



BUNDESPATENTGERICHT

18 W (pat) 9/20

(Aktenzeichen)

Verkündet am
3. Juli 2020

...

BESCHLUSS

In der Beschwerdesache

betreffend die Patentanmeldung 10 2007 052 806.1

...

hat der 18. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts auf die mündliche Verhandlung vom 3. Juli 2020 durch die Vorsitzende Richterin Dipl.-Ing. Wickborn sowie die Richter Kruppa, Dipl.-Ing. Veit und Dr.-Ing. Flaschke

beschlossen:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen.

Gründe

I.

1. Die am 6. November 2007 beim Deutschen Patent- und Markenamt eingereichte Patentanmeldung 10 2007 052 806.1 mit der Bezeichnung

„Messanordnung und Verfahren zur Untersuchung des Ganges“

wurde durch Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse A 61 B des Deutschen Patent- und Markenamtes vom 21. April 2016 zurückgewiesen. Die Prüfungsstelle hat ihren Zurückweisungsbeschluss sinngemäß damit begründet, dass der Gegenstand des Patentanspruchs 1 ausgehend von den Druckschriften

D1: US 6 834 436 B2

D2: DE 10 2006 008 738 A1

D3: DE 10 2006 004 514 A1

D4: DE 101 24 242 A1

nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit beruhe.

Gegen diesen Beschluss richtet sich die am 28. April 2016 eingegangene Beschwerde der Anmelderin.

Die Anmelderin beantragt,

den Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse A 61 B des Deutschen Patent- und Markenamtes vom 21. April 2016 aufzuheben und das Patent auf der Grundlage der folgenden Unterlagen zu erteilen:

- Patentansprüche 1 bis 26, eingegangen am 25. Juni 2020,
- Beschreibung, Seiten 1 bis 11, eingegangen am 6. November 2007,
- Figuren 1, 2A, 2B und 3, eingegangen am 4. April 2008.

Der seitens des Senats mit einer Gliederung versehene **Patentanspruch 1** lautet:

- M1** „Messanordnung zur Untersuchung des Ganges eines Menschen oder Wirbeltieres als Untersuchungsobjekt, umfassend:
- M2** eine Anatomiesensorik-Komponente zur Erfassung der Relativposition von gang-relevanten Körperabschnitten des Untersuchungsobjektes,
- M3** eine Inertialsensorik-Komponente mit Inertialsensoren zur dynamischen Erfassung von Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der gang-relevanten Körperabschnitte des Untersuchungsobjektes und weiteren Funktionseinheiten, und
- M4** eine eingangsseitig signalmäßig mit der Anatomiesensorik-Komponente und der Inertialsensorik-Komponente verbundene Auswertungs-Komponente, die zur verknüpften Auswertung der Daten zu den Relativpositionen und Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der gang-relevanten Körperabschnitte zur Bewegungsanalyse in Bezug auf ein biometrisches Modell der Körpergeometrie ausgebildet ist,
- M5** wobei mindestens Inertialsensoren der Inertialsensorik-Komponente tragbar ausgeführt und mit Befestigungsmitteln zur lösbaren Anbringung am Untersuchungsobjekt verbunden sind derart, dass dessen Gang hierdurch im wesentlichen nicht beeinflusst wird, und
- M6** die weiteren Funktionseinheiten der Inertialsensorik-Komponente sowie die Auswertungs-Komponente ebenfalls tragbar ausgebildet und dann

leitungsgebunden oder drahtlos mit den Positionssensoren und Inertialsensoren verbunden oder stationär ausgebildet und dann drahtlos mit den Positionssensoren und Inertialsensoren verbunden sind, und

M7 wobei die Anatomiesensorik-Komponente Antast-Positionssensoren zur temporären Kontaktierung vorbestimmter anatomischer Punkte am Untersuchungsobjekt aufweist.“

Wegen des Wortlauts des nebengeordneten Patentanspruchs 16 sowie der abhängigen Patentansprüche 2 bis 15 und 17 bis 26 wird auf die Akte verwiesen.

Die Beschwerdeführerin macht hierzu geltend, dass die Patentansprüche zulässig und die Gegenstände der Patentansprüche dem Patentschutz zugänglich und patentfähig seien.

Wegen der weiteren Einzelheiten wird auf den Akteninhalt verwiesen.

II.

Die zulässige Beschwerde hat in der Sache keinen Erfolg. Denn der Gegenstand des Patentanspruchs 1 beruht nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit (§ 4 PatG).

1. Die Patentanmeldung betrifft eine Messanordnung und ein Verfahren zur Untersuchung des Ganges eines Menschen oder eines Wirbeltieres als Untersuchungsobjekt. In der Beschreibungseinleitung wird erläutert, dass die genaue Messung von Bewegungen und Bewegungseinschränkungen beim Gehen die Basis wissenschaftlicher Grundlagenforschung, aber auch eine Voraussetzung für die klinische Beurteilung der Dynamik von Gangleistungen und Gangsicherheit z. B. in der Physio- und Ergotherapie oder der Orthopädie sei. Dabei könnten Bewegun-

gen wie das Gehen durch Veränderungen von Raumkoordination im zeitlichen Verlauf beschrieben werden, wobei insbesondere der zeitliche Verlauf der Parameter (z. B. Veränderungen der Geschwindigkeit einer Bewegung) mit bloßem Auge nicht ohne weiteres erkannt werden könne. Zur Erfassung solcher dynamischen Parameter sei der Einsatz digitaler Bewegungsanalysesysteme notwendig. Es sei bekannt, die individuellen Eigenarten des Ganges oder Laufes eines Menschen per Fotosequenz oder Video bildlich zu erfassen und die gewonnenen Bilder bzw. Bildfolgen anschließend visuell auszuwerten. Dies ermögliche auch bis zu einem gewissen Grade die gleichzeitige Berücksichtigung dynamischer und anatomischer Größen, allerdings nicht mit einer hohen Ansprüchen genügenden Genauigkeit. Seit langem bekannt seien Laufbandanordnungen, bei denen der Proband praktisch „auf der Stelle“ gehe und durch die einerseits die bildliche/visuelle Erfassung der Gangparameter mit höherer Genauigkeit gelinge und zum anderen die Erfassung zusätzlicher Größen möglich werde. So lehre die nachveröffentlichte Druckschrift WO 2007/131542 A1 die Ausrüstung einer Laufbandanordnung mit einer Kraftmessplatte zur räumlich aufgelösten Fassung der beim Aufsetzen der Füße des Probanden ausgeübten Bodenreaktionskräfte. Für die Beurteilung der Gangleistungen wäre es von größter Bedeutung, das Gehen in seiner Dynamik unter natürlichen Bedingungen analysieren zu können. Gerade verschiedene Untergründe (ebene vs. unebene Fläche, Fliesen, Teppich, Gras, Kies) und unterschiedliche Rahmenbedingungen (mit vs. ohne Last, z. B. Einkaufstasche, Tablett) könnten die Gangparameter und damit die Gangstabilität sehr unterschiedlich beeinflussen. Allerdings existiere kein ausreichend präzises mobiles System, welches in einer natürlichen Umgebung bei natürlichen Bewegungen, also außerhalb des Labors, eingesetzt werden könne (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0001-0005).

Als **Aufgabe** ist in der Beschreibungseinleitung (Brückenabs. S2/3) angegeben, eine verbesserte Messanordnung und ein verbessertes Verfahren bereitzustellen, welche insbesondere eine Untersuchung des Ganges (bzw. Laufes) mit hoher Flexibilität hinsichtlich der Umgebungsbedingungen und mit einer für differenzierte Auswertungen hinreichenden Genauigkeit erlauben.

Gelöst wird diese Aufgabe durch eine Messanordnung zur Untersuchung des Ganges nach Patentanspruch 1 und durch ein entsprechendes Verfahren zur Gewinnung biometrischer Daten zur Untersuchung des Ganges nach Patentanspruch 16.

Als **Fachmann** sieht der Senat einen Ingenieur der Elektrotechnik, Orthopädietechnik oder Biomechanik mit Hochschulabschluss oder entsprechendem akademischen Grad. Außerdem verfügt er über eine langjährige Berufserfahrung in der Messtechnik.

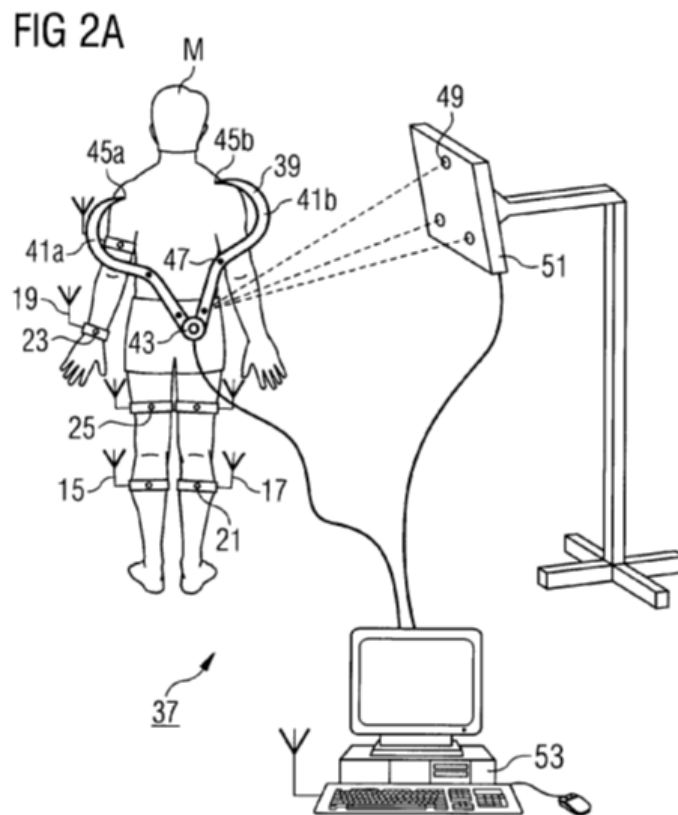
2. Der so definierte Fachmann legt dem Anspruchsgegenstand des geltenden Patentanspruchs 1 das folgende Verständnis zugrunde:

Der Patentanspruch 1 betrifft eine Messanordnung zur Untersuchung des Ganges. Untersuchungsobjekt soll ein Mensch oder ein Wirbeltier sein (**Merkmal M1**). Dabei soll der Gang anhand verschiedener Parameter sowie des zeitlichen Verlaufs der Parameter untersucht werden (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0003-0005).

Zum einen soll die Messanordnung eine Anatomiesensorik-Komponente zur Erfassung der Relativposition von Gang-relevanten Körperabschnitten des Untersuchungsobjektes umfassen (**Merkmal M2**). Der Fachmann versteht unter der Erfassung der Relativposition von Körperabschnitten den Abstand und den anatomischen Drehwinkel zwischen verschiedenen Körperstellen. Beispielsweise sollen mit der Anatomiesensorik-Komponente die Längen von Ober- und Unterschenkel gemessen werden (vgl. Patentanspruch 4). Die mit der Anatomiesensorik-Komponente gewonnenen Messdaten sollen die Körpergeometrie des jeweiligen Probanden mit hinreichender Genauigkeit widerspiegeln (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0008).

Gemäß **Merkmal M7** weist die Anatomiesensorik-Komponente Antast-Positionssensoren zur temporären Kontaktierung vorbestimmter anatomischer Punkte am Untersuchungsobjekt auf. Wie die Anatomiesensorik-Komponente mit den Antast-

Positionssensoren konkret ausgebildet ist und wie die Antast-Positionssensoren mit dem Untersuchungsobjekt temporär kontaktiert bzw. an diesem befestigt werden, geht aus dem Patentanspruch 1 nicht hervor. Der Fachmann kann der Beschreibung aber beispielsweise entnehmen, dass die Anatomiesensorik-Komponente in einer Ausführungsform eine Tastzirkel-ähnliche Messvorrichtung 39 aufweist, die zwei Tastarme 41a, 41b umfasst, welche durch ein Drehgelenk 43 miteinander aufspreizbar verbunden sind und zwei Tastspitzen haben, an denen jeweils mehrere Positionssensoren 47 angeordnet sind (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0031, Figur 2A). Eine solche Tastzirkel-ähnliche Vorrichtung (Abtastzirkel) werde so eingesetzt, dass jeweils zugleich auf beiden Körperseiten markante Punkte der Anatomie angetastet und die entsprechenden Messsignale erfasst und ausgewertet werden (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0032). Die Beschreibung verweist hierzu auf den aus Druckschrift **D3** bekannten Abtastzirkel (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0009).



Zum anderen umfasst die beanspruchte Messanordnung eine Inertialsensorik-Komponente. Gemäß **Merkmal M3** weist die Inertialsensorik-Komponente Inertialsensoren zur dynamischen Erfassung von Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der Gang-relevanten Körperabschnitte des Untersuchungsobjektes und weitere Funktionseinheiten auf. Der Fachmann versteht darunter ein Sensorsystem, welches die Gesamtbewegung eines Körpers in den Raumachsen erfassen kann (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0003, 0013, 0019). In den Ausführungsbeispielen nach den Figuren 2B und 3 werden als Inertialsensoren Trägheitssensoren 61 bzw. Beschleunigungssensoren 101 bis 105 eingesetzt, die im Bereich der Beine und Füße angebracht werden (vgl. Offenlegungsschrift Abs. 0035, 0039). Die weiteren Funktionseinheiten der Inertialsensorik-Komponente werden im Anspruch nicht näher definiert. Der Fachmann kann der Beschreibung entnehmen, dass zu den weiteren Funktionseinheiten beispielsweise die Sendeeinheit 59 bzw. 99 zählt (vgl. Offenlegungsschrift Abs. 0035, 0039).

Die Inertialsensoren sollen tragbar ausgeführt sein und mit Befestigungsmitteln zur lösbaren Anbringung am Untersuchungsobjekt verbunden sein. Der Gang des Probanden soll hierdurch im Wesentlichen nicht beeinflusst werden (**Merkmal M5**).

Merkmal M4 sieht vor, dass die Anatomiesensorik-Komponente und die Inertialsensorik-Komponente eingangsseitig signalmäßig mit einer Auswertungs-Komponente verbunden sind. Die Auswertungs-Komponente soll dazu ausgebildet sein, die Daten zu den Relativpositionen und Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der gangrelevanten Körperabschnitte zur Bewegungsanalyse in Bezug auf ein biometrisches Modell der Körpergeometrie verknüpft auszuwerten. Das biometrische Modell und wie die verknüpfte Auswertung der erfassten Daten zur Bewegungsanalyse in Bezug auf das biometrische Modell der Körpergeometrie genau erfolgen soll, wird nicht näher erläutert. Für den Fachmann ergibt sich aus den Angaben in der Beschreibung, dass das Untersuchungsobjekt mittels der Anatomiesensorik-Komponente anatomisch vermessen werden soll, um ein möglichst genaues biometrisches Modell des Probanden zu erstellen, welches dann durch die

mittels der Inertialsensorik-Komponente erfasste dynamische Information ergänzt und zur Bewegungsanalyse eingesetzt wird (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0008 i. V. m. 0032). Der Fachmann versteht das biometrische Modell demnach als eine physikalisch basierte mathematische Funktion, deren Modellparameter durch eine Verknüpfung der Messdaten bestimmt werden.

Außerdem sollen die weiteren Funktionseinheiten der Inertialsensorik-Komponente sowie die Auswertungs-Komponente tragbar ausgebildet und dann leitungsgebunden oder drahtlos mit den Positionssensoren und Inertialsensoren verbunden oder stationär ausgebildet und dann drahtlos mit den Positionssensoren und Inertialsensoren verbunden sein (**Merkmal M6**). In dem Ausführungsbeispiel nach Figur 1 ist die stationäre Auswertungs-Komponente 31 über Funk- und Infrarotkomponenten 27, 29 mit den Anatomiesensorik- und Inertialsensorik-Komponenten verbunden (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. 0029).

3. Der Gegenstand gemäß Patentanspruch 1 beruht für den Fachmann in Kenntnis der Druckschrift **D1** in Verbindung mit Druckschrift **D3** nicht auf einer erfindnerischen Tätigkeit (§ 4 PatG).

Druckschrift **D1** beschreibt ein Messsystem mit verschiedenen Sensoren zur Untersuchung der Körperhaltung und Körperbewegung eines Menschen. Die Messungen werden beim Sitzen, Stehen, Gehen oder beim Sport durchgeführt (vgl. Bezeichnung, Sp. 1, Z. 10-14, Sp. 4, Z. 23-26, Sp. 6, Z. 7-10, Sp. 7, Z. 11-17 u. Fig. 6). Damit ist **Merkmal M1** offenbart.

Dieser Druckschrift ist auch **Merkmal M2** zu entnehmen. So sieht die Messanordnung verschiedene Sensoreinheiten vor, um die Anatomie und die Körperhaltung eines Probanden bei verschiedenen Aktivitäten, also auch beim Gehen, zu untersuchen (vgl. Bezeichnung, Sp. 1, Z. 10-14, Sp. 4, Z. 23-26, Sp. 6, Z. 7-10, Sp. 7, Z. 11-17 u. Fig. 6). Beispielsweise wird die lumbale Rückenbeweglichkeit unter All-

tagsbedingungen überwacht. Hierzu werden piezoresistive, induktive oder kapazitive Dehnungsmessstreifen eingesetzt, die die Krümmung der Wirbelsäule anzeigen (vgl. Sp. 6, Z. 36-50). Mit einem Dehnungsmessstreifen wird die relative Längenänderung einer Dehnungskomponente und damit die Relativposition von Körperstellen bestimmt. Zudem werden Winkelpositionssensoren eingesetzt, um die Körperhaltung bei verschiedenen Aktivitäten, z. B. beim Sport, untersuchen zu können (vgl. Sp. 4, Z. 15-29). Insbesondere ist eine separate Sensoreinheit vorgesehen, wobei zwei Winkelpositionssensoren auf jeder Seite des Hüftgelenks aufgeklebt werden, um eine Körperachse zu vermessen (vgl. Sp. 7, Z. 62-66). Damit offenbart Druckschrift D1 eine Anatomiesensorik-Komponente zur Erfassung der Relativposition von Gang-relevanten Körperabschnitten.

Des Weiteren umfasst die Messanordnung eine Inertialsensorik-Komponente mit Inertialsensoren zur dynamischen Erfassung von Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der Gang-relevanten Körperabschnitte des Untersuchungsobjektes und weiteren Funktionseinheiten (vgl. Sp. 3, Z. 2-3, Sp. 7, Z. 36-50, Sp. 8, Z. 5-17, Sp. 9, Z. 9-12 i.V.m. Fig. 1, *inclinometer* 22 u. Fig. 3, 4b, 8a; **Merkmal M3**).

Figur 1 zeigt in Verbindung mit den Figuren 7, 8a und 8b eine eingangsseitig signalmäßig mit der Anatomiesensorik-Komponente und der Inertialsensorik-Komponente verbundene Auswertungs-Komponente (vgl. *microprocessor* 26, *54 sensors* 22, *inclinometer* 22, *magnetometer or other sensors* 38, *receiver, datalogger and feedback* 39'). Dabei ist vorgesehen, mittels der separaten Auswertungseinheit 39' basierend auf den mit den Sensoreinheiten gemessenen Daten mathematische Berechnungen der Gelenkwinkel durchzuführen und dem Benutzer ein Bio-Feedback bereitzustellen (vgl. Sp. 9, Z. 31-38, Sp. 13, Z. 40-67). Insbesondere wird anhand der Messdaten ein Bewegungsmuster erzeugt, welches anschließend analysiert wird (vgl. Sp. 13, Z. 56-60 u. Sp. 14, Z. 57-63). Der Fachmann liest mit, dass diese Bewegungsanalyse auf Basis eines personenspezifischen biometrischen Modells erfolgt. So werden bei der Untersuchung anatomische Daten des Patienten

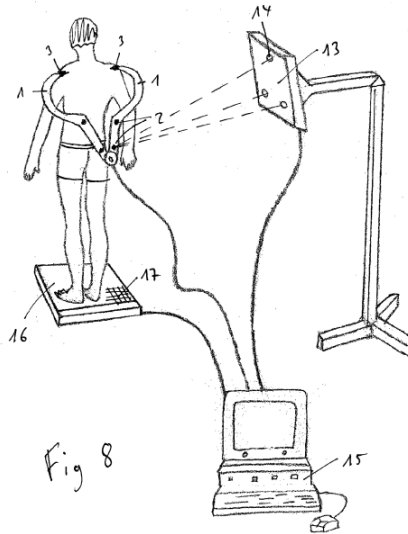
verwendet, um Messpunkte an der Wirbelsäule bei der Analyse zu berücksichtigen (vgl. Sp. 6, Z. 49-50). Dies bedeutet, dass die Auswertungs-Komponente zur verknüpften Auswertung der Daten zu den Relativpositionen und Drehwinkeln und/oder Beschleunigungen/Verzögerungen der Gang-relevanten Körperabschnitte zur Bewegungsanalyse in Bezug auf ein biometrisches Modell der Körpergeometrie ausgebildet ist, entsprechend **Merkmal M4**.

Die als Inertialsensoren zu verstehenden Beschleunigungssensoren sind tragbar ausgeführt und mit Befestigungsmitteln zur lösbaren Anbringung am Untersuchungsobjekt verbunden und zwar derart, dass dessen Gang hierdurch im Wesentlichen nicht beeinflusst wird. Auch die weiteren Funktionseinheiten der Inertialsensorik-Komponente sowie die Auswertungs-Komponente sind tragbar ausgebildet und leitungsgebunden oder drahtlos mit den Positionssensoren und Inertialsensoren verbunden (vgl. Fig. 1, 6, 7, 8a u. 9 Bezugszeichen 20a, 20b mit jeweils zugehöriger Beschreibung i.V.m. Sp. 7, Z. 11-17 und Z. 36-38; **Merkmale M5, M6**).

Die Messanordnung zur Untersuchung des Ganges eines Menschen gemäß Druckschrift D1 weist zwar keine Antast-Positionssensoren zur temporären Kontaktierung vorbestimmter anatomischer Punkte auf. Die Druckschrift gibt dem Fachmann aber ausdrücklich den Hinweis, dass die Messanordnung neben den beschriebenen Sensoren noch andere Sensoren enthalten kann (vgl. Sp. 9, Z. 36-38 u. Fig. 1, *inclinometer 22, magnetometers or other sensors 38*). Dabei kann es sich um mechanische oder elektronische Sensoren handeln (vgl. Sp. 1, Z. 54,55 u. Sp. 15, Z. 54-58).

Der Fachmann, der die Messanordnung zur Ganganalyse gemäß Druckschrift D1 weiterentwickeln möchte, wird sich überlegen, wie das biometrische Modell verbessert werden könnte. Insbesondere wird er weitere anatomische Informationen für die Auswertung vorsehen wollen, um die Güte des Modells weiter zu erhöhen. Demnach wird er nach einer geeigneten Sensorik suchen, mit der weitere personenspezifische Daten zur Körpergeometrie ermittelt werden können.

Aus der bereits in den Anmeldeunterlagen genannten Druckschrift **D3** erhält der Fachmann die Anregung, zur Bestimmung anatomischer Messpunkte eine Anatomiesensorik-Komponente in Form eines Abtastzirkels einzusetzen (vgl. Fig. 1 und 8, Abs. 0004, Anspruch 1, 5).



Der Abtastzirkel verfügt über zwei Tastarme 1, an denen Antast-Positionssensoren zur temporären Kontaktierung vorbestimmter anatomischer Punkte am Untersuchungsobjekt angebracht sind (**Merkmal M7**). Um weitere Untersuchungen zur anatomischen Körperhaltung durchführen zu können, wird der Fachmann daher auch Messdaten solcher Antast-Positionssensoren in die Auswertung aufnehmen.

Dem Fachmann ist damit in Kenntnis von Druckschrift **D1** in Verbindung mit Druckschrift **D3** eine Messanordnung zur Untersuchung des Ganges eines Menschen mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 nahegelegt, so dass der Gegenstand des Patentanspruchs 1 nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit beruht.

Der Patentanspruch 1 ist somit nicht patentfähig.

Die Argumentation der Beschwerdeführerin, der Fachmann hätte ausgehend von Druckschrift D1 keine Veranlassung die Lehre von Druckschrift D3 zu berücksichtigen, weil es umständlich in der Handhabung und zweitaufwändig im Gebrauch wäre, die anatomischen Punkte mit einem Abtastzirkel einzeln anzutasten, konnte den Senat nicht überzeugen. Denn es liegt in Griffweite des Fachmanns, vor einer personenspezifischen Bewegungsanalyse zumindest einmalig grundlegende anatomische Daten des Untersuchungsobjekts zu erfassen, und damit die Genauigkeit der Vermessung der Körpersymmetrie zu erhöhen (vgl. D3 Abs. 0004, S. 2 re. Spalte Z. 7-11, S. 3 li. Spalte le. Absatz – re. Spalte Z. 5).

4. Mit dem nicht patentfähigen Patentanspruch 1 sind auch die weiteren Patentansprüche nicht schutzfähig, da auf diese Ansprüche kein eigenständiges Patentbegehren gerichtet war und über einen Antrag nur einheitlich entschieden werden kann (vgl. BGH, Beschluss vom 27. Juni 2007 – X ZB 6/05, GRUR 2007, 862, Abschnitt III. 3. a) aa) – Informationsübermittlungsverfahren II).

5. Bei dieser Sachlage war die Beschwerde zurückzuweisen.

III.

Rechtsmittelbelehrung

Gegen diesen Beschluss steht den am Beschwerdeverfahren Beteiligten das Rechtsmittel der Rechtsbeschwerde zu. Da der Senat die Rechtsbeschwerde nicht zugelassen hat, ist sie nur statthaft, 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 Rechtsbeschwerde ist innerhalb eines Monats nach Zustellung des Beschlusses beim Bundesgerichtshof, Herrenstr. 45 a, 76133 Karlsruhe, durch einen beim Bundesgerichtshof zugelassenen Rechtsanwalt als Bevollmächtigten schriftlich einzulegen.

Wickborn

Kruppa

Veit

Flaschke