

1. Einleitung und Aufgabenstellung

Seit 1992 befinden sich nach Wesselink (1992) die ersten Melkroboter im Praxiseinsatz. Erwartete Vorteile des Einsatzes von AMS sind nach Lind et al. (2000) verbesserte Milchleistung, Milchqualität und Eutergesundheit. Nach Fübbeker und Kowalewsky (2000 b) wurden in einer Umfrage bei Milcherzeugern in absteigender Häufigkeit folgende Kaufgründe genannt: Arbeitsentlastung, mehr Freizeit/Flexibilität, bisherige Technik veraltet, höhere Leistung, bessere Tiergesundheit, Arbeitskrifteinsparung. Durch Anbieter propagierte Vorteile sind unter anderem: Tiergerechtheit, Benutzerfreundlichkeit, hohe Wirtschaftlichkeit, Zuverlässigkeit, hohe Milchqualität, Erkennung von Eutergesundheitsstörungen durch elektrische Leitfähigkeit, zuverlässige Meßelemente, präziser Anschluß der Melkbecher, Arbeitszeitersparnis, Arbeitserleichterung (Prolion, 2000; Fullwood, 2000, Westfalia, 2000, Insentec, 2000, DeLaval, 2000, Lely, 2000). Die verfügbare Literatur zu diesem Thema läßt widersprüchliche Ergebnisse erkennen und erweckt den Anschein, dass obengenannte positive Einflüsse durch den Melkroboter sich nicht ohne weiteres einstellen. Ein wirtschaftlich wichtiger Faktor liegt in Milchviehbetrieben häufig im finanziellen Verlust durch Eutergesundheitsstörungen. Nach Radostits et al. (2000) bringt die Mastitis die höchsten Verluste für die Milchproduktion. Deshalb wurden mit Hilfe von Literaturrecherchen und eigenen Untersuchungen Zusammenhänge zwischen Melkrobotereinsatz und Eutergesundheit geprüft. Folgende Aufgabenstellungen wurde bearbeitet:

1. Erfassung und Darstellung der Eutergesundheitssituation in zwei Betrieben über einen bestimmten Untersuchungszeitraum,
2. Untersuchung und Bewertung der Robotertauglichkeit hinsichtlich Erfassung, Erhaltung und Verbesserung der Eutergesundheit der Herde sowie der Erhaltung einer sehr guten Milchqualität,
3. Erstellung eines Programmes zur Sicherung der Eutergesundheit einer Milchkuhherde im automatischen Melksystem.