



BUNDESPATENTGERICHT

11 W (pat) 362/04

(AktENZEICHEN)

BESCHLUSS

In der Einspruchssache

betreffend das Patent 103 22 437

...

hat der 11. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts in der Sitzung vom 11. Januar 2010 unter Mitwirkung des Vorsitzenden Richters Dipl.-Phys. Dr. W. Maier sowie der Richter v. Zglinitzki, Dipl.-Ing. Univ. Rothe und Dipl.-Ing. Univ. Hubert

beschlossen:

Auf den Einspruch wird das Patent DE 103 22 437 widerrufen.

G r ü n d e

I.

Die Patentanmeldung 103 22 437.8 ist am 19. Mai 2003 beim Deutschen Patent- und Markenamt eingereicht worden. Die Erteilung des Patents 103 22 437 mit der Bezeichnung "Stapelhubantrieb für eine Bogen verarbeitende Maschine" ist am 17. Juni 2004 veröffentlicht worden.

Gegen das Patent ist Einspruch erhoben worden.

Die Einsprechende macht geltend, dass der Gegenstand des erteilten Anspruchs 1 nicht neu sei. Sie nennt hierzu insbesondere folgende Druckschrift:

D1 DE 100 43 812 A1.

Die Einsprechende beantragt,

das angegriffene Patent in vollem Umfang zu widerrufen.

Die Patentinhaberin beantragt,

das Patent in vollem Umfang aufrechtzuerhalten.

Sie vertritt insbesondere die Auffassung, dass die in **D1** beschriebene Vorrichtung aufgrund der dort offenbarten zweiten Messeinrichtung zur Überwachung einer

ersten Messeinrichtung nicht mit der streitpatentgemäßen Lösung vergleichbar sei.

Der erteilte Anspruch 1 lautet, hier wiedergegeben in gegliederter Form:

1. Stapelhubantrieb für eine Druckmaschine, insbesondere Bogenoffsetdruckmaschine, mit einer einen Bogenstapel aufnehmenden Stapeltragplatte,
2. welche über einen Antriebsmotor mit zugeordnetem Signalgeber vertikal verfahrbar ist,
3. mit einer dem Antriebsmotor vorgeordneten und die Signale des Signalgebers einlesenden Stapelhubsteuerung,
4. durch welche die Stapeltragplatte mit vorgegebenen Geschwindigkeitswerten verfahrbar ist,

dadurch gekennzeichnet,

5. dass mindestens ein im Fahrweg des Bogenstapels (1) angeordneter Sensor (10, 11) mit der Stapelhubsteuerung (9) in Signalverbindung steht.
6. durch welchen in einem vorgegebenen Höhenbereich des Bogenstapels (1) die tatsächliche Geschwindigkeit des Bogenstapels (1) ermittelbar ist,
7. und dass dieser Geschwindigkeitswert mit dem Geschwindigkeitswert des Signalgebers (7) vergleichbar ist.

Diesem Anspruch folgen die rückbezogenen Ansprüche 2 bis 5 gemäß Patentschrift.

Wegen weiterer Einzelheiten sowie des Vorbringens der Beteiligten wird auf die Gerichtsakte verwiesen.

II.

Der zulässige Einspruch ist begründet.

Das angegriffene Patent betrifft gemäß Abs. [0001] der Patentschrift einen Stapelhubantrieb gemäß dem Oberbegriff des Anspruchs 1.

Bei einem derartigen Stapelhubantrieb werden, wie in Abs. [0005] der Patentschrift beschrieben, bestimmte Höhenbereiche des Stapels mit vorgegebenen Geschwindigkeiten angefahren. Aus Sicherheitsgründen und um auch Funktionsstörungen zu vermeiden, dürfen diese maximal vorgegebenen Geschwindigkeiten nicht überschritten werden. Demzufolge seien Vorkehrungen zu treffen, dass beispielsweise ein Fehlverhalten eines Gebersystems festgestellt werden könne, um so das Verfahren des Bogenstapels mit einer zu hohen, also falschen und nicht erlaubten Geschwindigkeit unbedingt zu vermeiden.

Als Aufgabe ist in der Patentschrift angegeben, einen Stapelhubantrieb gemäß dem Oberbegriff von Anspruch 1 derartig zu erweitern, so dass ohne bautechnisch großen Aufwand falsche Verfahrgeschwindigkeiten vermieden werden können (vgl. Abs. [0006]).

Der mit der Lösung dieser Aufgabe betraute Fachmann ist ein Dipl.-Ing. Maschinenbau mit FH-Abschluss und langjährigen Erfahrungen in der Konstruktion und im Betrieb von Druckmaschinen und deren Peripheriegeräten.

Als Lösung soll eine Vorrichtung mit den Merkmalen des erteilten Anspruchs 1 dienen.

Die erteilten Ansprüche basieren auf dem ursprünglichen Offenbarungsgehalt und sind daher zwar zulässig.

Der Gegenstand des erteilten Patentanspruchs 1 ist jedoch nicht neu:

Die ein Verfahren und eine Vorrichtung zur Steuerung der Verfahrensgeschwindigkeit einer Einheit einer bedruckstoffverarbeitenden Maschine betreffende vorveröffentlichte **D1** offenbart gemäß Merkmal 1 einen Stapelhubantrieb für eine Druckmaschine (vgl. Anspruch 13), mit einer einen Bogenstapel aufnehmenden Stapeltragplatte (vgl. Einheit 2 i. V. m. Anspr. 13 und Sp. 1, Z. 31), welche über einen Antriebsmotor 5 (Fig. 1 und Sp. 2, Z. 44 bis 46) mit zugeordnetem Signalgeber (Kontrolleinrichtung 10 in Fig. 1 und Sp. 3, Z. 37 bis 40) vertikal (Sp. 2, Z. 10) verfahrbar ist (Merkmal 2).

Dieser Stapelhubantrieb weist gemäß Merkmal 3 eine dem Antriebsmotor 5 vorgeordneten und die Signale des Signalgebers 10 einlesenden Stapelhubsteuerung (bestehend aus den Rechnern 12,13 und der Leistungsendstufe 15, vgl. Fig. 1 und Sp. 2, Z. 59 bis 64 und Sp. 3, Z. 7 bis 11) auf, durch welche die Stapeltragplatte mit vorgegebenen Geschwindigkeitswerten verfahrbar ist (vgl. Fig. 2 und Sp. 5, Z. 12 bis 16) (Merkmal 4).

Hierbei steht gemäß Merkmal 5 ein im Fahrweg des Bogenstapels angeordneter Sensor (Kontrolleinrichtung 11) mit der Stapelhubsteuerung in Signalverbindung (vgl. Fig. 1 und Sp. 2, Z. 65 bis Sp. 3, Z. 3), durch welchen in einem vorgegebenen Höhenbereich des Bogenstapels die tatsächliche Geschwindigkeit des Bogenstapels ermittelbar ist (vgl. Schaltweg L in Fig. 1 und Sp. 5, Z. 30 bis 35) (Merkmal 6), wobei weiterhin gemäß Merkmal 7 dieser Geschwindigkeitswert mit dem Geschwindigkeitswert des Signalgebers 10 verglichen wird (vgl. Sp. 5, Z. 36 bis 46). Dieser Geschwindigkeitsvergleich ergibt sich insb. aus Sp. 5, Z. 47 bis 53 in Verbindung mit Sp. 5, Z. 12 bis 16. Denn an der erstgenannten Stelle ist beschrieben, dass der Rechner 13 alle wenigen Millisekunden die von der Kontrolleinrichtung (dem Signalgeber) 10 erfasste Ist-Drehzahl des Motors 5 mit dessen im Rechner 13 abgelegter Solldrehzahl vergleicht. Gemäß der zweitgenannten Stelle erfasst der Rechner 13 die Geschwindigkeit der Einheit 2 mit Hilfe der Kon-

trolleinrichtung (des Signalgebers) 10 und regelt die Ist-Drehzahl. Somit kann bei der Anordnung nach **D1** die gemäß Sp. 5, Z. 36 bis 46 zum Vergleich herangezogene Soll-Verfahrgeschwindigkeit (basierend auf der o. g. Solldrehzahl) mit dem Geschwindigkeitswert der Kontrolleinrichtung (des Signalgebers) 10 verglichen werden.

Dass bei der Steuervorrichtung nach **D1** die festgestellte Verfahrensgeschwindigkeit zusätzlich durch eine zweite Messeinrichtung überwacht wird - was die Patentinhaberin als wesentlichen Unterschied zum Streitpatent geltend macht - ändert nichts daran, dass die Merkmale des streitpatentgemäßen Anspruchs 1- also die gegenständlichen Komponenten, die die beanspruchten Ermittlungs- und Vergleichsmessungen durchführen können - als solches vorbekannt sind.

Der Stapelhubantrieb der **D1** offenbart somit alle Merkmale des erteilten Anspruchs 1. Daher hat der erteilte Anspruch 1 mangels Patentfähigkeit seines Gegenstandes keinen Bestand.

Mit dem erteilten Anspruch 1 fallen die auf ihn rückbezogenen Ansprüche 2 bis 5, zumal sie nur vorteilhafte Weiterbildungen der Vorrichtung gemäß Anspruch 1 ohne eigenen erfinderischen Gehalt kennzeichnen und auch nicht als eigenständige Ansprüche geltend gemacht worden sind.

Das Patent ist daher zu widerrufen.

Dr. W. Maier

v. Zglinitzki

Rothe

Hubert

Bb