



BUNDESPATENTGERICHT

Verkündet am
9. November 2016

18 W (pat) 190/14

...

(Aktenzeichen)

BESCHLUSS

In der Beschwerdesache

betreffend die Patentanmeldung 10 2009 020 456.3-54

...

hat der 18. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts auf die mündliche Verhandlung vom 9. November 2016 durch die Vorsitzende Richterin Dipl.-Ing. Wickborn sowie die Richter Kruppa, Dipl.-Phys. Dr. Schwengelbeck und die Richterin Dipl.-Phys. Dr. Otten-Dünneweber

beschlossen:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen.

Gründe

I.

Die am 8. Mai 2009 beim Deutschen Patent- und Markenamt eingereichte Patentanmeldung 10 2009 020 456.3 mit der Bezeichnung

„Verfahren zum Messen des Lochdurchmessers einer Bohrung“

wurde von der Prüfungsstelle für Klasse G 01 B des Deutschen Patent- und Markenamts mit Beschluss vom 27. März 2014 zurückgewiesen, weil der Gegenstand gemäß (damals geltendem) Anspruch 1 in der Anmeldung nicht so deutlich und vollständig offenbart sei, dass ein Fachmann ihn ausführen könne. Im Prüfungsverfahren wurde auch die Zulässigkeit des damals geltenden Anspruchs 1 thematisiert.

Gegen diesen Beschluss richtet sich die Beschwerde der Anmelderin.

Im Prüfungsverfahren war u. a. bereits die folgende Druckschrift genannt:

D1: US 2007 / 0 297 665 A1

Der Anmelder beantragt,

den Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse G 01 B des Deutschen Patent- und Markenamts vom 27. März 2014 aufzuheben und das Patent auf der Grundlage der folgenden Unterlagen zu erteilen:

- Patentansprüche 1 bis 8, eingegangen am
15. September 2014,

hilfsweise gemäß Hilfsantrag I

Patentansprüche 1 bis 6, eingereicht in der mündlichen
Verhandlung,

hilfsweise gemäß Hilfsantrag II

Patentanspruch 1, eingereicht in der mündlichen Ver-
handlung,

- Beschreibung Seiten 1 und 2, eingegangen am
15. September 2014, Seiten 3 bis 7, eingegangen am
19. Mai 2009,
- Figur 1, eingegangen am 19. Mai 2009.

Der seitens des Senats mit einer Gliederung versehene geltende **Patentan-
spruch 1 nach Hauptantrag** ist identisch zum ursprünglichen Patentanspruch 1
und lautet (Merkmalsgliederung in Anlehnung an den Hilfsantrag I):

- M1** „Verfahren zum Messen des Lochdurchmessers (D) einer Bohrung
durch Bildverarbeitung, mit einer oder mehreren Digitalkameras,
- Ma** mit welchen zwei oder mehrere Bilder des den Lochrand bildenden
Lochkreises oder von Abschnitten desselben aus verschiedenen Ab-
bildungspositionen erzeugt werden,
- Mb** wonach die jeweilige Abbildungsposition bestimmt und
- Md** der Lochdurchmesser aus den Abbildungsdaten und den Positions-
daten ermittelt wird.“

Wegen der abhängigen Ansprüche 2 bis 8 nach Hauptantrag wird auf die Akte verwiesen.

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

- M1** „Verfahren zum Messen des Lochdurchmessers (D) einer Bohrung durch Bildverarbeitung, mit einer oder mehreren Digitalkameras,
- Ma*** a) mit welchen Bilder des den Lochrand der Bohrung bildenden Lochkreises oder von Abschnitten desselben erzeugt werden,
- Mb*** b) wonach zu den Bildern die jeweilige Abbildungsposition bestimmt wird,
- dadurch gekennzeichnet,
- Mc*** c) dass genau zwei Bilder (21, 22) des Lochrands der Bohrung aus Abbildungspositionen erzeugt werden, die voneinander um eine Distanz (d) entfernt sind und
- Md*** d) dass der Lochdurchmesser (D) der Bohrung als Differenz aus der Distanz (d) der Abbildungspositionen und dem Bildabstand (d_{rp}) zwischen den Lochkreisen (L1, L2) eines Überlagerungsbildes (b) der beiden Bilder ermittelt wird.“

Zu den geltenden Unteransprüchen 2 bis 6 nach Hilfsantrag I wird auf die Akte verwiesen.

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

- N1** „Vorrichtung zum Messen des Lochdurchmessers (D) einer Bohrung mittels Bildverarbeitung, mit einer oder mehreren Digitalkameras zum Erzeugen von Bildern des den Lochrand der Bohrung bildenden Lochkreises oder von Abschnitten desselben
- N2** und mit einer Vorrichtung zum Bestimmen der jeweiligen Kameraposition,
dadurch gekennzeichnet,
- N3** dass die Kameras mit einer Distanz (d) zum Erzeugen zweier Bilder (21, 22) des Lochrands der Bohrung aus ihrer jeweiligen Abbildungsposition angeordnet sind,
- N4** und dass der Lochdurchmesser (D) der Bohrung als Differenz aus der Distanz (d) der beiden Abbildungspositionen der Kameras und dem aus auf einen Rechner übertragenen Bilddaten berechneten Bildabstand (d_{rp}) zwischen den Lochkreisen ($L1, L2$) eines Überlagerungsbildes (b) der beiden Bilder (21, 22) ermittelt wird.“

Der Beschwerdeführer macht hierzu geltend, dass die geänderten Anspruchsfassungen zulässig seien und die Gegenstände der Ansprüche neu seien sowie auf einer erfinderischen Tätigkeit beruhen würden.

Wegen der weiteren Einzelheiten wird auf den Akteninhalt verwiesen.

II.

Die zulässige Beschwerde hat in der Sache keinen Erfolg. Denn nach dem Ergebnis der mündlichen Verhandlung ist der Gegenstand des Anspruchs 1 nach Hauptantrag nicht neu und die Gegenstände des jeweiligen Anspruchs 1 nach den Hilfsanträgen I und II beruhen nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit. Fragen der Zulässigkeit der geltenden Ansprüche nach Hauptantrag und nach den Hilfsanträgen I und II sowie der Neuheit der Anspruchsgegenstände nach den Hilfsanträgen können somit dahinstehen (vgl. BGH, Urteil vom 18. September 1990 – X ZR 29/89, GRUR 1991, 120, Abschnitt II. 1. – Elastische Bandage).

1. Die Patentanmeldung betrifft ein Verfahren und eine Vorrichtung zum Messen des Lochdurchmessers einer Bohrung (vgl. Offenlegungsschrift, Abs. [0001] sowie geltende Beschreibung, S. 1, erster Abs.).

Gemäß der Beschreibungseinleitung sind optische Messverfahren zur Bestimmung des Durchmessers von runden Löchern bzw. Bohrungen in mechanischen Bauteilen bekannt. Für die Serienfertigung derartiger Teile sei es wichtig, dass das Messen des Bohrungsdurchmessers möglichst wenig Zeit in Anspruch nehme, so dass alle und nicht nur stichprobenhaft ausgewählte Bohrungen geprüft und vermessen werden könnten (vgl. geltende Beschreibung, S. 1, zw. Abs.). Bekannt sei die fotografische Erfassung von Objektkanten, wobei üblicherweise Digitalkameras zum Einsatz kämen (vgl. geltende Beschreibung, S. 1, dr. Abs. bis S. 2, dritter Abs.).

Als der Anmeldung zugrunde liegende **Aufgabe** wird aufgeführt, ein zeitsparendes, dennoch genaues und robustes Messverfahren zu schaffen, welches mit einer einfachen Apparatur auskomme (vgl. geltende Beschreibung, S. 2, vorle. Abs.).

Als **Fachmann** ist ein Physiker, ein Mathematiker oder ein Ingenieur der Fachrichtung Messtechnik anzusehen, der mit optischer Messtechnik und Bildverarbeitung vertraut ist.

Die Aufgabe soll durch ein Verfahren gemäß Anspruch 1 nach Hauptantrag und Hilfsantrag I bzw. durch eine Vorrichtung nach Hilfsantrag II gelöst werden (vgl. geltende Beschreibung, S. 2, 1e. Abs.).

Bei dem erfindungsgemäßen Verfahren werde der Lochdurchmesser zunächst in Bild-Pixeln bestimmt, dann geschehe eine Umrechnung in das metrische System unter Verwendung von hinreichend genau vermessenen Bohrungen ungefähre Soll-Größe. Dabei komme es nicht auf Einhaltung einer genauen Entfernung zwischen dem Lochrand und dem Kameraobjektiv an (vgl. geltende Beschreibung, S. 3, erster u. zw. Abs.).

2. Einige Begriffe im jeweiligen Anspruch 1 bedürfen der Auslegung.

Mit dem Hauptantrag und dem Hilfsantrag I wird ein Verfahren zum Messen des Lochdurchmessers einer Bohrung beansprucht, was durch Bildverarbeitung erfolgt (vgl. Merkmal M1). Festgelegt ist hiermit, dass das Verfahren geeignet sein soll, den Durchmesser einer Bohrung zu bestimmen. Ein darüber hinausgehender Bezug zur Erzeugung des Bohrlochs oder zu technischen Merkmalen des Bohrlochs ist damit nicht gegeben. Dies gilt ebenso für die in Hilfsantrag II beanspruchte Vorrichtung, welche zum Messen eines Lochdurchmessers einer Bohrung geeignet sein soll (vgl. Merkmal N1). Gemäß den Hilfsanträgen I und II ist präzisiert, dass der Lochrand und der Lochdurchmesser einer Bohrung ermittelt werden soll (vgl. Merkmale Ma*, Md*, N1, N3, N4). Dass die Durchmesser- und Randbestimmung speziell einer Bohrung ermittelt werden soll, stellt mangels weiterer Angaben le-

diglich eine Funktionsangabe dar, welche keinen weitergehenden technischen Bezug zu der untersuchten Bohrung herzustellen vermag.

Die in den Merkmalen Ma, Mb, Mb*, N3 und N4 aufgeführte Abbildungsposition bezieht sich auf die Position der das jeweilige Bild aufnehmenden Kamera in Bezug zur Position des mit der Kamera aufzunehmenden Objekts (vgl. geltende Beschreibung, S. 5, zw. Abs.). In der Anmeldung (vgl. geltende Beschreibung, S. 5, dr. Abs.) wird bei zwei aufgenommenen Bildern (vgl. Merkmale Mc* und N3) der Abstand zwischen den Abbildungspositionen als Distanz d definiert (vgl. Merkmale Md*, N4). Gemäß den Hilfsanträgen I und II ist diese Distanz ein bei der jeweiligen Messung zu ermittelnder bzw. festgelegter Wert, der in die Berechnung eingeht (vgl. Merkmale Mc*, Md*, N4). Unter den in Merkmal Md des Hauptantrags aufgeführten Abbildungsdaten sind Daten zu verstehen, die aus dem jeweiligen aufgenommenen Bild entnommen werden, während die Positionen der jeweiligen Kamera bei der Bildaufnahme als Positionsdaten bezeichnet werden.

Wie das Lochkreise aufweisende Überlagerungsbild erzeugt wird (vgl. Merkmale Md*, N4), ist im jeweiligen Anspruch 1 nach den Hilfsanträgen I und II nicht festgelegt. Das Überlagerungsbild kann aus den beiden aufgenommenen Bildern zusammengesetzt sein; wie in der Anmeldung erläutert, können statt einem tatsächlich erzeugten Bild auch nur Werte aus beiden Bildern für die Berechnung zusammengeführt werden (vgl. geltende Beschreibung, S. 5, Brückenabsatz zu S. 6). Dementsprechend kann auch der Bildabstand d_{rp} zwischen den Lochkreisen, d. h. der Abstand zwischen zwei Bildern des Lochkreises (vgl. geltende Beschreibung, S. 4, dr. Abs.) aus einem Überlagerungsbild oder aus bei der Bildanalyse berechneten Werten ermittelt werden (vgl. Merkmale Md*, N4).

3. Dem Verfahren des Patentanspruchs 1 nach **Hauptantrag** fehlt gegenüber dem Stand der Technik gemäß Druckschrift **D1** die Neuheit (§ 3 PatG).

Druckschrift **D1** offenbart ein Verfahren zum Messen von Dimensionen eines Objekts (*object 10*) durch Bildverarbeitung, wobei als zu untersuchende Objekte jegliche Objekte mit internen oder externen Kanten benannt sind (vgl. Fig. 1, Anspruch 1, Abs. [0024] u. [0046]), und das Verfahren auch zur Messung des Lochdurchmesser einer Bohrung verwendet wird (vgl. Fig. 9, Abs. [0063]: *through-holes*, Abs. [0065], [0066]: ... *circular bore in a machine component* ...). Dabei kommen mehrere Digitalkameras zum Einsatz (vgl. Abs. [0050] i. V. m. Fig. 4 und 6: *image capturing devices 120; 220A, 220B* / Merkmal **M1**), mit welchen zwei oder mehrere Bilder des Objekts (*images I'*) und speziell eines den Lochrand bildenden Lochkreises aus verschiedenen Abbildungspositionen erzeugt werden (vgl. Abs. [0069] u. [0086] / Merkmal **Ma**). Dabei wird das Objekt in Bezug auf die Kameras in eine räumliche Anordnung gebracht, was bedeutet, dass die jeweilige Abbildungsposition der Kameras bestimmt wird (vgl. Abs. [0069] u. [0071], Anspruch 1 und Anspruch 12 / Merkmal **Mb**). Zur Auswertung werden die Kanten in den aufgenommenen Bildern unter Berücksichtigung der Orientierung der Kamera bei der Aufnahme herangezogen (vgl. Abs. [0069]: ... *each image comprising ... the edge ... whose respective profile may be analysed* ..., Abs. [0071]: ... *compare the 2D edges, as viewed from any particular orientation* ...), was für den Fall der Aufnahme eines Bohrlochs bedeutet, dass der Lochdurchmesser anhand der Abbildungsdaten (also der Daten aus den aufgenommenen Bildern) und der Positionsdaten (also der Position der Kameras) ermittelt wird (Merkmal **Md**).

Aus Druckschrift D1 ist daher ein Verfahren mit sämtlichen Merkmalen des Anspruchs 1 nach Hauptantrag entnehmbar.

Der Gegenstand des Anspruchs 1 nach Hauptantrag ist somit mangels Neuheit nicht patentfähig.

4. Bei der Prüfung, ob der Gegenstand des jeweiligen Anspruchs 1 nach den Hilfsanträgen I und II auf erfinderischer Tätigkeit beruht, sind Teile der Merkmalsgruppen Md* und N4 nicht zu berücksichtigen (§ 1 Abs. 3 Nr. 1 PatG).

Bei der Prüfung, ob der Gegenstand einer Anmeldung auf erfinderischer Tätigkeit beruht, sind nach der Rechtsprechung des Bundesgerichtshofs nur diejenigen Anweisungen zu berücksichtigen, die die Lösung des konkreten technischen Problems mit technischen Mitteln bestimmen oder zumindest beeinflussen (vgl. BGH, Urteil vom 18. Dezember 2012 – X ZR 3/12, GRUR 2013, 275, Abschn. III. 2. b) – Routenplanung). Nicht berücksichtigungsfähig sind deshalb Anweisungen, die ausschließlich Aspekte betreffen, die nach § 1 Abs. 3 Nr. 1 bis 4 PatG von der Patentierung ausgenommen sind (vgl. BGH, Beschluss vom 30. Juni 2015 – X ZB 1/15, GRUR 2015, 983, Abschnitt III. 2.a) u. b) – Flugzeugzustand)

Mathematische Methoden sind daher wie Verfahren der elektronischen Datenverarbeitung im Hinblick auf § 1 Abs. 3 Nr. 1 bzw. Nr. 3 PatG nur dann patentierbar, wenn sie der Lösung eines konkreten technischen Problems mit technischen Mitteln dienen. Sie sind ausgeschlossen, wenn sie losgelöst von einer konkreten technischen Umsetzung beansprucht werden (vgl. BGH – Flugzeugzustand, a. a. O., Abschnitt III. 1.b)).

Die Merkmale Md* und N4 legen fest, dass zur Ermittlung des Lochdurchmessers die Differenz aus der Distanz (d) der Abbildungspositionen und dem Bildabstand zwischen den Lochkreisen eines Überlagerungsbilds herangezogen wird.

Zwar liegt das der Anmeldung zugrunde liegende Problem, ein zeitsparendes, dennoch genaues und robustes Messverfahren zu schaffen, auf technischem Gebiet. Die in den Merkmalen Md* und N4 gemachte Angabe zur Berechnung, die aus einer bestimmten Differenzbildung besteht, stellt jedoch keine Lösung eines technischen Problems mit technischen Mitteln dar, sondern die mathematische Rechenvorschrift gemäß allgemeiner analytischer Geometrie, welche zur Auswertung herangezogen werden soll. Wenn von einem (kreisförmigen) Lochrand

zwei Bilder aufgenommen werden, deren Abbildungspositionen um die Distanz d voneinander abweichen, so müssen bei der Auswertung der Bilder und des möglicherweise virtuell erstellten Überlagerungsbildes die geometrischen Lagebeziehungen der Kameras und des aufgenommenen Objektes berücksichtigt werden. Es ergibt sich allein aufgrund mathematischer Überlegungen, dass der Lochdurchmesser sich (unter bestimmten Aufnahmebedingungen) als Differenz aus der Distanz d der aufnehmenden Kameras, also der Abbildungspositionen, und dem Abstand zwischen den Lochkreisen, wie sie in einem aus den beiden Bildern sich ergebenden Überlagerungsbild erscheinen, dem sogenannten Bildabstand d_{rp} , berechnet werden kann. Die Erkenntnis, dass die Distanz der aufnehmenden Kameras bei der Auswertung des von der jeweiligen Kamera aufgenommenen Bildes zu berücksichtigen ist, verlangt keine technischen Überlegungen, sondern resultiert allein aus den vorgegebenen geometrischen Lagebeziehungen zwischen den Kameras und dem zu vermessenden Lochkreis, welche zur Berechnung einer geometrischen Größe, dem Durchmesser des Kreises, herangezogen werden. Die Rechenvorschrift erschöpft sich somit, unter der Annahme einer Kreisform des zu untersuchenden Objekts, in der Anwendung bekannter mathematischer Methoden. Entgegen der Auffassung des Beschwerdeführers ist die angegebene Berechnungsvorschrift unabhängig von den technischen Gegebenheiten der Erzeugung der Bohrung. Auf der Basis des Messergebnisses, dem ermittelten Durchmesser der Bohrung, erfolgt auch keine Rückkopplung zur Steuerung der Bohrlocherzeugung. Einen hinreichenden Bezug zur gezielten Anwendung von Naturkräften weist die angegebene Auswertungsvorschrift daher nicht auf (vgl. BGH – Flugzeugzustand, a. a. O.; vgl. auch BPatG, 17 W (pat) 97/06), so dass die die Berechnungsvorschrift betreffenden Teilmerkmale der Merkmale Md* und N4 bei der Prüfung auf erfinderische Tätigkeit nicht berücksichtigungsfähig sind.

5. Das Verfahren des Anspruchs 1 nach **Hilfsantrag I** beruht für den Fachmann in Kenntnis von Druckschrift D1 nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit (§ 4 PatG).

Gegenüber Anspruch 1 nach Hauptantrag wurde in Anspruch 1 nach Hilfsantrag in den Merkmalen Ma* und Md* u. a. präzisiert, dass der Lochrand der Bohrung bzw. der Lochdurchmesser der Bohrung vermessen wird. Da es bei dem in Druckschrift D1 offenbarten Verfahren ebenfalls um das Messen des Lochdurchmessers einer Bohrung geht (vgl. Abs. [0065] u. [0066]), gelten die zum Hauptantrag gemachten Ausführungen in gleicher Weise, so dass Druckschrift D1 auch ein Verfahren mit den Merkmalen **M1** und **Ma*** offenbart, bei dem ferner der Lochdurchmesser der Bohrung ermittelt wird (**teilweise** Merkmal **Md***, ohne Angaben zur Berechnungsvorschrift).

Druckschrift D1 beschreibt weiterhin, genau zwei Bilder des interessierenden Objekts, d. h. des Lochrands der Bohrung aus verschiedenen Abbildungspositionen zu erzeugen, welche voneinander um eine bestimmte Distanz entfernt sind (vgl. Fig. 4, Abs. [0069]: *... two predetermined edge profiles of an object 10 to be obtained ... two optical image capturing devices 120' ...* / Merkmal **Mc***). Für den Fachmann ist klar, dass es für die weitere Bildanalyse (vgl. Abs. [0069]: *... profiles may be analysed ...*; Abs. [0071]: *... to compare the 2D edges, as viewed from any particular orientation ...*) erforderlich ist, zu jedem aufgenommenen Bild auch die Abbildungsposition zu bestimmen (Merkmal **Mb***).

Unter Nichtberücksichtigung des nichttechnischen Teilmerkmals von Merkmal Md* ist das Verfahren des Anspruchs 1 nach Hilfsantrag I für den Fachmann daher in Kenntnis von Druckschrift D1 nahegelegt, so dass es nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit beruht.

Der Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag I ist somit nicht patentfähig.

6. Die Vorrichtung des Anspruchs 1 nach **Hilfsantrag II** beruht für den Fachmann in Kenntnis von Druckschrift D1 ebenfalls nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit (§ 4 PatG).

Die in Merkmal **N1** aufgeführten Vorrichtungsmerkmale entsprechen den in Merkmal M1 nach Hauptantrag aufgeführten Verfahrensmerkmalen, so dass auf die entsprechenden Ausführungen zum Hauptantrag zu verweisen ist.

Bei dem in Druckschrift D1 beschriebenen System werden die Kameras in einer bestimmten Distanz zueinander angeordnet, so dass mehrere Bilder des Lochrands des Objekts – der Bohrung – aus verschiedenen Abbildungspositionen erzeugt werden können (vgl. Fig. 4 u. 6: *cameras 120'*; *camera 220A*, *camera 220B*; Abs. [0065] u. [0069] / Merkmal **N3**). Da, wie zum Hilfsantrag I zu Merkmal Mb* erläutert, die Abbildungspositionen der Kameras bei der Aufnahme der jeweiligen Bilder ermittelt werden müssen, um die weitere Bildanalyse vornehmen zu können, muss das in Druckschrift D1 offenbarte System auch über eine entsprechende Einrichtung verfügen, welche die verschiedenen Kamerapositionen kennt, was eine vorangehende Festsetzung oder Bestimmung der jeweiligen Kameraposition durch diese Vorrichtung voraussetzt (Merkmal **N2**).

Das aus Druckschrift D1 bekannte System verfügt zur Analyse der aufgenommenen Bilder auch über einen Rechner (vgl. *microprocessor 160*; *160'*), welchem die Bilddaten übertragen werden (vgl. Abs. [0061] i. V. m. Fig. 4 u. Abs. [0030]: *microprocessor means for analysing image captured ...*), und welcher den Lochdurchmesser der Bohrung ermittelt (vgl. Abs. [0065] u. [0066], vorvorletzter Satz: *... diameter of the hole 14 ...* / teilweise Merkmal **N4**, ohne Angaben zur Berechnungsvorschrift).

Unter Nichtberücksichtigung des nichttechnischen Teilmerkmals von Merkmal N4 ist eine Vorrichtung mit den Merkmalen des Anspruchs 1 nach Hilfsantrag II für

den Fachmann daher in Kenntnis von Druckschrift D1 nahegelegt, so dass diese nicht auf einer erfinderischen Tätigkeit beruht.

Der Patentanspruch 1 nach Hilfsantrag II ist somit ebenfalls nicht patentfähig.

7. Mit den jeweils nicht patentfähigen Ansprüchen 1 nach Hauptantrag und nach den Hilfsanträgen I und II sind auch die auf diese Ansprüche direkt oder indirekt rückbezogenen Unteransprüche nicht schutzfähig, da auf diese Ansprüche kein eigenständiges Patentbegehren gerichtet war (vgl. BGH, Beschluss vom 27. Juni 2007 – X ZB 6/05, GRUR 2007, 862 Abschnitt III. 3. a) aa) – Informationsübermittlungsverfahren II).

8. Nachdem die jeweiligen Anspruchssätze nach Hauptantrag bzw. nach den Hilfsanträgen I und II nicht patentfähig sind, 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

Dr. Schwengelbeck

Dr. Otten-Dünneberger

Hu