

Interner Verteilerschlüssel:

- (A) [-] Veröffentlichung im ABl.
- (B) [-] An Vorsitzende und Mitglieder
- (C) [-] An Vorsitzende
- (D) [X] Keine Verteilung

**Datenblatt zur Entscheidung
vom 17. Februar 2016**

Beschwerde-Aktenzeichen: T 0727/12 - 3.2.07

Anmeldenummer: 04025155.5

Veröffentlichungsnummer: 1527851

IPC: B25J19/00

Verfahrenssprache: DE

Bezeichnung der Erfindung:

Handhabungsgerät, insbesondere für die Nahrungsmittel-Industrie

Patentinhaber:

KUKA Roboter GmbH

Einsprechende:

ABB AB

Stichwort:

Relevante Rechtsnormen:

EPÜ Art. 56

Schlagwort:

Erfinderische Tätigkeit - (nein)

Zitierte Entscheidungen:

T 1054/05

Orientierungssatz:



**Beschwerdekammern
Boards of Appeal**

Chambres de recours

European Patent
Office
D-80298 MUNICH
GERMANY
Tel. +49 (0) 89 2399-0
Fax +49 (0) 89
2399-4465

Beschwerde-Aktenzeichen: T 0727/12 - 3.2.07

**E N T S C H E I D U N G
der Technischen Beschwerdekammer 3.2.07
vom 17. Februar 2016**

Beschwerdeführerin: ABB AB
(Einsprechende) 721 83 Västerås (SE)

Vertreter: Hoffmann Eitle
Patent- und Rechtsanwälte PartmbB
Arabellastraße 30
81925 München (DE)

Beschwerdegegnerin: KUKA Roboter GmbH
(Patentinhaberin) Zugspitzstrasse 140
86165 Augsburg (DE)

Vertreter: Patentanwälte
Funk & Böss GbR
Sigmundstraße 1
80538 München (DE)

Angefochtene Entscheidung: **Zwischenentscheidung der Einspruchsabteilung
des Europäischen Patentamts über die
Aufrechterhaltung des europäischen Patents
Nr. 1527851 in geändertem Umfang, zur Post
gegeben am 1. Februar 2012.**

Zusammensetzung der Kammer:

Vorsitzender H. Meinders
Mitglieder: G. Patton
C. Brandt

Sachverhalt und Anträge

- I. Die Einsprechende (Beschwerdeführerin) hat gegen die Entscheidung, mit der das Patent Nr. 1 527 851 in geändertem Umfang nach dem Hauptantrag der Patentinhaberin (Beschwerdegegnerin) aufrechterhalten wurde, Beschwerde eingelegt.

Der Einspruch richtete sich gegen das Patent im gesamten Umfang und stützte sich auf die in Artikel 100 a) EPÜ angegebenen Gründe der mangelnden Neuheit bzw. erfinderischen Tätigkeit.

- II. In der Anlage zur Ladung zu der auf Antrag der Parteien anberaumten mündlichen Verhandlung teilte die Kammer ihre vorläufige Meinung mit, dass die Einspruchsabteilung für die Zulassung ins Verfahren des spät eingereichten Dokuments A5 ihr Ermessen nach den richtigen Kriterien ausgeübt zu haben schien. Die Kammer merkte an, dass der Gegenstand des Anspruchs 1, ausgehend von A5 als nächstliegendem Stand der Technik, nicht erfinderisch schien.

- III. Am Anfang der am 17. Februar 2016 stattgefundenen mündlichen Verhandlung erklärte die Beschwerdegegnerin, dass der gegen die Zulassung von D5 in das Verfahren erhobene Einwand nicht weiter verfolgt wird.

Danach wurde erörtert, ob der Gegenstand des Anspruchs 1 in der aufrechterhaltenen Fassung, ausgehend von der Lehre der A5 als nächstliegendem Stand der Technik in Kombination mit dem Fachwissen des Fachmanns bzw. den Lehren von A1, A2 und/oder A4, die Voraussetzungen für die erfinderische Tätigkeit erfüllt.

IV. Vor der Verkündung der Entscheidung am Schluss der mündlichen Verhandlung war die Antragslage wie folgt:

Die Beschwerdeführerin beantragte die Aufhebung der angefochtenen Entscheidung und den Widerruf des europäischen Patents Nr. 1 527 851.

Die Beschwerdegegnerin beantragte die Zurückweisung der Beschwerde.

V. In der vorliegenden Entscheidung sind die folgenden Dokumente aus dem Einspruchsverfahren zitiert:

A1: US-B1-6 634 851;

A2: M.G. Taylor et al., "A washable robot suitable for meat processing", Computers and Electronics in Agriculture, 16(1997), Seiten 113-123;

A4: H.L.M. Lelieveld et al., "Hygiene in food processing", Woodhead Publishing Limited, July 2003, ISBN-13: 978 1 85573 466 1, Wiederdruck von 2006, Seite 146 und eine unnummerierte Seite.

A5: EP-A1-0 937 551

Da die Veröffentlichung des Inhalts von A4 vor dem Prioritätsdatum von der Beschwerdegegnerin nicht bestritten wurde, hat die Kammer keinen Anlass, es anders zu sehen. Diese Ansicht wurde den Parteien bereits mit der Anlage zur Ladung zur mündlichen Verhandlung mitgeteilt.

VI. Anspruch 1 lautet wie folgt (in der aufrechterhaltenen Fassung):

"Handhabungsgerät, insbesondere Mehrachs-Industrieroboter, mit einer als Tragstruktur (2)

bezeichneten, aus einem Grundgestell (2.1), einem Karussell (2.2), einer Schwinge (2.3), einem Arm (2.4) und einer Hand (2.5) bestehenden Bauteilstruktur zum Übertragen von Kräften zwischen einzelnen Gliedern des Handhabungsgeräts, wobei die Tragstruktur (2) vollständig aus einem gegenüber äußeren Einflüssen, wie Feuchtigkeit oder dergleichen, inerten Material Edelstahl gebildet ist, wobei die konstruktiv bedingten Hohlräume (2.3c, 2.3d, 2.3e) von Grundgestell (2.1), Karussell (2.2), Schwinge (2.3), Arm (2.4) und Hand (2.5) hermetisch verschlossen sind, und wobei die Spalten zwischen Grundgestell (2.1), Karussell (2.2), Schwinge (2.3), Arm (2.4) und Hand (2.5) mit Doppeldichtungen abgedichtet sind."

VII. Das wesentliche Vorbringen der Beschwerdeführerin lässt sich wie folgt zusammenfassen:

Die folgenden Merkmale des Anspruchs 1 seien aus dem nächstliegenden Stand der Technik A5 nicht bekannt:

a) - das Grundgestell, das Karussell, die Schwinge, der Arm und die Hand sind vollständig aus einem gegenüber äußeren Einflüssen, wie Feuchtigkeit oder dergleichen, inerten Material Edelstahl gebildet; und

b) - die Spalten zwischen Grundgestell, Karussell, Schwinge, Arm und Hand sind mit Doppeldichtungen abgedichtet.

Im Lichte der entsprechenden Effekte der Unterscheidungsmerkmale a) und b) könne die zu lösende Aufgabe darin gesehen werden, ein Handhabungsgerät zu schaffen, das eine höhere Hygiene gewährleisten kann.

Da jedes Unterscheidungsmerkmal eine zum Fachwissen des Fachmanns gehörende bzw. in A5 selbst, A2, A1 und/oder A4 dargestellte Maßnahme sei, die der vor die Aufgabe gestellte Fachmann in dem Roboter nach A5 durchführen würde, um die Aufgabe in der Tat zu lösen, könne keine erfinderische Tätigkeit für den beanspruchten Gegenstand des Anspruchs 1 anerkannt werden.

VIII. Das wesentliche Vorbringen der Beschwerdegegnerin lässt sich wie folgt zusammenfassen:

Im Lichte der Unterscheidungsmerkmale a) und b) gegenüber dem nächstliegenden Stand der Technik A5 sei eine einzelne zu lösende Aufgabe auf Basis des Streitpatents zu formulieren und zwar, ein Handhabungsgerät zu schaffen, das eine hohe Hygiene gewährleistet und demgemäß in kontaminationsgefährdeter Umgebung sicher eingesetzt werden kann.

In A5 selbst gebe es keine Anregung, die Tragstruktur vollständig aus Edelstahl zu bilden. Ferner offenbare keines der verfügbaren Dokumente des Standes der Technik die beanspruchte Lösung, d.h. Unterscheidungsmerkmal a).

Im Lichte deren Vorteile würde der Fachmann die bekannte Alternative Aluminium statt Edelstahl auswählen.

Des Weiteren sei das Steuerungsprogramm des Roboters von A5, wenn Teile der Tragstruktur aus Edelstahl gemacht werden, grundsätzlich zu ändern.

Der Fachmann habe keinen Anlass, Doppeldichtungen in den Roboter von A5 einzuführen, weil es A5 zu entnehmen sei, die Struktur des Roboters sei nicht zu ändern.

Ferner müsse der Fachmann die gesamte in A4 offenbarte Lösung berücksichtigen und zwar die Doppeldichtungen zwingend mit einer Spülung gestalten.

Aus jedem von diesen Gründen sei eine erfinderische Tätigkeit für den Gegenstand des Anspruchs 1 anzuerkennen.

Entscheidungsgründe

1. *Neuheit (Artikel 100 a) EPÜ)*

Die Kammer teilt die Auffassung der Parteien, dass der Gegenstand des Anspruchs 1 neu ist, weil keines der verfügbaren Dokumente alle Merkmale des Anspruchs 1 in Kombination offenbart.

2. *Erfinderische Tätigkeit (Artikel 100 a) EPÜ)*

Die Beschwerdeführerin erhebt einen Einwand mangelnder erfinderischer Tätigkeit des Gegenstands des Anspruchs 1 ausgehend von der Lehre von A5 in Kombination mit dem Fachwissen des Fachmanns bzw. den Lehren von A1, A2 und/oder A4.

2.1 *Nächstliegender Stand der Technik*

Die Kammer teilt die Auffassung der Beschwerdeführerin, dass A5 als nächstliegender Stand der Technik für Anspruch 1 zu erachten ist, weil es aus dem gleichen technischen Gebiet des Patents stammt und zwar von Robotern mit ähnlichen Bewegungsfreiheiten der Teile der Tragstruktur für die Verwendung in der Nahrungsmittelindustrie. Dadurch dient dieser Roboter dem gleichen Zweck, eine hohe Hygiene zu gewährleisten

(Streitpatent, Absätze [0002] und [0008]; A5, Absätze [0001], [0005] und [0019], Figur 2).

2.2 Die Offenbarung von A5

A5 offenbart ein Handhabungsgerät ("robot body" 1), insbesondere Mehrachs-Industrieroboter, mit einer als Tragstruktur bezeichneten, aus einem Grundgestell ("column" 1a), einem Karussell ("swivel trunk" 1b), einer Schwinge ("first arm" 1c), einem Arm ("second arm" 1d) und einer Hand ("working tool attachment section" 6) bestehenden Bauteilstruktur zum Übertragen von Kräften zwischen einzelnen Gliedern des Handhabungsgeräts (Absätze [0007], [0013]-[0015], [0018]-[0019] und [0023]; Figur 2).

Die konstruktiv bedingten Hohlräume von Grundgestell, Karussell, Schwinge, Arm und Hand sind hermetisch verschlossen, insbesondere durch die Teile ("covering elements" 10a bis 10g) der Abdeckung (Absätze [0016] und [0018]; Figuren 1 und 2).

2.3 Unterscheidungsmerkmale

Die Kammer teilt die Auffassung der Parteien, dass die folgenden Merkmale des Anspruchs 1 aus A5 nicht bekannt sind (siehe angefochtene Entscheidung, Punkte II.4.2 und II.4.3):

a) das Grundgestell, das Karussell, die Schwinge, der Arm und die Hand sind aus einem gegenüber äußeren Einflüssen, wie Feuchtigkeit oder dergleichen, inerten Material, nämlich Edelstahl, gebildet; und

b) die Spalten zwischen Grundgestell, Karussell, Schwinge, Arm und Hand sind mit Doppeldichtungen abgedichtet.

2.4 Technische Effekte der Unterscheidungsmerkmale

Der durch das Unterscheidungsmerkmal a) erreichte technische Effekt ist, die vollständige Tragstruktur unempfindlich gegen die Umgebungseinflüsse auszubilden (Streitpatent, Absätze [0010] und [0015]). A5 offenbart für den gleichen technischen Effekt eine aus Edelstahl bestehende Bedeckung ("cover" 10) zur Kontaminationsvermeidung bei der Verwendung des Roboters in der Nahrungsmittelindustrie (Absätze [0005], [0019] und [0023]).

Der durch das Unterscheidungsmerkmal b) erreichte technische Effekt ist, das Eindringen von Schmutz in die Gelenke zwischen sich relativ zueinander bewegenden Tragteilen des Roboters zu vermeiden (Streitpatent, Absatz [0012]). In A5 sind dafür Dichtungen ("rotary seals" 2), die eine Rotation erlauben, vorgeschlagen (Absätze [0009] und [0018]; Figuren 1 und 2).

2.5 Die zu lösende Aufgabe

2.5.1 Im Lichte der oben angegebenen Effekte ist die Kammer der Auffassung, dass keine Synergie zwischen diesen vorhanden ist, so dass die Unterscheidungsmerkmale a) und b) unabhängig voneinander (mittels Teilaufgaben) für die erfinderische Tätigkeit des beanspruchten Gegenstands beurteilt werden können.

2.5.2 Gleichwohl nimmt die Kammer zum Vorteil der Beschwerdegegnerin an, dass eine einzelne, mehr generell zu lösende Aufgabe formuliert werden kann. Der von der

Beschwerdegegnerin auf Basis des Streitpatents, Absatz [0008], vorgeschlagenen zu lösenden Aufgabe, ein Handhabungsgerät zu schaffen, das eine hohe Hygiene gewährleistet und demgemäß in kontaminationsgefährdeter Umgebung sicher eingesetzt werden kann, stimmt die Kammer aufgrund der von der Beschwerdeführerin während der mündlichen Verhandlung geltend gemachten folgenden Argumente jedoch nicht zu.

- 2.5.3 Wie von ihr vorgetragen, ist eine solche formulierte Aufgabe in A5 bereits gelöst. Wie unter Punkt 2.1 oben angegeben, dient A5 dem Zweck, eine hohe Hygiene zu gewährleisten. Wie im Streitpatent ist der aus A5 bekannte Roboter in kontaminationsgefährdeter Umgebung und zwar in der Nahrungsmittelindustrie sicher einzusetzen (siehe Absatz [0001]). Ferner setzt sich A5, wie das Streitpatent, auch das Ziel, die Kontaminierung der Umgebung durch das Handhabungsgerät zu vermeiden, und möglichen Schmutz durch Reinigung z.B. mit Wasser ("washed with water") von dem Handhabungsgerät entfernen zu können (siehe z.B. Absätze [0004], [0005], [0007], [0018]-[0019], [0022]-[0024] der A5).
- 2.5.4 Deshalb wird die (immer noch generelle) zu lösende Aufgabe darin gesehen, mit dem Handhabungsgerät nach A5 **eine höhere Hygiene** zu gewährleisten.
- 2.6 Wie es den unter Punkt 2.4 oben angegebenen Gründen zu entnehmen ist, ist die Kammer der Auffassung, dass die Unterscheidungsmerkmale a) und b) in keiner funktionellen Wechselwirkung zueinander stehen bzw. keinen über die Summe ihrer Einzelwirkung hinausgehenden kombinatorischen Effekt aufweisen (siehe Rechtsprechung der Beschwerdekammer, I.9.2.1; T 1054/05, nicht im ABl. EPA veröffentlicht, Punkt 4.5). So ein

kombinatorischer Effekt wurde von der Beschwerdegegnerin nicht nachgewiesen.

Deshalb werden die Unterscheidungsmerkmale a) und b) für die Beurteilung der erfinderischen Tätigkeit des beanspruchten Gegenstands als eine Aggregation von Merkmalen berücksichtigt, d.h. jede einzelne Maßnahme wird unabhängig von der anderen, jedoch wohl im Lichte der unter Punkt 2.5.4 oben angegebenen einzelnen Aufgabe beurteilt.

Man kann es sich auch so vorstellen: wenn der Roboter nach A5 höhere Anforderungen an Hygiene erfüllen muss, wird der Fachmann alle Schwachstellen in dieser Hinsicht zur Verbesserung näher untersuchen. Im vorliegenden Fall sind diese die Abdeckung und die Dichtungen der rotierenden Teile.

2.7 Unterscheidungsmerkmal a)

- 2.7.1 Die Kammer ist der Meinung, dass es zum Fachwissen des Fachmanns auf dem Gebiet der Roboter für die Nahrungsmittelindustrie gehört, dass Edelstahl die Eigenschaft besitzt, einen Teil unempfindlich gegen die Umgebungseinflüsse zu machen. Dies ist schon in A5 selbst offenbart, wobei die Bedeckung aus Edelstahl besteht (Absätze [0007], [0015]; Anspruch 5).

Es ist auch in A2, siehe den die Seiten 116 und 117 überbrückenden Absatz, dargestellt: "Teile aus Edelstahl sind einfach sauber zu halten" ("The stainless steel body...easy to keep clean"), belegt. A2 betrifft Roboter in der Fleisch verarbeitenden Industrie.

Deshalb kann die Verwendung von Edelstahl für die Tragteile des aus A5 bekannten Roboters keine erfinderische Tätigkeit begründen.

Dieses Fachwissen ist übrigens auch auf dem Nachbargebiet von Robotern für die Handhabung von Wafer, wobei auch eine hohe Hygiene erforderlich ist, bestätigt (A1, Spalte 14, Zeilen 50-56).

Der Fachmann wird sofort die dadurch weiter erreichten Vorteile erkennen und zwar eine Vereinfachung des Roboters von A5, durch das Weglassen der Bedeckung.

- 2.7.2 Die Beschwerdegegnerin vertritt die Meinung, dass es in A5 selbst keine Anregung gebe, die Teile der Tragstruktur, insbesondere wie beansprucht **alle Teile**, aus Edelstahl zu bilden. Erstens sei es A5 zu entnehmen, den Roboter nicht zu ändern (Absätze [0005], [0009] und [0023]; "...without to greatly change shape or structure of conventional robots"; "...without making a substantial change to the conventional robot structure"; "...without the need to greatly change the structure or external shape of the robot body"). Es sei auf dem Gebiet üblich, wenn ein Roboter wie erwünscht funktioniere, dessen Struktur nicht mehr zu modifizieren. Zweitens sei es für den Fachmann A5 zu entnehmen, dass die Schrauben ("bolt" 4) für die Hygiene problematisch seien. Deswegen, ausgehend von A5, würde der vor die vorher angegebene Aufgabe (Punkt 2.5.4) gestellte Fachmann eher daran denken, mit einer einzigen Hülle aus Kunststoff, die die Teile innerhalb der Bedeckung ("covering elements" 10a bis 10g) bedeckt (siehe Figur 1), zu versehen. Mit einer solchen Hülle könne der Fachmann auf die Schrauben verzichten, weil sie überflüssig geworden seien, wobei die Aufgabe auch gelöst sei.

Ferner gebe es in keinem Dokument des verfügbaren Standes der Technik einen Hinweis für den Fachmann, die Tragstruktur **vollständig** aus Edelstahl zu bilden. Das Grundgestell und die Hand sowie die Platte (114) in dem Roboter von A1 seien zum Beispiel nicht aus Edelstahl gebildet (Figur 2). Dass nicht alle Teile der Tragstruktur aus Edelstahl gebildet seien, gelte auch für den Roboter von A2, der einen Faltenbalg aufweise (Figuren 1 und 3). Die beanspruchte vollständige Lösung sei somit nirgendwo offenbart.

Außerdem sei es bekannt (siehe z.B. A2, Seite 116, zwei letzte Zeilen), dass Aluminium eine übliche Alternative zu Edelstahl sei. Der Fachmann wähle eher Aluminium aus, um das Gewicht der gesamten Tragstruktur zu verringern. Ferner sei Aluminium, anders als Edelstahl, einfach zu gießen. Für die großen gegossenen Teile der Tragstruktur, wie z.B. das Grundgestell, würde somit der Fachmann nicht an Edelstahl denken, sondern an Aluminium. Des Weiteren sei Edelstahl teurer als Aluminium, so dass es nicht die erste Wahl sei. Aus diesen Gründen würde der Fachmann nicht zu Edelstahl greifen, insbesondere nicht, wenn es um alle Teile der Tragstruktur gehe.

Falls sie doch aus Edelstahl gebildet seien, würde dies die Dynamik des Roboters ändern, so dass eine Änderung der Steuersoftware erforderlich werde, was den Fachmann von Edelstahl abhalten würde.

- 2.7.3 Dieser Meinung kann die Kammer sich aus den während der mündlichen Verhandlung von der Beschwerdeführerin vorgetragene folgenden Argumenten nicht anschließen.

A5 ist der nächstliegende Stand der Technik für Anspruch 1, so dass es bei der Beurteilung der erfinderischen Tätigkeit nach ständiger Rechtsprechung unter Anwendung des Aufgabe-Lösungs-Ansatzes nicht erforderlich ist, dort eine Anregung zur beanspruchten Lösung auffinden zu müssen. Auch kann es für den Aufgabe-Lösungs-Ansatz keine Voraussetzung sein, dass keine Änderungen im nächstliegenden Stand der Technik durchgeführt werden dürfen. Sonst würde jede Änderung erfinderisch sein.

Zur Kunststoff-Hülle: die Erfinder von A5 haben sich gerade von einer Hülle aus Kunststoff verabschiedet, siehe Absatz [0004]. Dies kann somit nicht die für den fachkundigen Leser auf der Hand liegende Lösung darstellen.

Zwar offenbart keines der verfügbaren Dokumente eine vollständig aus Edelstahl gebildete Tragstruktur. Die Dokumente A5, A2 und A1 stellen bloß das Fachwissen des Fachmanns dar, dass, falls die Umgebung aggressiv und Reinlichkeit bzw. Hygiene ein wesentliches Thema ist, Edelstahl als Material der Teile der Tragstruktur eines Roboters auszuwählen ist (siehe die zitierten Passagen von A5, A2 und A1 unter Punkt 2.7.1 oben). Der Fachmann würde dieses Fachwissen auf alle Teile anwenden, die bei ihrer Verwendung solchen Bedingungen ausgesetzt werden. Beim Weglassen der Bedeckung ("cover" 10) würde er umgehend Edelstahl für alle Teile der Tragstruktur des Roboters von A5 in Betracht ziehen.

Obwohl teurer als Aluminium kommt Edelstahl mehr in Betracht, denn es ist besser zu reinigen. Auch die notwendige Masse an Edelstahl ist nicht das Thema, denn die Teile der Tragstruktur müssen nicht gegossen werden. Sie können auch aus Edelstahlblech geformt und geschweißt werden (siehe insbesondere A2, den Absatz

zwischen Seiten 116 und 117 und A1, Spalte 15, Zeilen 41-48).

Die Abwägung Kosten-Nutzen ist eine wirtschaftliche und keine technische Frage.

Da die äußere Struktur des Roboters gleich bleibt, d.h. mit Grundgestell, Karussell, Schwinge, Arm und Hand, gibt es nicht notwendigerweise einen Anlass für eine Änderung der Software. Auch die Dynamik dürfte sich bei Teilen, die aus Stahlblech geformt und zusammengeschweißt werden nicht so grundsätzlich ändern, dass dies nicht mit einer fachmännischen Anpassung der Software möglich wäre.

2.8 Unterscheidungsmerkmal b)

2.8.1 Die Kammer teilt die Meinung der Beschwerdeführerin, dass der vor die oben (Punkt 2.5.4) angegebene Aufgabe gestellte Fachmann sein Fachwissen bzw. A4 in Betracht ziehen würde. Das Dokument A4, das dieses Fachwissen darstellt, beschäftigt sich mit der Hygiene von sich zueinander bewegenden Teilen für Maschinen der Nahrungsmittelsindustrie (Seite 146, "Hygiene in food processing").

A4 offenbart, dass Doppeldichtungen ("double seals") eingesetzt werden müssen, um zu vermeiden, dass Mikroorganismen um den rotierenden Schaft verbleiben (Seite 146; Figur 8.27). Doppeldichtungen zwischen sich relativ zueinander bewegenden Teilen sind dann einzusetzen, um die Bedingungen der Hygiene in der Nahrungsmittelindustrie (wie in A5) zu erfüllen. Der Fachmann würde ohne technische Schwierigkeiten solche zum Fachwissen des Fachmanns gehörenden Doppeldichtungen in den Roboter von A5 einführen bzw. die dort benutzten

Dichtungen ("rotary seals" 2) dadurch ersetzen. Er würde somit zu der beanspruchten Lösung ohne erfinderische Tätigkeit gelangen.

- 2.8.2 Wie für das Unterscheidungsmerkmal a) unter Punkt 2.7.2 oben argumentiert die Beschwerdegegnerin, dass es A5 zu entnehmen sei, den Roboter nicht zu ändern, so dass der Fachmann Doppeldichtungen in den Roboter von A5 nicht einführen würde.

Ferner müsse der Fachmann die gesamte in A4 offenbarte Lösung berücksichtigen und zwar die Doppeldichtungen zwingend mit einer Spülung gestalten ("*The space between the seals must be flushed*"). Aus diesem Grund würde der Fachmann nicht zum beanspruchten Gegenstand gelangen, weil keine Spülung in Anspruch 1 vorgesehen sei.

- 2.8.3 Auch dieser Meinung kann die Kammer sich nicht anschließen, weil, wie schon unter Punkt 2.7.3 oben angegeben, es im Aufgabe-Lösungsansatz keine Voraussetzung sein kann, dass keine Änderungen zum nächstliegenden Stand der Technik durchgeführt werden dürfen.

Ferner, wie von der Beschwerdeführerin vorgebracht, ist eine Spülung von Anspruch 1 des Streitpatents nicht ausgeschlossen. Deshalb, auch wenn der Fachmann die Spülung zusammen mit den Doppeldichtungen in den Roboter von A5 einführen würde, würde die resultierende Lösung immer noch unter den Anspruch fallen.

- 2.9 Da jede einzelne Maßnahme, d.h. Unterscheidungsmerkmal a) und b), keine erfinderische Tätigkeit begründen kann, ist eine erfinderische Tätigkeit für den Gegenstand des Anspruchs 1 zu verneinen (Artikel 56 EPÜ).

Entscheidungsformel

Aus diesen Gründen wird entschieden:

1. Die angefochtene Entscheidung wird aufgehoben.
2. Das Europäische Patent Nr. 1 527 851 wird widerrufen.

Der Geschäftsstellenbeamte:

Der Vorsitzende:



G. Nachtigall

H. Meinders

Entscheidung elektronisch als authentisch bestätigt