



# BUNDESPATENTGERICHT

21 W (pat) 18/12

---

(Aktenzeichen)

Verkündet am  
27. November 2014

...

## BESCHLUSS

In der Beschwerdesache

**betreffend die Patentanmeldung 10 2008 050 572.2-35**

...

hat der 21. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts aufgrund der mündlichen Verhandlung vom 27. November 2014 unter Mitwirkung des Vorsitzenden Richters Dipl.-Phys. Dr. Häußler sowie der Richterin Hartlieb, der Richter Dipl.-Ing. Veit und Dipl.-Ing. Univ. Schmidt-Bilkenroth

beschlossen:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen.

## Gründe

### I

Die Patentanmeldung mit dem Aktenzeichen 10 2008 050 572.2 ist am 6. Oktober 2008 mit der Bezeichnung „Verfahren zur Positionierung eines medizinischen Bildgebungsgerätes an einem Patienten sowie Vorrichtung zur medizinischen Bildgebung und Bildgebungssystem“ beim Deutschen Patent- und Markenamt eingereicht und am 15. April 2010 offengelegt worden.

Im Prüfungsverfahren sind folgende Druckschriften

**D1** US 2007/0140427 A1

**D2** EP 1 946 702 A1

**D3** DE 10 2005 030 646 A1

in Betracht gezogen worden.

Mit Beschluss vom 8. August 2011 hat die Prüfungsstelle für Klasse A 61 B die Anmeldung zurückgewiesen, da das Verfahren nach dem zuletzt mit Eingabe vom 29. Juli 2009 eingereichten Anspruch 1 nicht neu gegenüber der Druckschrift **D1** sei.

Hiergegen richtet sich die Beschwerde der Anmelderin, die in der mündlichen Verhandlung vom 27. November 2014 beantragt hat:

den angegriffenen Beschluss vom 8. August 2011 aufzuheben und das Patent zu erteilen auf der Grundlage folgender Unterlagen:

1.

- Patentansprüche 1 bis 4,
- Beschreibung, Seiten 1 bis 9, jeweils eingereicht mit Schriftsatz vom 24. November **2014** (insoweit wird hiermit an dieser Stelle das Protokoll der mündlichen Verhandlung korrigiert)
- 2 Blatt Zeichnungen (Figuren 1, 2) gemäß Offenlegungsschrift (Hauptantrag)

2. hilfsweise

- Patentansprüche 1 bis 4 gemäß Hilfsantrag, überreicht in der mündlichen Verhandlung vom 27. November 2014
- übrige Unterlagen gemäß Hauptantrag.

Danach lautet der **Anspruch 1** gemäß **Hauptantrag** nach Merkmalen gegliedert:

**M1** Verfahren zur Positionierung eines medizinischen Bildgebungsgerätes (6) an einem Patienten (2), mit folgenden Schritten:

**M2a** - aus Bilddaten einer früheren Aufnahme des Patienten (2) mit einem weiteren Bildgebungsgerät wird eine fiktive Referenzposition errechnet,

- M2b** die das nun verwendete Bildgebungsgerät (6) gehabt hätte, wenn mit diesem ein entsprechendes Bild angefertigt worden wäre,
- M3** - es wird die aktuelle Position des Patienten (2) und des an einem Träger (8) fixierten Bildgebungsgerätes (6) über sowohl am Patienten (2) als auch am Bildgebungsgerät (6) oder dessen Träger (8) angebrachten Positionsmarkern (10, 12) mit einem Navigationssystem (14) ermittelt,
- M4** - mit Hilfe des Navigationssystems (14) wird anhand einer bekannten Referenzposition des Bildgebungsgerätes (6) zum Patienten (2) eine Abweichung der aktuellen Position des Bildgebungsgerätes (6) zum Patienten (2) von der Referenzposition ermittelt und daraus ein Korrektursignal zur Kompensation der Abweichung berechnet,
- M5** - anhand des Korrektursignals wird das Bildgebungsgerät (6) derart positioniert, dass dessen aktuelle Position mit der Referenzposition übereinstimmt.

Der **Anspruch 1** gemäß **Hilfsantrag** lautet nach Merkmalen gegliedert:

- M1'** Verfahren zur Positionierung eines medizinischen Bildgebungsgerätes (6) an einem Patienten (2) zur Anfertigung eines Projektionsbilds, mit folgenden Schritten:
- M2a'** - aus 3D-Volumen-Bilddaten einer früheren Aufnahme des Patienten (2) mit einem Computertomographen wird eine gewünschte Projektion und damit eine fiktive Referenzposition errechnet,

**M2b'** die das nun verwendete Bildgebungsgerät (6) gehabt hätte, wenn mit diesem ein entsprechendes Projektionsbild angefertigt worden wäre,

**M3** - es wird die aktuelle Position des Patienten (2) und des an einem Träger (8) fixierten Bildgebungsgerätes (6) über sowohl am Patienten (2) als auch am Bildgebungsgerät (6) oder dessen Träger (8) angebrachten Positionsmarkern (10, 12) mit einem Navigationssystem (14) ermittelt,

**M4** - mit Hilfe des Navigationssystems (14) wird anhand einer bekannten Referenzposition des Bildgebungsgerätes (6) zum Patienten (2) eine Abweichung der aktuellen Position des Bildgebungsgerätes (6) zum Patienten (2) von der Referenzposition ermittelt und daraus ein Korrektursignal zur Kompensation der Abweichung berechnet,

**M5** - anhand des Korrektursignals wird das Bildgebungsgerät (6) derart positioniert, dass dessen aktuelle Position mit der Referenzposition übereinstimmt.

Wegen der rückbezogenen Patentansprüche 2 bis 4 gemäß Haupt- und Hilfsantrag sowie der weiteren Einzelheiten wird auf den Akteninhalt verwiesen.

## II

1. Die Beschwerde der Anmelderin ist form- und fristgerecht erhoben worden und damit zulässig. Sie hat jedoch in der Sache keinen Erfolg, denn nach dem Ergebnis der mündlichen Verhandlung erweist sich der Gegenstand des Anspruchs 1 sowohl in der Fassung des Haupt- als auch in der des Hilfsantrags nicht als in der Anmeldung so deutlich und vollständig offenbart, dass ein Fachmann ihn ausführen kann.

2. Die Anmeldung betrifft ein Verfahren zur Positionierung eines medizinischen Bildgebungsgerätes an einem Patienten sowie eine Vorrichtung zur medizinischen Bildgebung und ein Bildgebungssystem (siehe Offenlegungsschrift Abs. [0001]).

Nach der Beschreibungseinleitung werden in der Medizin zur Diagnostik und Therapie eines Patienten beispielsweise mobile Röntgengeräte eingesetzt, die an einem Träger, wie beispielsweise an einem C-Bogen fixiert sind. Mittels solcher Geräte wird beispielsweise vor einer Operation eines Patienten aus einer bestimmten Position eine präoperative Aufnahme angefertigt. Eine derartige Position ist durch eine bestimmte Lage und Ausrichtung des Bildgebungsgerätes in Bezug auf den Patienten gekennzeichnet. Nach Anfertigung der Aufnahme wird dann das Bildgebungsgerät in eine anderweitige Position gebracht bzw. der Patient umgelagert, so dass zur Durchführung der Operation genügend Arbeitsraum vorhanden ist. Danach kann es z. B. für Kontrollzwecke erforderlich sein, weitere sog. Kontrollaufnahmen nach der Operation anzufertigen. Es ist dabei von Vorteil, wenn diese Kontrollaufnahmen aus einer annähernd gleichen Position heraus wie die präoperative Aufnahme angefertigt werden. Ein Vergleich der präoperativen Aufnahme mit der Kontrollaufnahme wird dadurch erleichtert. Bei der erneuten Positionierung des Bildgebungsgerätes für die Kontrollaufnahme wird daher versucht, das Gerät in etwa wieder in die gleiche Position zu verfahren. Jedoch ist es für den Bediener des Gerätes insbesondere bei mobilen Geräten nur sehr schwer möglich bzw.

sehr zeitaufwändig, eine genaue Positionierung durchzuführen (siehe Offenlegungsschrift Abs. [0001]).

Der Anmeldung liegt daher die **Aufgabe** (siehe Offenlegungsschrift Abs. [0002]) zugrunde, ein Verfahren zur Positionierung eines medizinischen Bildgebungsgerätes an einem Patienten vorzuschlagen, bei dem die Genauigkeit der Positionierung verbessert wird.

Als hier zuständigen **Fachmann** sieht der Senat einen Diplom-Ingenieur der Medizintechnik mit Hochschulstudium, der über mehrjährige Berufserfahrung auf dem Gebiet der Bildverarbeitung bei, mit Instrumentennavigationssystemen gekoppelten, bildgebenden medizinischen Systemen verfügt.

### 3. zum Hauptantrag:

Der Patentanspruch 1 nach Hauptantrag geht in seinen Merkmalen **M1** und **M3** bis **M5** aus dem ursprünglichen Anspruch 1 hervor. Das zusätzliche Merkmal **M2a** stammt aus dem ursprünglichen Anspruch 4, wobei das Wort „fiktive“ im Merkmal **M2a** wie auch das weitere Merkmal **M2b** auf der Grundlage der ursprünglichen Beschreibung (siehe Seite 4 Zeilen 14 bis 18) ergänzt wurden.

Daher mögen die Änderungen im Patentanspruch 1 nach Hauptantrag den Gegenstand der Anmeldung in der ursprünglich eingereichten Fassung zwar nicht erweitern.

Jedoch kann deren Zulässigkeit dahinstehen, denn der Gegenstand des Patentanspruchs 1 nach Hauptantrag ist – im Gegensatz zu dem des ursprünglichen Anspruchs 1 – in der Anmeldung nicht so deutlich und vollständig offenbart, dass ein Fachmann ihn ausführen kann.

Gemäß dem ursprünglichen Anspruch 1 hatte nämlich das Verfahren zur Lösung der oben angegebenen Aufgabe (siehe Offenlegungsschrift Abs. [0003]) vorgesehen, dass zunächst die aktuelle Position des Patienten und des an einem Träger fixierten Bildgebungsgerätes über sowohl am Patienten als auch am Bildgebungsgerät oder dessen Träger angebrachten Positionsmarkern mittels eines Navigationssystems ermittelt wird. In einem weiteren Schritt wird mit Hilfe des Navigationssystems anhand einer bekannt Referenzposition des Bildgebungsgerätes zum Patienten eine Abweichung der aktuellen Position des Bildgebungsgerätes zum Patienten von der Referenzposition ermittelt. Aus der Abweichung wird dann ein Korrektursignal zu deren Kompensation berechnet. Anhand dieses Korrektursignals wird das Bildgebungsgerät derart positioniert, dass dessen aktuelle Position mit der Referenzposition übereinstimmt (siehe ursprünglichen Anspruch 1, auch Offenlegungsschrift Abs. [0003] und [0004]).

Gemäß dem ursprünglichen Patentanspruch 1 wurde also das Bildgebungsgerät anhand einer bekannt Referenzposition positioniert. Dabei ist der Begriff „Referenzposition“ gemäß Abs. [0004] der Offenlegungsschrift (hier heißt es: *„Eine Position des Bildgebungsgerätes zum Patienten umfasst dabei zum Einen die entsprechende Lage und eine Ausrichtung zum Patienten. Entscheidend ist dabei jeweils der Bezug zum Patienten.“*) als eine Soll-Position des Bildgebungsgeräts in Bezug auf den (= „relativ zum“) Patienten auszulegen und umfasst dabei zum Einen die entsprechende relative Lage als auch die Ausrichtung zum Patienten.

Ferner ist auf der Grundlage der ursprünglichen Beschreibung gemäß dem Abs. [0007] der Offenlegungsschrift (hier heißt es: *„Bei einer bevorzugten Ausführungsform ist die Referenzposition des Bildgebungsgerätes aus einer früheren Aufnahme des Patienten mit demselben Bildgebungsgerät bekannt. Es kann also dabei direkt die Positionsinformation übernommen werden, die bei einer früheren Aufnahme anhand der Positionsmarker durch das Navigationssystem ermittelt wurde.“*) unter dem Begriff „bekannt Referenzposition“ bevorzugt die Referenzposition des Bildgebungsgerätes aus einer früheren Aufnahme des Patienten mit

demselben Bildgebungsgerät zu verstehen. Dabei wird direkt die Positionsinformation übernommen, die bei einer früheren Aufnahme anhand der Positionsmarker durch das Navigationssystem ermittelt wurde.

Dieses Verständnis des Begriffs „bekannte Referenzposition“ und der damit verbundenen Speicherung der Positionsinformation bei einer früheren Aufnahme liegt auch dem Ausführungsbeispiel gemäß den Absätzen [0014] bis [0020] der Offenlegungsschrift in Verbindung mit den Figuren 1 und 2 zugrunde.

Denn die Figuren 1 und 2 zeigen ein erfindungsgemäßes Bildgebungssystem mit einem Bildgebungsgerät in einer Position vor bzw. während einer Behandlung.

Dabei werden mit Bezugnahme auf Fig. 1 gemäß Abs. [0017] zur Ermittlung der relativen Position des Bildgebungsgerätes in Bezug auf den Patienten 2 sowohl die Position des Patienten 2 über den an ihm angebrachten Positionsmarker 12 als auch die des Bildgebungsgerätes 6 über den Positionsmarker 10 von der Stereokamera 16 erfasst und die entsprechenden Daten an die Recheneinheit 18 übermittelt, die dann die Position des Bildgebungsgerätes 6 in Bezug auf den Patienten 2 als Referenzposition speichert.

Wird nun, nachdem der Patient 2 sich zum Zwecke einer Behandlung in einer in Fig. 2 gezeigten Behandlungsposition befunden hatte, eine Kontrollaufnahme benötigt, ist es zum Zwecke eines einfachen Vergleichs von präoperativer Aufnahme und Kontrollaufnahme erforderlich, diese Kontrollaufnahme aus der gleichen Position in Bezug zum Patienten 2 anzufertigen, wie dies bei der entsprechenden präoperativen Aufnahme der Fall war (siehe Abs. [0019] der Offenlegungsschrift).

Dazu wählt ein Bediener die, anhand der oben angefertigten präoperativen Aufnahme in der Recheneinheit 18 gespeicherte und der Fig. 1 entsprechende Position als bekannte Referenzposition aus und das Bildgebungsgerät 6 wird schließlich positioniert, indem die in Fig. 2 eingenommene aktuelle Position des Patienten 2 und des an dem Träger 8 fixierten Bildgebungsgerätes 6 mit Hilfe des Navigationsgerätes 14 ermittelt und mit der der bekannten Referenzposition des Bildgebungsgerätes 6 zum Patienten 2 verglichen wird.

Zusammenfassend lehrt das Ausführungsbeispiel also das, was sich auch aus den Merkmalen des ursprünglichen Patentanspruchs 1 im Einzelnen und in ihrer Gesamtheit aus der Sicht des Fachmanns ergibt, nämlich, die relative Lage und Ausrichtung eines Bildgebungsgeräts zu einem Patienten zu einem ersten Zeitpunkt als bekante Referenzposition zu speichern, um zu einem späteren Zeitpunkt ein und dasselbe Bildgebungsgerät wieder genauso wie vorher zum Patienten zu positionieren. Insoweit ist die Lehre des ursprünglichen Patentanspruchs 1 zweifels- ohne für den Fachmann ausführbar offenbart.

Mit dem Patentanspruch 1 nach Hauptantrag wird das Verfahren nun so abgewandelt, dass gemäß den ergänzten Merkmalen **M2a** und **M2b** die frühere Aufnahme mit einem weiteren Bildgebungsgerät angefertigt und daraus eine fiktive Referenzposition errechnet wird, die das nun (d. h. beispielsweise für ein Kontrollbild zu einem späteren Zeitpunkt) verwendete Bildgebungsgerät gehabt hätte, wenn mit diesem ein entsprechendes (d. h. früheres) Bild angefertigt worden wäre. Diese Angaben stützen sich zum Einen auf den ursprünglichen Unteranspruch 4, insbesondere aber auf den Absatz [0008] der Offenlegungsschrift.

Dementsprechend sind diese, gegenüber der ursprünglichen Fassung neuen Merkmale im Lichte der Beschreibung so auszulegen, wie der Fachmann diese versteht, denn die Patentauslegung besteht in der Bestimmung, wie der Patentanspruch nach objektiven Kriterien aus fachlicher Sicht zu bewerten ist. Durch Bewertung seines Wortlauts aus der Sicht des Fachmanns ist zu bestimmen, was sich aus den Merkmalen des Patentanspruchs im Einzelnen und in ihrer Gesamtheit als Lehre zum technischen Handeln ergibt (BGH, GRUR 2010, 858 – Crimpwerkzeug III, Leitsatz 1). Dabei sind Beschreibung und Zeichnungen heranzuziehen, die die technische Lehre des Patentanspruchs erläutern und veranschaulichen und daher nach ständiger Rechtsprechung nicht nur für die Bestimmung des Schutzbereichs, sondern ebenso für die Auslegung des Patentanspruchs heranzuziehen sind, unabhängig davon, ob diese Auslegung die Grundlage der Verlet-

zungsprüfung oder der Prüfung des Gegenstands des Patentanspruchs auf seine Patentfähigkeit ist (BGH GRUR 2012, 1124-1129 - Polymerschaum, Rn. 27).

Danach versteht der Fachmann die Merkmale **M2a** und **M2b** auf der Grundlage der Beschreibung (Abs. [0008] der Offenlegungsschrift) ganz eindeutig so, dass eine frühere Aufnahme mit einem ersten Bildgebungsgerät angefertigt und später ein dann verwendetes zweites Bildgebungsgerät, das sich aber von dem ersten unterscheidet, so in eine fiktive Referenzposition positioniert wird, die das zweite Bildgebungsgerät gehabt hätte, wenn mit diesem die frühere Aufnahme angefertigt worden wäre.

Diese gegenüber dem ursprünglichen Anspruch abgewandelte Lehre nach dem Patentanspruch nach Hauptantrag ist aber nicht so vollständig und vollständig offenbart, dass ein Fachmann sie ausführen kann.

Dabei ist eine Erfindung dann ausführbar offenbart, wenn die in der Patentanmeldung enthaltenen Angaben dem fachmännischen Leser so viel an technischer Information vermitteln, dass er mit seinem Fachwissen und seinem Fachkönnen in der Lage ist, die Erfindung erfolgreich auszuführen. Es ist nicht erforderlich, dass mindestens eine praktisch brauchbare Ausführungsform als solche unmittelbar und eindeutig offenbart ist (BGH GRUR 2010, 916-918 - Klammernahtgerät, Leitsatz).

Dieser Grundsatz ist vorliegend nicht erfüllt. Die Anmeldung befasst sich ausschließlich im Abs. [0008] der Offenlegungsschrift mit dieser abgewandelten Lehre. Demnach sei es möglich, dass im Sinne des Merkmals **M2a** die präoperative [= „frühere“] Aufnahme mittels eines Computertomographen [= „weiteres (i. S. v. erstes) Bildgebungsgerät“] aufgenommen werde. Gemäß der Beschreibung könne dann mittels des registrierten 3D-Volumens eine gewünschte Projektion und damit eine gewünschte Position des Bildgebungsgerätes zum Patienten errechnet werden, was allerdings voraussetze, dass das 3D-Volumen registriert wurde und dass die Position des Patienten innerhalb des 3D-Volumens bekannt sein müsse. Die Daten würden sodann in das Navigationssystem geladen, das hieraus eine fiktive

Referenzposition errechnen würde, die das nun verwendete Bildgebungsgerät im Sinne des Merkmals **M2b** gehabt hätte, wenn mit diesem ein dem betrachteten Projektionsbild entsprechendes Bild angefertigt worden wäre.

Nun ist dem Fachmann zwar die Registrierung von insbesondere zwei Bildern an sich bekannt, wonach eines der Bilder relativ zum Anderen räumlich modifiziert (Translation, Rotation, Skalierung führen zu einer „rigid transformation“, zusätzliche Deformationen führen zur „non-rigid transformation“) wird, um zu einem idealen Anpassen beider Bilder zu gelangen. Die Anmeldung lässt aber schon zum Einen offen, womit das 3D-Volumen registriert werden muss. Zum Anderen gibt sie auch keinerlei Aufschluss darüber, wie aus einem registrierten 3D-Volumen eine gewünschte Projektion oder gar eine gewünschte Position des zweiten Bildgebungsgerätes zum Patienten errechnet werden könnten. Dazu werden sicherlich weitere Kenntnisse über technische Einzelheiten sowohl des ersten als auch des zweiten Bildgebungsgeräts erforderlich sein; welche technischen Einzelheiten nun wirklich in Erfahrung gebracht werden müssen, verschweigt die Anmeldung ebenso wie Angaben dazu fehlen, welche Transformationsalgorithmen für eine Berechnung erforderlich sein werden.

Schließlich kann der Fachmann weder der Anmeldung entnehmen noch ergibt sich für ihn unter Einsatz seines Fachwissens, wie bei der Berechnung der fiktiven Referenzposition die unterschiedlichen Abbildungseigenschaften der beiden Bildgebungsgeräte einfließen oder die geometrischen Gegebenheiten der unterschiedlichen Bildgebungsgeräte berücksichtigt werden.

#### 4. zum Hilfsantrag:

Der Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag ist gegenüber dem Patentanspruch nach Hauptantrag in den Merkmalen **M1'**, **M2a'** und **M2b'** zulässig geändert.

Diese Änderungen stellen auf der Grundlage der ursprünglichen Beschreibung (siehe Seite 4 Zeilen 14 bis 18 bzw. Abs. [0008] der Offenlegungsschrift) weitergehende Einschränkungen dahingehend dar, dass als frühere Aufnahme 3D-Volumen-Bilddaten mittels eines Computertomographen aufgenommen wurden mit dem Ziel daraus Projektionsbilder anfertigen zu können.

Wie zuvor für den Patentanspruch 1 nach Hauptantrag ausgeführt wurde, ist seine Lehre in den ursprünglichen Unterlagen nicht ausreichend deutlich und vollständig offenbart; auch die ausschließlich im Absatz [0008] der Offenlegungsschrift zu findenden Angaben zu den Merkmalen **M2a** und **M2b** sind hierzu nicht in der Lage.

Wenn nun nach dem Hilfsantrag die Merkmale **M2a'** und **M2b'** mit Angaben aus genau diesem Absatz der Beschreibung ergänzt bzw. eingeschränkt werden, so gilt für die Frage, ob die Lehre des Patentanspruchs 1 nach Hilfsantrag in den Anmeldungsunterlagen ausreichend deutlich und vollständig offenbart ist, das Gleiche wie für den Patentanspruch 1 nach Hauptantrag. Auch eine Aufnahme des gesamten Absatzes [0008] in den Patentanspruch hätte daran nichts ändern können.

**5.** Da der Gegenstand des Patentanspruchs 1 sowohl nach Hauptantrag als auch nach Hilfsantrag in der Anmeldung nicht so deutlich und vollständig offenbart ist, dass ein Fachmann ihn ausführen kann, erfüllt die Patentanmeldung nicht die Anforderungen des § 34 Abs. 4 PatG, was zur Zurückweisung der Beschwerde führt.

Aufgrund der Antragsbindung fallen damit notwendigerweise auch die jeweiligen Unteransprüche 2 bis 4 (vgl. BGH GRUR 1997, 120 ff. – elektrisches Speicherheizgerät).

### III

#### **Rechtsmittelbelehrung**

Gegen diesen Beschluss steht den am Beschwerdeverfahren Beteiligten das Rechtsmittel der Rechtsbeschwerde zu, wenn gerügt wird, dass

1. das beschließende Gericht nicht vorschriftsmäßig besetzt war,
2. bei dem Beschluss ein Richter mitgewirkt hat, der von der Ausübung des Richteramtes kraft Gesetzes ausgeschlossen oder wegen Besorgnis der Befangenheit mit Erfolg abgelehnt war,
3. einem Beteiligten das rechtliche Gehör versagt war,
4. ein Beteiligter im Verfahren nicht nach Vorschrift des Gesetzes vertreten war, sofern er nicht der Führung des Verfahrens ausdrücklich oder stillschweigend zugestimmt hat,
5. der Beschluss aufgrund einer mündlichen Verhandlung ergangen ist, bei der die Vorschriften über die Öffentlichkeit des Verfahrens verletzt worden sind, oder
6. der Beschluss nicht mit Gründen versehen ist.

Die Rechtsbeschwerdeschrift muss von einer beim Bundesgerichtshof zugelassenen Rechtsanwältin oder von einem beim Bundesgerichtshof zugelassenen Rechtsanwalt unterzeichnet und innerhalb eines Monats nach Zustellung des Beschlusses beim Bundesgerichtshof, Herrenstraße 45a, 76133 Karlsruhe eingereicht werden. Die Frist ist nur gewahrt, wenn die Rechtsbeschwerde vor Fristablauf beim Bundesgerichtshof eingeht. Die Frist kann nicht verlängert werden.

Dr. Häußler

Hartlieb

Veit

Schmidt-Bilkenroth