sind und der hinter dem Freilauf angeordnete Motor (2) ein verstellbares Verdrängungsvolumen aufweist.“

Der nebengeordnete Patentanspruch 6 gemäß Hauptantrag lautet:

„Verfahren zur Verzögerung eines Mehrmotorenantriebes nach einem oder mehreren der Ansprüche 2 bis 5, dadurch gekennzeichnet,
dass durch den/die Drucksensor(en) in der Leitung der Druckwechsel im System erkannt und das Verdrängungsvolumen des hinter dem Freilauf (4) angeordneten Motors (2) auf Null gestellt wird und das Verzögerungsverhalten des Antriebes durch Einstellung des Verdrängungsvolumens der Pumpe (5) beeinflusst wird.“

Der nebengeordnete Patentanspruch 7 gemäß Hauptantrag lautet:

„Verfahren zum Beschleunigen eines Mehrmotorenantriebes nach einem oder mehreren der Ansprüche 2 bis 5 in Rückwärtsrichtung, dadurch gekennzeichnet,
dass die Förderrichtung der Pumpe (5) umgekehrt wird, das Fördervolumen der Pumpe (5) vergrößert wird und zur weiteren

Erhöhung der Drehzahl das Volumen des Motors (2) reduziert wird.“

Der nebengeordnete Patentanspruch 9 gemäß Hauptantrag lautet:

„Mobile Arbeitsmaschine mit einem hydrostatischen Mehrmotorenantrieb nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 5.“

Die Aufgabe der Erfindung besteht gemäß der am 22. April 2005 eingereichten Beschreibungseinleitung auf Seite 4, letzter Absatz darin, einen Mehrmotorenantrieb zu schaffen, der einen weiten Betriebsbereich durch die Verwendung mehrerer Motoren abdeckt und dabei eine möglichst einfache und unproblematische Kopplung der Motoren gewährleistet. Außerdem soll ein Verfahren zur Steuerung des Antriebes angegeben werden, das kontinuierliche Übergänge zwischen unterschiedlichen Betriebsbereichen erlaubt.

Hinsichtlich des Wortlauts der jeweiligen abhängigen Patentansprüche und der Patentansprüche gemäß Hilfsantrag 1 bzw. 2 sowie weiterer Einzelheiten wird auf den Inhalt der Akten verwiesen.

II.

1. Über die Einsprüche ist gemäß § 147 Abs. 3 Satz 1 Nr. 1 PatG in der bis zum 30. Juni 2006 geltenden Fassung (vgl. BIPMZ 2005, 3 und 2006, 225) durch den zuständigen Beschwerdesenat des Bundespatentgerichts zu entscheiden. Die mit der Einlegung des Einspruchs vom 15. Oktober 2004 beim Deutschen Patent- und Markenamt gemäß § 147 Abs. 3 PatG begründete Entscheidungsbefugnis des technischen Beschwerdesenats für das vorliegende Verfahren ist durch das Inkrafttreten des Gesetzes zur Änderung des patentrechtlichen Einspruchsverfahrens und des Patentkostengesetzes vom 21. Juni 2006 und die Aufhebung des

§ 147 Abs. 2 und 3 PatG zum 1. Juli 2006 nicht entfallen (s. a. BGH, Beschl. v. 17. April 2007 - X ZB 9/06 und v. 27. Juni 2007 - X ZB 6/05).

2. Der Einspruch ist frist- und formgerecht erhoben und auch im Übrigen zulässig. Er ist jedoch nur insofern begründet, als er zur beschränkten Aufrechterhaltung des angegriffenen Patents führt.

3. Hinsichtlich der Zulässigkeit der Anspruchsfassung gemäß Hauptantrag bestehen keine Bedenken.

Die Merkmale des Patentanspruchs 1 sind in den ursprünglichen Ansprüchen 1 und 3 offenbart. Die beiden letzten Merkmale des Patentanspruchs 1 ergeben sich aus Seite 8, 1. und 2. Absatz der ursprünglichen Beschreibung. Die Ergänzung „getriebelos“ ergibt sich aus Seite 3, 2. Absatz in Verbindung mit der Figur 1 der ursprünglichen Beschreibung. Die Patentansprüche 2 bis 5 leiten sich von den ursprünglichen Ansprüchen 2, 4, 5 und 6 ab. Die Patentansprüche 6 bis 9 entsprechen den ursprünglichen Patentansprüchen 9 bis 12.

4. Der Patentgegenstand nach Patentanspruch 1 (Hauptantrag) betrifft einen hydrostatischen Mehrmotorenantrieb mit wenigstens zwei getriebelosen, hydraulischen, eine gemeinsame Last beaufschlagenden Motoren, die in einem geschlossenen hydraulischen Kreislauf angeordnet sind. Bei einem geschlossenen Kreislauf wird die Hydraulikpumpe direkt mit der vom Hydraulikmotor zurückkommenen Hydraulikflüssigkeit gespeist und ist damit von zwei Seiten „eingespannt“ - von der Saugseite und der Druckseite.

Die Motoren sind durch wenigstens einen Freilauf miteinander verbunden, wobei der hinter dem Freilauf angeordnete Motor ein verstellbares Verdrängungsvolumen aufweist.

Ein wesentliches Merkmal des Patentanspruchs 1 ist die getriebelose Anordnung der Motoren. Durch den Verzicht auf jegliches Getriebe lassen sich gemäß Ab-

satz [0011] der Streitpatentschrift die Vorteile eines Freilaufes besonders günstig ausnutzen. Im niedertourigen Bereich mit hohen Drehmomenten sind die Motoren durch den Freilauf mechanisch gekoppelt, womit ein hohes Abtriebsmoment erreicht wird. Dadurch erhält der Durchschnittsfachmann, ein Diplom-Ingenieur (FH) der Fachrichtung Maschinenbau mit vertieften Kenntnissen in der Konstruktion von hydrostatischen Antrieben, den deutlichen Hinweis, dass unter dem Ausdruck getriebe lose hydraulische Motoren nicht etwa nur die Motoren als getriebe los zu verstehen sind, was bei hydraulischen Motoren als selbstverständlich anzusehen wäre, sondern vielmehr die Motoren - wie auch die Figuren erkennen lassen – durch Verzicht auf jegliche Übersetzungsstufe direkt miteinander gekoppelt sein sollen.

Durch das Zusammenwirken dieser im Patentanspruch 1 aufgeführten Merkmale ergibt sich folgende Wirkungsweise des Mehrmotorenantriebs: Zunächst wird durch die verstellbare Pumpe der Durchfluss auf ein Maximum geregelt. Eine Reduzierung des Verdrängungsvolumens eines der Motoren bewirkt zum einen den Anstieg der Drehzahl dieses Motors. Zum anderen wird auch die Drehzahl des anderen (zweiten) Motors erhöht, da aufgrund der parallelen Anordnung in einem geschlossenen Hydraulikkreislauf ein größerer Anteil am Volumenstrom durch ihn hindurchfließt. Diese Reduzierung des Verdrängungsvolumens des ersten Motors kann so lange fortgesetzt werden, bis sein Verdrängungsvolumen auf Null reduziert ist, so dass kein Volumenstrom durch ihn hindurchfließen kann und somit der gesamte Volumenstrom durch den anderen (zweiten) Motor fließt, wodurch dieser dann die höchst mögliche Drehzahl erreicht.

Der verstellbare (erste) Motor überträgt hierbei über den gesperrten Freilauf so lange ein Moment an den zweiten Motor, solange sein Verdrängungsvolumen größer als null ist. Erst wenn das Verdrängungsvolumen auf Null verkleinert ist und dieser Motor schließlich stehen bleibt, kommt die Freilauffunktion des Freilaufes zum Tragen, indem er den verstellbaren Motor von dem zweiten Motor entkoppelt.

5. Die Neuheit des zweifellos gewerblich anwendbaren hydrostatischen Mehrmotorenantriebs des Patentanspruchs 1 gemäß Hauptantrag ist gegeben und wurde auch von der Einsprechenden in der mündlichen Verhandlung nicht mehr in Frage gestellt.

Als einzige Druckschrift weist die DE 42 03 877 A1 (D1) einen hydrostatischen Mehrmotorenantrieb mit einem Freilauf im Sinne des Streitpatents auf. Dort sind die Motoren jedoch nicht in einem (einzigem) Hydraulikkreislauf, sondern in zwei getrennten Kreisläufen angeordnet.

6. Der Gegenstand nach dem Patentanspruch 1 beruht auch auf einer erfinderschen Tätigkeit, denn für die im Patentanspruch 1 aufgeführten Merkmale vermittelt der aufgezeigte Stand der Technik keine Anregungen.

Aus der DE 42 03 877 A1 (D1) ist ein Mehrmotorenantrieb mit zwei hydraulischen Motoren (M1, M2) bekannt, die gemeinsam eine Last beaufschlagen und bei dem jeder Motor mit einem Planetengetriebe (2, 3) ausgerüstet ist. Eines der Planetengetriebe (2) kann einen Freilauf aufweisen (Spalte 3, Zeile 7). Beide hydraulische Motoren werden gemäß Spalte 3, Zeilen 27 bis 35 der Beschreibung von einer Pumpe (15) und einem ihr nachgeschalteten Steuerventil (16) hydraulisch unterschiedlich, also mit verschiedener Ölmenge und/oder verschiedenen Drücken beaufschlagt. Somit sind hier, anders als beim Streitpatentgegenstand, zumindest zwei völlig getrennte Hydraulikkreisläufe vorhanden. Auch sind nach Überzeugung des Senats weder die Pumpe selbst noch die Motoren für sich regelbar, denn die unterschiedlichen Ölmengen und Drücke werden gemäß Spalte 3, Zeilen 27 bis 35 von einem oder zwei Steuerventilen eingestellt. Eine weitere Regelung der Pumpe und/oder der Motoren ist daher überflüssig. Im Übrigen lässt die zeichnerische Darstellung der Hydraulikkreisläufe den Fachmann erkennen, dass hier offensichtlich auch keine geschlossenen Hydraulikkreisläufe vorliegen. Denn die Pumpe ist nicht von der Saugseite her angeschlossen, was eine Voraussetzung für einen geschlossenen Hydraulikkreislauf wäre. Weiterhin unterscheidet sich der Mehrmotorenantrieb nach der DE 42 03 877 A1 (D1) von dem Streitpatentgegenstand da-

durch, dass er eigene Übersetzungsgetriebe aufweist und somit nicht getriebelos im Sinne des Streitpatents ausgebildet ist.

Die DE 42 03 877 A1 (D1) liegt somit insbesondere aufgrund des dort beschriebenen andersartigen Hydraulikkreislaufs weit ab vom Streitpatentgegenstand und kann diesen daher nicht nahe legen.

Die GB 2 257 496 A (D5) zeigt gemäß Figur 1 einen hydrostatischen Mehrmotorenantrieb mit zwei parallel zueinander angeordneten Hydromotoren, die in einem geschlossenen hydraulischen Kreislauf mit einer verstellbaren Hydropumpe („adjustable feed pump“ - Seite 1, Zeile 17) verbunden sind.

Einer der Motoren (2) weist ein verstellbares Verdrängungsvolumen auf.

Zwar zeigt die einzige Figur der GB 2 257 496 A (D5), dass die beiden Hydromotoren nicht getriebelos angeordnet sind, sondern mit jeweils einer Übersetzungsstufe (transmission gear 4, 5) auf einen gemeinsamen Abtrieb (output shaft 6) wirken. Aus den Ausführungen auf Seite 1, Zeile 12 bis Seite 2, Zeile 23 erschließt sich dem Fachmann jedoch, dass die GB 2 257 496 A (D5) zwei unterschiedliche Ausführungsformen umfasst. In der ersten Ausführungsform (Seite 1, Zeile 12 bis 25) sind die Übersetzungsgetriebe nicht zwingend vorgesehen, sondern nur als vorteilhafte Ausgestaltung des bekannten Mehrmotorenantriebs beschrieben. Unterschiedlich zum Streitpatentgegenstand ist bei dieser Alternative des bekannten Mehrmotorenantriebs nach der GB 2 257 496 A (D5) somit nur, dass dort die beiden Motoren nicht über einen Freilauf miteinander verbunden sind, sondern durch eine schaltbare Kupplung (clutch 8). Gemäß den Ausführungen auf Seite 3, Zeilen 19 bis 22 wird dann, wenn der verstellbare Motor einen vorbestimmten Wert erreicht, die schaltbare Kupplung geschaltet und so der verstellbare Motor vom Abtriebsstrang abgetrennt. Dieser vorbestimmte Wert kann nach den Ausführungen auf Seite 3, Zeilen 19 bis 22, je nach Anwendungsfall entweder bei der maximalen, technisch sinnvollen Höchstgeschwindigkeit des verstellbaren Motors oder bei anderen wirtschaftlich sinnvollen Drehzahlen erfolgen. Somit erschließt sich dem Fachmann aus dem Gesamtoffenbarungsgehalt der GB 2 257 496 A (D5)

klar, dass gerade die Verwendung einer Schaltkupplung überaus vorteilhaft erscheint, weil der Bereich, in dem die Schaltkupplung betätigt werden kann, weit ist und entsprechende Verstellmöglichkeiten bietet.

Der Fachmann hat somit nach Überzeugung des Senats durch den Offenbarungsgehalt der GB 2 257 496 A (D5) keinerlei Veranlassung, die Schaltkupplung in Frage zu stellen und nach (anderen) technischen Möglichkeiten zu suchen, den verstellbaren Motor vom Abtriebsstrang zu trennen. Aus diesem Grund kann die GB 2 257 496 A (D5) den Streitpatentgegenstand auch nicht nahe legen.

Auch eine Kombination der GB 2 257 496 A (D5) mit der DE 42 03 877 A1 (D1) führt nicht zum Streitpatentgegenstand. Zum einen fehlt, wie vorstehend beschrieben, bei der GB 2 257 496 A (D5) bereits jegliche Anregung, überhaupt die Kuppelung durch eine andere technische Lösung zu ersetzen.

Zum anderen weist der in der DE 42 03 877 A1 (D1) angeordnete Freilauf auch eine völlig andere Wirkungsweise auf als der beim Streitpatentgegenstand verwendete Freilauf. Denn gemäß Spalte 1, Zeilen 63 bis Spalte 2, Zeilen 6 ist der Freilauf der DE 42 03 877 A1 (D1) als Überholkupplung derart ausgestaltet, dass durch bloßes drehzahlmäßiges Hochfahren des ersten Motors der zweiten Motor überholt und damit vom Antrieb abgekuppelt wird, ohne dass es eines Abbremsens des zweiten Motors bedarf. Eine derartige Wirkungsweise des Freilaufs ist weder bei dem Gegenstand der GB 2 257 496 A (D5) noch beim Streitpatentgegenstand nutzbar. Denn sowohl bei der GB 2 257 496 A (D5) als auch beim Streitpatentgegenstand sind beide Motoren parallel in einem geschlossenen Hydraulikkreislauf angeordnet, wodurch sich eine zwingende Abhängigkeit von Drehzahlen und Volumenströmen durch die beiden Motoren ergibt. Ein drehzahlmäßiges „Überholen“, wie es bei der DE 42 03 877 A1 (D1) mit den unterschiedlichen Hydraulikkreisläufen überhaupt erst möglich ist, kann weder bei der GB 2 257 496 A (D5) noch bei dem Streitpatentgegenstand aufgrund der Anordnung in einem gemeinsamen geschlossenen Hydraulikkreislauf auftreten. Daher führt eine Übertragung des aus der DE 42 03 877 A1 (D1) bekannten Freilaufs auf die Lehre der GB 2 257 496 A (D5) allein noch nicht zum Streitpatentgegenstand.

Vielmehr sind zur Auffindung dessen Lehre darüber hinaus gehende Gedanken und Überlegungen erforderlich, was nach Überzeugung des Senats auf erfinderische Tätigkeit schließen lässt.

Die DE 100 60 679 A1 (D6) zeigt in verschiedenen Ausführungsformen hydrostatische Mehrmotorenantriebe mit jeweils wenigstens zwei getriebelosen, hydraulischen, eine gemeinsame Last (z. B. Abtrieb 5) beaufschlagenden Motoren (1, 2), die in einem hydraulischen Kreislauf angeordnet sind. In allen Ausführungsbeispielen werden grundsätzlich schaltbare Kupplungen verwendet. In Absatz [0006] der DE 100 60 679 A1 (D6) werden die Vorteile von schaltbaren Kupplungen an sich und insbesondere auch die Verwendung von mehreren schaltbaren Kupplungen bei hydrostatischen Mehrmotorenantrieben beschrieben. Daher geht die DE 100 60 679 A1 (D6) nicht über das hinaus, was aus der GB 2 257 496 A (D5) bekannt ist und kann wie diese dem Fachmann insbesondere auch keine Abkehr von schaltbaren Kupplungen zu Gunsten eines Freilaufs nahe legen.

Auch die im Zuge des Verfahrens noch in Betracht gezogenen Druckschriften DE 197 35 287 A1 (D2), DE 101 01 748 A1 (D3) sowie die JP 2001-200907 A (D4) bzw. die D4a, die weiter ab liegen vom Streitpatentgegenstand und die in der mündlichen Verhandlung nicht mehr aufgegriffen worden sind, stehen dem Gegenstand des Patentanspruchs 1 nicht patenthindernd entgegen, wie der Senat überprüft hat.

Der entgegengehaltene Stand der Technik konnte somit weder für sich genommen noch in einer Zusammenschau betrachtet, dem Fachmann den Gegenstand nach dem Patentanspruch 1 nahe legen. Dessen Merkmale waren auch nicht durch einfache fachübliche Erwägungen ohne weiteres auffindbar, sondern bedurften darüber hinaus gehender Gedanken und Überlegungen, die auf erfinderische Tätigkeit schließen lassen.

Der Patentanspruch 1 hat daher Bestand.

7. Die Gegenstände der jeweils nebengeordneten Patentansprüche 6, 7 und 9 gemäß Hauptantrag, die aufgrund ihrer Zweckbestimmung ohne Zweifel gewerblich anwendbar sind, sind neu, da keine entgegengehaltene Druckschrift ihre Merkmale in ihrer Gesamtheit zeigt. Sie beruhen auf einer erfinderischen Tätigkeit.

Wie bereits zur Beurteilung der erfinderischen Tätigkeit des hydrostatischen Mehrmotorenantriebs nach dem Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag ausgeführt worden ist, sind aus dem Stand der Technik keine hydrostatischen Mehrmotorenantriebe bekannt oder nahe gelegt, die die im Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag aufgeführten Merkmale aufweisen.

Da die Patentansprüche 6, 7 und 9 auf Grund ihrer Rückbezüge auf den Patentanspruch 1 somit auch die Merkmale des Gegenstands umfassen, ist das Vorliegen der erfinderischen Tätigkeit übereinstimmend zu beurteilen. Auf die entsprechenden Ausführungen wird daher Bezug genommen.

8. Die Unteransprüche 2 bis 5 und 8 betreffen zweckmäßige Ausgestaltungen der Gegenstände der Patentansprüche 1 und 7, die über Selbstverständlichkeiten hinausreichen. Sie haben daher ebenfalls Bestand.

Bei dieser Sachlage war das Patent in beschränktem Umfang gemäß Hauptantrag aufrecht zu erhalten.

Nachdem dem Hauptantrag stattgegeben wurde, erübrigen sich Ausführungen zu den Hilfsanträgen.

Dehne

Dr. Huber

Pagenberg

Rippel

Hu