



BUNDESPATENTGERICHT

17 W (pat) 66/10

(Aktenzeichen)

Verkündet am
6. November 2014

...

BESCHLUSS

In der Beschwerdesache

betreffend die Patentanmeldung 103 05 384.0-53

...

hat der 17. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts auf die mündliche Verhandlung vom 6. November 2014 unter Mitwirkung des Vorsitzenden Richters Dipl.-Phys. Dr. Morawek, der Richterin Eder sowie der Richter Dipl.-Ing. Baumgardt und Dipl.-Ing. Hoffmann

beschlossen:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen.

Gründe

I.

Die vorliegende Patentanmeldung wurde am 11. Februar 2003 beim Deutschen Patent- und Markenamt eingereicht. Sie trägt die Bezeichnung:

„Verfahren und Vorrichtung zur Visualisierung rechnergestützter Informationen“.

Die Anmeldung wurde durch Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse G 06 T des Deutschen Patent- und Markenamts vom 20. April 2010 zurückgewiesen. Die Prüfungsstelle begründet die Zurückweisung damit, dass der Gegenstand des Hauptanspruchs auf ein Verfahren zur Darstellung von Informationen als solches gerichtet und damit dem Patentschutz nicht zugänglich sei (§ 1 PatG).

Gegen diesen Beschluss ist die Beschwerde der Anmelderin gerichtet.

Der Vertreter der Anmelderin stellte den Antrag,

den angegriffenen Beschluss aufzuheben und das nachgesuchte Patent mit folgenden Unterlagen zu erteilen:

gemäß Hauptantrag mit

Patentansprüchen 1 bis 13 vom 15. Januar 2010,
Beschreibung Seiten 1 bis 33 sowie
2 Blatt Bezugszeichenliste und

23 Blatt Zeichnungen mit Figuren 1a bis 17,
jeweils vom Anmeldetag;

gemäß Hilfsantrag 1 mit

Patentansprüchen 1 bis 11, überreicht in der mündlichen Verhandlung, im Übrigen wie Hauptantrag;

gemäß Hilfsantrag 2 mit

Patentansprüchen 1 bis 4, überreicht in der mündlichen Verhandlung, im Übrigen wie Hauptantrag.

Er beantragte die Zurückverweisung an das Deutsche Patent- und Markenamt zur Prüfung der Neuheit und erfinderischen Tätigkeit.

Der geltende **Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag**, hier mit einer möglichen Gliederung versehen, lautet:

1. Verfahren zum Einblenden rechnergenerierter Informationen in einen von einem Bildempfangsgerät erfassten Bild der realen Umwelt auf einem Sichtgerät,

wobei

- a) eine Bestimmung von Ort und Ausrichtung (Pose) des Bildempfangsgeräts erfolgt und
- b) dass dieser Bestimmung entsprechende roboterspezifische Informationen auf dem Sichtgerät dem Bild der realen Umwelt überblendet werden, und
- c) das Bildempfangsgerät eine Kamera (1.2) ist, welche das Bild des realen Roboters erfasst, um es auf dem Sichtgerät anzuzeigen und virtuelle roboterspezifische Informationen dem Bild des realen Roboters auf dem Sichtgerät überlagert werden,

wobei

- d) eine zum Einrichten, Programmieren und/oder Lehren des Roboters angewählte Koordinatenrichtung und/oder Achse des Roboters auf dem Sichtgerät graphisch hervorgehoben wird.

Zu den übrigen Ansprüchen wird auf die Akte verwiesen.

Der geltende **Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag 1**, hier mit einer möglichen Gliederung versehen, lautet (Unterschiede zum Hauptantrag sind gekennzeichnet):

1. Verfahren zum Einblenden rechnergenerierter Informationen in einen von einem Bildempfangsgerät erfassten Bild der realen Umwelt auf einem Sichtgerät,

wobei

- a) eine Bestimmung von Ort und Ausrichtung (Pose) des Bildempfangsgeräts erfolgt und
- b) dass dieser Bestimmung entsprechende roboterspezifische Informationen auf dem Sichtgerät dem Bild der realen Umwelt überblendet werden, und
- c) das Bildempfangsgerät eine Kamera (1.2) ist, welche das Bild des realen Roboters erfasst, um es auf dem Sichtgerät anzuzeigen und virtuelle roboterspezifische Informationen dem Bild des realen Roboters auf dem Sichtgerät überlagert werden,

wobei

- c1) als roboterspezifische Informationen Koordinatenrichtungen und/oder Achsen des Robotersystems eingeblendet werden und**
- d1) eine zum Einrichten, Programmieren und/oder Lehren des Roboters angewählte Koordinatenrichtung der Koordinatenrichtungen des Roboters bzw. angewählte Achse der Achsen des Roboters auf dem Sichtgerät graphisch hervorgehoben wird.**

Zu den übrigen Ansprüchen wird auf die Akte verwiesen.

Der geltende **Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag 2**, hier mit einer möglichen Gliederung versehen, lautet:

- 1***. Vorrichtung zum Visualisieren computergenerierter Informationen in einem Bild der realen Umwelt, mit einem Bildempfangsgerät und einem Sichtgerät (1.1),
- A)** mit einer Einrichtung zur Bestimmung von Ort und Ausrichtung (Pose) des Bildempfangsgeräts und
 - B)** einer Einrichtung zum Überblenden der Bestimmung entsprechender Informationen über das Bild der realen Umwelt auf dem Sichtgerät (1.1),
wobei
 - C)** die Vorrichtung (1) eine Verarbeitungseinheit (5) zur Verarbeitung der computergenerierten Informationen zur Darstellung auf dem Sichtgerät (1.1) aufweist, innerhalb der sich eine Bildgenerierungseinheit (5.1) befindet, von der die Lage und Ausrichtung des Sichtgeräts (1.1) und/oder einer Kamera (1.2) als Bildempfangsgerät ausgewertet wird,
wobei
 - D)** die zusammen mit dem Bild der Kamera (1.2) darzustellenden computergenerierten Informationen mit dem Bild der Kamera (1.2) vermischt werden, so dass das Bild der realen Umwelt und die darzustellende Informationen gemeinsam auf dem Sichtgerät (1.1) dargestellt werden, dadurch gekennzeichnet, dass
 - E)** die Verarbeitungseinheit (5) eine Manipulationseinheit (5.2) aufweist, die roboterspezifische Informationen über Datenschnittstellen von einer Robotersteuerung (6) mindestens eines Roboters bezieht, die zusammen mit dem Bild der realen Umwelt auf einem mit einem Programmierhandgerät des Roboters verbindbaren grafikfähigen Bildschirm als Sichtgerät (1.1) dargestellt werden,
wobei

- F)** als roboterspezifische Informationen mindestens ein roboterspezifisches Koordinatensystem und/oder eine Roboterachse auf dem Programmierhandgerät dargestellt wird und
- G)** eine zum Einrichten, Programmieren und/oder Lehren des Roboters angewählte Koordinatenrichtung des Koordinatensystems bzw. angewählte Achse des Roboters auf dem Sichtgerät graphisch hervorgehoben wird.

Zu den übrigen Ansprüchen wird auf die Akte verwiesen.

Der Anmeldung soll die **Aufgabe** zugrundeliegen, ein Verfahren und eine Vorrichtung zu schaffen, mittels derer die Bedienung eines oder mehrerer Roboter zum Einrichten, Programmieren, Lehren von durch diesen durchzuführenden Bewegungsabläufen etc. vereinfacht und erleichtert wird (siehe Offenlegungsschrift Abs. [0019]).

Im Verfahren sind folgende Druckschriften genannt worden:

- D1:** DE 101 28 015 A1,
- D2:** US 5 625 765 A,
- D3:** MILGRAM, P.; ZHAI, S.; DRASCIC, D; GRODSKI, J.: Applications of augmented reality for human-robot communication. Proc. Int. Conf On Intelligent Robots and Systems 1993, Vol. 3, Seiten 1467-1472,
- D4:** EP 1 215 017 A2,
- D5:** Ronald T. AZUMA: „A Survey of Augmented Reality“, In: Presence: Teleoperators and Virtual Environments 6, 4 (August 1997), 355-385,
- D6:** US 6 167 328 A,
- D7:** Diplomarbeit von Herrn Harald FRIZ: „Design of an Augmented Reality User Interface for an Internet based Telerobot using Multiple Monoscopic Views“, eingereicht bei der Universität Clausthal-Zellerfeld, am 30. September 1998.

Der Vertreter der Anmelderin trug vor, dass die Hervorhebung einer angewählten Achse bzw. einer angewählten Koordinatenrichtung, gemäß Patentanspruch 1 nach Hauptantrag und gemäß Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag 1, nicht aus dem Stand der Technik zu entnehmen sei.

Zu Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag 2, der eine Vorrichtung betrifft, stellte der Vertreter der Anmelderin dar, dass diese Ausrichtung zur Überwindung des von der Prüfungsstelle geltend gemachten Patentierungsausschlusses gewählt wurde. Die jeweiligen Gegenstände nach Patentanspruch 1 gemäß Hauptantrag und Hilfsanträgen 1 bis 2 seien demnach neu, würden auf einer erfinderischen Tätigkeit beruhen und nicht unter den Patentierungsausschluss fallen.

II.

Die Beschwerde wurde frist- und formgerecht eingelegt und ist auch sonst zulässig. Sie hat jedoch keinen Erfolg, weil das beanspruchte Verfahren nach Patentanspruch 1 des Hauptantrags und des Hilfsantrags 1 sowie die beanspruchte Vorrichtung nach Patentanspruch 1 des Hilfsantrags 2 nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit beruhen (§ 4 PatG).

1. Die vorliegende Patentanmeldung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung, um die Programmierung eines Roboters zu erleichtern. Dabei soll die Vorrichtung nicht nur über die notwendigen Eingabeelemente verfügen, sondern zusätzlich ein Sichtgerät aufweisen. Auf diesem Sichtgerät wird die reale Umgebung und der reale Roboter dargestellt. Weitere Informationen wie bspw. eine virtuelle Achse oder eine virtuelle Koordinatenrichtung können eingeblendet werden.

Aus dem Stand der Technik war bekannt, dass rechnergenerierte Informationen in ein Bild einer realen Umgebung eingeblendet werden (sog. AR Augmented Reality). Weiter waren im Bereich der Robotersteuerungen Steuergeräte mit

Tasten oder mit einer 6D-Maus bekannt. Mit diesen Geräten kann ein Roboter bzw. dessen Bewegung programmiert werden. Eine andere Art der Programmierung erfolgt durch Vermessung. Dies bedeutet, dass der Roboter zu den einzelnen Zielpositionen oder zu den Punkten auf einer Bearbeitungsbahn (z. B. Schweißnaht) gefahren wird und diese Daten gespeichert werden (sog. Teachin). All diese Verfahren haben den Nachteil, dass bei der Bewegung des Roboters durch Bedienungsfehler u. U. Personen verletzt werden können, Sachschäden verursacht werden oder der Roboter sich außerhalb seines vorgegebenen Arbeitsbereiches bewegt. Als Grund für diesen Nachteil gibt die Anmeldung das Fehlen eines Bezugssystems für die Bewegungen an. Insbesondere sei es für einen Bediener sehr schwierig, sich in den komplexen Bewegungsablauf eines Roboters zu versetzen, da den Bewegungen unterschiedliche Bezugssysteme (Koordinatensysteme) zugrunde liegen.

Anmeldungsgemäß sollen diese Probleme gelöst werden, indem ein Bilderfassungsgerät die eigene Position im Raum ermittelt und die reale Umgebung aus Sicht dieser Position auf einem Sichtgerät darstellt. Eine Bewegung des Roboters wird virtuell auf dem Sichtgerät eingeblendet und dem realen Bild überlagert. Ebenso ist das Einblenden eines Koordinatensystems zur Unterstützung des Bedieners bei einer Bewegung des Roboters vorgesehen.

Gemäß Patentanspruch 1 nach Hauptantrag der Anmeldung gelingt dies durch ein Verfahren, bei dem rechnergenerierte Informationen in ein Sichtgerät, welches ein aufgenommenes Bild einer realen Umwelt anzeigt, eingeblendet werden. Dabei wird das Bild der realen Umwelt von einer Kamera aufgenommen und dabei deren Position und Ausrichtung bestimmt. Entsprechend dieser Position werden roboterspezifische virtuelle Informationen eingeblendet (Merkmale **1.**, **a**), **b**) und **c**). Während des Einrichtens, Programmierens bzw. Lehrens des Roboters werden angewählte Koordinatenrichtungen bzw. Achsen als eingeblendete Information graphisch hervorgehoben dargestellt (Merkmal **d**)).

In Anspruch 1 nach Hilfsantrag 1 ist noch näher spezifiziert, dass es sich bei den eingeblendeten roboterspezifischen Informationen um Koordinatenrichtungen und/oder Achsen des Robotersystems handelt (Merkmale **c1**) und **d1**)).

Anspruch 1 nach Hilfsantrag 2 löst die angegebenen Probleme durch eine Vorrichtung zum Visualisieren computergenerierter Informationen, die in ein Bild der realen Umwelt eingeblendet werden. Dabei verfügt die Vorrichtung über ein Bildempfangsgerät (Kamera), das in der Lage ist dessen Ort und Ausrichtung zu bestimmen, und ein Sichtgerät (Anzeige), in dem das Bild der realen Umwelt mit weiteren Informationen überlagert wird (Merkmale **1***, **A**) und **B**)). Die Berechnung, wie die computergenerierten Informationen auf der Anzeige dargestellt werden, d. h. wie die Bilder generiert werden und wie die Lage und Ausrichtung des Sichtgeräts und/oder der Kamera berücksichtigt werden, erfolgt in einer Verarbeitungseinheit (Merkmal **C**)). Damit wird die überlagerte Darstellung des Bildes der realen Umwelt und der computergenerierten Informationen, die über eine Schnittstelle von einem Roboter stammen, auf einem Programmierhandgerät erreicht (Merkmale **D**), **E**)). Bei den roboterspezifischen Informationen handelt es sich um ein Koordinatensystem oder eine Roboterachse, die bei der Einrichtung bzw. Programmierung des Roboters hervorgehoben dargestellt wird (Merkmale **F**), **G**)).

Als **Fachmann**, der mit der Aufgabe betraut wird, ein Verfahren bzw. eine Vorrichtung für die Programmierung eines Roboters zu verbessern, ist ein Ingenieur mit Hochschulausbildung und mehrjähriger Berufserfahrung auf dem Gebiet der Robotersteuerungen anzusehen.

2. Ein Verfahren zum Einblenden rechnergenerierter Informationen in ein Bild der realen Umwelt auf einem Sichtgerät gemäß dem geltenden Patentanspruch 1 nach **Hauptantrag** ergab sich für den Fachmann in naheliegender Weise aus dem Stand der Technik.

Von besonderer Bedeutung dafür ist die vom Senat entgegengehaltene Druckschrift:

D7: Diplomarbeit von Herrn Harald FRIZ: „Design of an Augmented Reality User Interface for an Internet based Telerobot using Multiple Monoscopic Views“, eingereicht bei der Universität Clausthal-Zellerfeld, am 30. September 1998.

Aus **D7** ist ein Verfahren zu entnehmen (S. 8 erster Absatz und S. 12-13 Kap. 3.2), bei dem ein von einer Kamera aufgenommenes Bild der realen Umwelt auf einem Anzeigegerät dargestellt wird und in das angezeigte Bild virtuelle Elemente, die von einem Computer generiert werden, eingeblendet werden (Merkmal **1.**). Weiter werden auf S.13 („Fixed versus variable viewpoint“) bekannte Eigenschaften der Augmented-Reality-Systeme wie die Bestimmung von Ort und Ausrichtung der Kamera (tracking device) und das Einblenden virtueller, computergenerierter Informationen (virtual objects) in Abhängigkeit von der Pose der Kamera erläutert. Dabei ist auch das Einblenden roboterspezifischer Informationen (S. 31 Fig. 11) gezeigt (Merkmale **a)** und **b)**). Dass für die Aufnahme des Bildes der realen Umwelt eine Kamera verwendet wird, und dass das aufgenommene Bild mit virtuellen Informationen überlagert wird, ergibt sich ebenso aus **D7** (S. 8 erster Absatz und S. 12-13 Kap. 3.2), wobei auch die Anordnung einer beweglichen Kamera (S. 24 Fig. 8) dargestellt ist. Damit ist auch Merkmal **c)** zu entnehmen. Das gezeigte Verfahren der **D7** ist dazu bestimmt den Roboter einzurichten, zu programmieren bzw. zu teachen (S. 5-6, Kap. 2.4) und bestimmte (angewählte) Achsen bzw. Koordinatenlinien anzuzeigen (Kap.8). In diesem Kapitel wird detailliert die Einblendung von Koordinatenachsen oder Hilfslinien (insbes. Fig. 21, 23, 24, 26) sowie die Möglichkeit des Hervorhebens einzelner Achsen (Fig. 21) und die Anzeige einer mit einem Eingabegerät (Mauszeiger) ausgewählten Bewegungsrichtung (Fig. 26b) beschrieben (Merkmal **d)**).

Der Vertreter der Anmelderin macht geltend, dass gemäß Anspruch 1 des Hauptantrags nicht eine beliebige Koordinatenachse, sondern die für eine Bewegung angewählte Koordinatenachse hervorgehoben dargestellt wird. Ein derartiges Verfahren sei aus dem Stand der Technik nicht zu entnehmen.

Wie bereits ausgeführt, zeigt die **D7** (insbes. Fig. 23) das Einblenden möglicher Koordinatenachsen und auch das Hervorheben bspw. durch Farbe (Fig. 21). Ebenso ist das Einblenden einer spezifischen Achse (Fig. 26b), die durch ein Eingabegerät (Maus) angewählt wird, beschrieben. Damit ist aber für den Fachmann ein Hervorheben einer angewählten Bewegungsachse nahegelegt.

Für den Fachmann ergeben sich damit alle Merkmale des geltenden Hauptanspruchs nach Hauptantrag in naheliegender Weise aus dem Stand der Technik.

3. Der **Hilfsantrag 1** kann nicht anders beurteilt werden, da der Gegenstand des Patentanspruchs 1 ebenfalls nicht auf erfinderischer Tätigkeit beruht.

Auch hier ist die Druckschrift **D7** von besonderer Bedeutung.

Wie oben dargestellt unterscheidet sich der Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag 1 nur durch die Merkmale **c1)** und **d1)** vom Patentanspruch 1 des Hauptantrags.

Gemäß diesen Merkmalen sollen die eingeblendeten roboterspezifischen Informationen Koordinatenrichtungen und/oder Achsen des Robotersystems darstellen, wobei die angewählte Koordinatenrichtung des Roboters bzw. die angewählte Achse des Roboters graphisch hervorgehoben wird.

Hierzu führt der Vertreter der Anmelderin aus, dass ein Einblenden und Hervorheben roboterspezifischer Informationen, insbesondere Koordinatenrichtungen und/oder Achsen in der beanspruchten Form nicht im Stand der Technik offenbart sei.

Wie bereits beim Hauptantrag dargestellt, ist in **D7** (Kap. 8, Fig. 21, 23) die Anzeige (das Einblenden) von Koordinatenlinien bzw. Achsen der Bewegungsrichtungen des Roboters sowie ein graphisches Hervorheben gezeigt. Gemeinsam mit der beschriebenen Einblendung einer angewählten (Dreh)-Achse (Fig. 26b) ergibt sich daraus der Gegenstand des Anspruch 1 nach Hilfsantrag 1 in naheliegender Weise.

4. Der **Hilfsantrag 2** ist nicht anders zu beurteilen, da der auf eine Vorrichtung gerichtete Gegenstand des Patentanspruchs 1 ebensowenig auf erfinderischer Tätigkeit beruht.

Die Druckschrift **D7** ist auch hier von besonderer Bedeutung.

Die **D7** (Fig. 1) zeigt eine Vorrichtung (System), mit dem ein von einer Kamera aufgenommenes Bild der realen Umwelt auf einem Anzeigegerät dargestellt wird und in das angezeigte Bild computergenerierte virtuelle Elemente eingeblendet werden (S. 8 erster Absatz und S. 12-13 Kap. 3.2). Hierzu bestimmt die Vorrichtung den Ort und die Ausrichtung der Kamera und ermöglicht, abhängig von dieser ermittelten Position bzw. Ausrichtung, das Einblenden der roboterspezifischen virtuellen Informationen (S. 13 „Fixed versus variable viewpoint“ und S 31 Fig. 11 – Merkmale **1***, **A**) und **B**)).

Zu der in **D7** dargestellten Vorrichtung ist weiterhin festzustellen, dass diese aus einem System mit einem Rechner auf der Benutzerseite, einem Rechner auf der Roboterseite und Datenverbindungen zwischen den beiden Rechnern und zwischen dem Roboter und dem Rechner des Roboters besteht (Fig. 1). Darüber hinaus sind in **D7** (S. 7 Kap. 2.6 und S. 30 „Input devices“) bekannte Eingabegeräte wie bspw. ein Programmiergerät mit Funkübertragung dargestellt. Damit ist die Verwendung eines einzelnen Rechners (Programmiergeräts), der eine Verarbeitungseinheit mit einer integrierten Kamera (Merkmal **C**) – teilweise)

und eine Manipulationseinheit (mit einem Bildschirm) aufweist (Merkmal **E** – teilweise), für den Fachmann eine naheliegende Ausgestaltung.

Das Feststellen und Auswerten der Lage und Ausrichtung des Sichtgeräts und/oder der Kamera, sowie die Überlagerung des realen Bildes durch die virtuellen Informationen (Merkmal **D**) und Merkmale **C**) und **E**) – jeweils restlicher Teil –) ist direkt zu entnehmen (S. 8 erster Absatz, S. 12-13 Kap. 3.2, S. 11, S. 24 und Fig. 8, 19, 23, 26).

Zu den Merkmalen **F**) und **G**) der Vorrichtung machte der Vertreter der Anmelderin geltend, dass die Hervorhebung einer (eingblendeten) angewählten Achse oder Koordinatenlinie nicht aus dem Stand der Technik zu entnehmen sei.

Die Einblendung roboterspezifischer Informationen beim Programmieren oder Teachen, bei denen es sich um Koordinatenlinien oder Achsen handelt, die graphisch hervorgehoben dargestellt werden, ergibt sich aus **D1** (S. 5-6, Kap. 2.4, Kap. 8, Fig. 21, 23, 24, 26). Dies betrifft auch das Hervorheben einzelner angewählter Elemente, wie bereits beim Hauptantrag bzw. beim Hilfsantrag 1 ausgeführt.

Damit sind auch die Merkmale **F**) und **G**) aus der **D7** zu entnehmen.

Für den Fachmann ergeben sich damit alle Merkmale des geltenden Hauptanspruchs nach Hilfsantrag 2 in naheliegender Weise aus dem Stand der Technik.

5. Mit dem jeweiligen Anspruch 1 nach Hauptantrag, nach Hilfsantrag 1 und nach Hilfsantrag 2 fallen auch die übrigen Patentansprüche da über einen Antrag nur einheitlich entschieden werden kann (BGH GRUR 1997, 120 – *Elektrisches Speicherheizgerät*).

6 Da der Senat aufgrund des ihm vorliegenden Materials zu einer abschließenden Sachentscheidung in der Lage und die Sache entscheidungsreif war (Benkard, PatG, 10. Aufl., § 79 Rdn. 26), war eine Zurückverweisung nicht in Betracht zu ziehen.

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.

Dr. Morawek

Eder

Baumgardt

Hoffmann

Me