



BUNDESPATENTGERICHT

9 W (pat) 22/19

(Aktenzeichen)

Verkündet am
29. Juni 2020

...

BESCHLUSS

In der Beschwerdesache

betreffend die Patentanmeldung 10 2015 217 959.1

...

hat der 9. Senat (Technischer Beschwerdesenat) des Bundespatentgerichts auf die mündliche Verhandlung am 29. Juni 2020 unter Mitwirkung des Vorsitzenden Richters Dipl.-Ing. Univ. Hubert sowie der Richter Paetzold und Dipl.-Ing. Körtge und der Richterin Dipl.-Ing. Univ. Peters beschlossen:

Auf die Beschwerde der Anmelderin wird der Beschluss der Prüfungsstelle für E04H des Deutschen Patent- und Markenamts (DPMA) vom 19. September 2016 aufgehoben und das Patent mit folgenden Unterlagen erteilt:

ECLI:DE:BPatG:2020:290620B9Wpat22.19.0

- Patentansprüche 1 bis 14 gemäß neuem Hauptantrag vom 29. Juni 2020,
- Beschreibung Seiten 1, 3 bis 26 des ursprünglichen Hilfsantrags 2 vom 1. März 2017, Seite 2 vom 29. Juni 2020,
- Figuren 1 bis 13 wie ursprünglich eingereicht.

Gründe

I.

Die Beschwerdeführerin ist Rechtsnachfolgerin der Anmelderin der am 18. September 2015 beim Deutschen Patent- und Markenamt (DPMA) eingegangenen, dort mit dem Aktenzeichen 10 2015 217 959.1 geführten Patentanmeldung mit der Bezeichnung

„Verfahren und Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses“.

Mit dem gemäß Empfangsbekanntnis am 22. September 2016 zugestellten Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse E04H des Deutschen Patent- und Markenamts vom 19. September 2016 wurde die Anmeldung wegen mangelnder Patentfähigkeit zurückgewiesen. In der Beschlussbegründung hat sie sinngemäß ausgeführt, dass kein gewährbares Patentbegehren vorliege, weil zumindest das Verfahren des Patentanspruchs 1 nicht neu gegenüber demjenigen der Druckschrift E1 (DE 42 32 926 A1) sei und die Frage der Gewährbarkeit der nebengeordneten Patentansprüche 5 und 7 dahingestellt bleiben könne, da einem mehrere Ansprüche umfassenden Antrag auf Erteilung eines Patent bereits dann nicht stattgegeben werden könne, wenn einer dieser Patentansprüche nicht gewährbar sei.

Im Prüfungsverfahren vor dem DPMA sind als weitere Druckschriften noch die

E2	US 4 312 623 A
E3	GB 950 271 A
E4	DE 10 2013 113 172 A1

genannt, wobei auf die Druckschrift E4 bereits von der Anmelderin selbst verwiesen worden war.

Gegen den Zurückweisungsbeschluss hat die Anmelderin mit Schriftsatz vom 20. Oktober 2016 beim DPMA, eingegangen am selben Tag, Beschwerde eingelegt und diese mit der Eingabe vom 1. März 2017 begründet.

In der mündlichen Verhandlung vom 29. Juni 2020 beantragt die Anmelderin und Beschwerdeführerin zuletzt,

den Beschluss der Prüfungsstelle für Klasse E04H des DPMA vom 19. September 2016 aufzuheben und das Patent mit folgenden Unterlagen gemäß neuem Hauptantrag vom 29. Juni 2020 zu erteilen:

- Patentansprüche 1 bis 14 gemäß neuem Hauptantrag vom 29. Juni 2020, überreicht in der mündlichen Verhandlung vom 29. Juni 2020,
- Beschreibung Seiten 1, 3 bis 26 des ursprünglichen Hilfsantrags 2 vom 1. März 2017, Seite 2 vom 29. Juni 2020,
- Figuren 1 bis 13 wie ursprünglichen eingereicht.

Die nebengeordneten Patentansprüche 1, 6 und 10 lauten wie folgt:

„1. Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses (1),
- umfassend zumindest eine Parkebene (E1 bis E4) mit einer Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),
- wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist, auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand (3) positionierbar ist,
- mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x) zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis Pn),
- wobei eine Positionierung einer Abstellplattform (2.1 bis 2.m) innerhalb der zumindest einen Parkebene (E1 bis E4) in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands (3) durchgeführt wird und
- die Positionierung der Abstellplattform (2.1 bis 2.m) derart erfolgt, dass bei einer Wahl eines Parkraumes (P1 bis Pn) eine Entfernung desselben zur Beförderungsvorrichtung (4) berücksichtigt wird, wobei
- bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt wird und
- bei einer geringeren Zeitdauer als die hohe Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer geringeren Entfernung als die hohe Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt wird.“

„6. Vorrichtung (13) zur Steuerung eines automatischen Parkhauses (1),
- umfassend zumindest eine Parkebene (E1 bis E4) mit einer Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),

- wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist, auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand (3) positionierbar ist,
- mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x) zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis Pn),
- wobei zumindest eine Rechenvorrichtung (13.2) zur Ermittlung einer Positionierung einer Abstellplattform (2.1 bis 2.m) innerhalb der zumindest einen Parkebene (E1 bis E4) in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands (3) vorgesehen ist,
- wobei die Positionierung der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) derart erfolgt, dass bei einer Wahl eines Parkraumes (P1 bis Pn) eine Entfernung desselben zur Beförderungsvorrichtung (4) berücksichtigt ist, wobei
- bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt ist und
- bei einer geringeren Zeitdauer als die hohe Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer geringeren Entfernung als die hohe Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt ist.“

„10. Automatisches Parkhaus (1)

- mit zumindest einer Parkebene (E1 bis E4), umfassend eine Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),
- wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist, auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand positionierbar ist,
- mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x) zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis Pn),

- wobei jeder Parkraum (P1 bis Pn) und die Beförderungsvorrichtung (4) jeweils eine Transportvorrichtung (6.1 bis 6.x) zum Transport der jeweiligen Abstellplattform (2.1 bis 2.m) in einen benachbarten Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem benachbarten Parkraum (P1 bis Pn) umfassen und
- mit einer Vorrichtung (13) gemäß einem der Ansprüche 6 bis 9.“

Hieran schließen sich rückbezogen die Patentansprüche 2 bis 5, 7 bis 9 sowie 11 bis 14 an, wegen deren Wortlaut auf die Akte verwiesen wird.

Mit Offenlegung der Anmeldung wurde die damit inhaltsgleiche Schrift DE 10 2015 217 959 A1 – nachfolgend in Bezug genommen und hierfür mit „OS“ kurzbezeichnet – herausgegeben.

Zu weiteren Einzelheiten wird ebenfalls auf den Akteninhalt verwiesen.

II.

1. Die Beschwerde gegen die sich auf § 48 PatG stützende Zurückweisung der Anmeldung ist form- und fristgerecht eingelegt worden und auch im Übrigen zulässig (§ 73 Abs. 1 und 2 Satz 1 PatG, § 6 Abs. 1 Satz 1 PatKostG).
2. In der Sache hat die Beschwerde auch insoweit Erfolg, als sie zur Aufhebung der angefochtenen Entscheidung und zu einer Patenterteilung gemäß Antrag vom 29. Juni 2020 führt, denn dem im Verfahren befindlichen Stand der Technik am Anmeldetag der Anmeldung ist keine hinreichende Anregung für das Verfahren nach Patentanspruch 1 und die Gegenstände nach den Patentansprüchen 6 und 10 zu entnehmen.

3. Zu den Gegenständen der Anmeldung

3.1 Die Erfindung betrifft ein Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses, eine Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses und ferner ein automatisches Parkhaus, umfassend eine solche Vorrichtung (vgl. Abs. [0001] bis [0003] der OS).

Im Weiteren wird in der Beschreibungseinleitung der OS ausgeführt, dass aus dem Stand der Technik allgemein sogenannte automatische Parkhäuser bekannt seien, in welchen Fahrzeuge mittels einer teilautomatischen oder vollautomatischen Beförderungsvorrichtung vertikal und/oder horizontal in dafür vorgesehenen Parkräumen eingeparkt würden. Hierzu sei für jeden Parkraum eine Palette vorgesehen. Das zu parkende Fahrzeug werde vom Fahrer im Bereich einer Einfahrt des Parkhauses auf einer solchen Palette abgestellt. Anschließend werde das Fahrzeug gemeinsam mit der Palette automatisch mittels der Beförderungsvorrichtung in einem freien Parkraum abgestellt. Beim Abholen des Fahrzeugs werde dieses gemeinsam mit der Palette automatisch mittels der Beförderungsvorrichtung aus dem Parkraum in einen Ausfahrtbereich transportiert (vgl. Abs. [0004] der OS).

Ein solches automatische Parkhaus beschreibe die Druckschrift **E4**. Das Parkhaus umfasse eine Mehrzahl von vertikal übereinander und horizontal nebeneinander angeordneten Parkräumen und eine Beförderungsvorrichtung zum Transport eines Fahrzeugs in einen freien Parkraum und aus dem Parkraum. Für jeden Parkraum sei eine Abstellplattform, auch als Palette bezeichnet, vorgesehen, auf welcher das Fahrzeug positionierbar sei und welche mittels der Beförderungsvorrichtung gemeinsam mit dem Fahrzeug in einen freien Parkraum auf die Abstellfläche und aus dem Parkraum heraus transportierbar sei (vgl. Abs. [0005] der OS).

Gemäß Abs. [0007] der OS liegt der Erfindung die Aufgabe zugrunde, ein gegenüber dem Stand der Technik verbessertes Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses, eine verbesserte Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses und ein verbessertes automatisches Parkhaus anzugeben.

3.2 Als den mit der Lösung dieses Problems beauftragten Durchschnittsfachmann legt der Senat seiner Entscheidung einen Konstrukteur mit einem Hochschulabschluss der Fachrichtung Maschinenbau, der seit mehreren Jahren mit der Entwicklung und Herstellung von automatischen Parkhäusern betraut ist, zugrunde.

4. Zum Gegenstand nach Patentanspruch 1

4.1 Zur Erleichterung von Bezugnahmen sind die Merkmale des geltenden Patentanspruchs 1, dessen Gegenstand die zugrundeliegende Aufgabe lösen soll, nachstehend in Form einer strukturierten Merkmalsgliederung wiedergegeben. Die Änderungen zum ursprünglichen Patentanspruch 1 sind durch Durch- und Unterstreichungen hervorgehoben.

- 1 Verfahren zur Steuerung
- 2 eines automatischen Parkhauses (1),
 - 2.1 umfassend zumindest eine Parkebene (E1 bis E4)
 - 2.1.1 mit einer Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),
 - 2.2 wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist,
 - 2.2.1 auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand (3) positionierbar ist,
 - 2.3 mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x)
 - 2.3.1 zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis Pn),
- 3 wobei eine Positionierung einer Abstellplattform (2.1 bis 2.m) innerhalb der zumindest einen Parkebene (E1 bis E4)
 - 3.1 in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands (3) ~~und/oder~~

~~in Abhängigkeit eines Auslagerungszeitpunkts eines eingelagerten Gegenstands (3)~~

durchgeführt wird und

3.2 die Positionierung der Abstellplattform (2.1 bis 2.m) derart erfolgt, dass bei einer Wahl eines Parkraumes (P1 bis Pn) eine Entfernung desselben zur Beförderungsvorrichtung (4) berücksichtigt wird, wobei

3.2.1 bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt wird und

3.2.2 bei einer geringeren Zeitdauer als die hohe Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer geringeren Entfernung als die hohe Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt wird.

4.2 Die Prüfung der Patentfähigkeit erfordert regelmäßig eine Auslegung des Patentanspruchs, bei der dessen Sinngehalt in seiner Gesamtheit und der Beitrag, den die einzelnen Merkmale zum Leistungsergebnis der Erfindung liefern, zu bestimmen sind (BGH GRUR 2012, 1124 – Polymerschaum). Dies gilt auch für das Anmelderbeschwerdeverfahren.

Der vorstehend definierte Fachmann entnimmt dem Merkmal 1 ein Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses nach Merkmalsgruppe 2, wobei insbesondere aus Abs. [0011] der OS hervorgeht, dass es sich dabei nicht nur um ein Parkhaus im Wortsinn handelt, sondern allgemein um eine Lagerstätte zum zumindest temporären Lagern auch von anderen Gegenständen. Die Merkmalsgruppe 2.1 schreibt ein automatisches Parkhaus mit zumindest einer Parkebene und mit „einer Mehrzahl von (...) Reihen von Parkräumen“ also von mindestens zwei mal zwei Parkplätzen vor. Nach Merkmal 2.2 ist für zumindest eine Anzahl von Parkräumen, also durchaus auch für weniger als vorhandene Parkräume, jeweils eine Abstellplattform (auch Palette genannt, vgl. Abs. [0005] der OS) vorgesehen, die

gemäß Merkmal 2.2.1 derart hergerichtet sein muss, dass auf ihr ein zu parkender Gegenstand positionierbar ist ohne jedoch deren konstruktive Ausgestaltung dafür zu benennen. Wie oben bereits ausgeführt und gemäß den Abs. [0011], [0032] und [0093] bis [0098] der OS kann es sich dabei nicht nur um die dem Begriff „Parkhaus“ immanenten zu parkenden Kraftfahrzeuge handeln, sondern zum einen um verschiedenste einzulagernde Fahrzeuge und zum anderen auch um andere zu lagernde Gegenstände, für die die Abstellplattformen dann auch jeweils speziell hergerichtet sein können. Nach Merkmal 2.3 weist das Parkhaus zumindest eine Beförderungsvorrichtung und Transportvorrichtungen auf, die gemäß Merkmal 2.3.1 zum Transport dieser Abstellplattformen in einen freien Parkraum und aus einem Parkraum dienen. Den Abs. [0033] und [0060] der OS ist dabei zu entnehmen, dass die Beförderungsvorrichtung eine Aufzugsanlage 4.1 umfasst. Transportvorrichtungen sind gemäß den Abs. [0060], [0062] und [0063] der OS, in der Beförderungsvorrichtung, d.h. der Aufzugsanlage, und den Parkräumen sowie in der (nicht vom Anspruch umfassten) Übergabestation vorgesehen. Für das automatische Verfahren der zu parkenden Gegenstände weisen die Transportvorrichtungen wiederum die mit den Unteransprüchen 11 bis 13 definierten, jedoch nicht zum Parkhaus nach Merkmalsgruppe 2 gehörenden Förderbänder auf, vgl. Abs. [0061], [0065] und [0066] der OS.

Beim Verfahren zur Steuerung des automatischen Parkhauses wird Merkmal 3 entsprechend eine Positionierung einer Abstellplattform innerhalb der zumindest einen Parkebene nach Merkmalskomplex 3.x durchgeführt. Dies geschieht zum einen nach Merkmal 3.1 in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands und zum anderen wird nach Merkmalsgruppe 3.2.x bei einer Wahl eines Parkraumes für diese Abstellplattform eine Entfernung desselben zur Beförderungsvorrichtung berücksichtigt. Mit den Merkmalen 3.2.1 und 3.2.2 wird des Weiteren spezifiziert, dass bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum mit einer hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung und bei einer geringeren als der hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum mit einer geringeren als der

hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung gewählt wird. Besonders mit der Definition einer hohen Zeitdauer im Gegensatz zu einer geringeren Zeitdauer bis zum Einlagerungszeitpunkt wird dem Fachmann verdeutlicht, dass nicht nur kurze Zeitspannen in Betracht kommen, wie sie beispielsweise zwischen dem Lösen einer Parkkarte durch einen Nutzer und dem direkt darauffolgenden tatsächlichen Einlagern eines Fahrzeugs auftreten. Vielmehr wird eine bestimmte Abstellplattform, die, wie vorstehend erläutert, speziell für den einzulagernden Gegenstand ausgebildet sein kann, weiter entfernt von der Beförderungsvorrichtung positioniert, von der bekannt ist, dass auf ihr zu einem bestimmten, weiter entfernt liegenden Zeitpunkt ein erwarteter Gegenstand eingelagert wird, als eine andere Abstellplattform, von der bekannt ist, dass ihre Nutzung kurz bevorsteht, vgl. Abs. [0106], [0109] und [0110] der OS. Mit der gesamten Merkmalsgruppe 3 wird dem Fachmann also an die Hand gegeben, wie im automatischen Parkhaus, für dessen Steuerung das Verfahren nach Patentanspruch 1 vorgesehen ist, auch leere, u.U. auch individuell konfigurierte Abstellplattformen für bestimmte Gegenstände eingelagert werden können. Damit erwirkt die Ausgestaltung des Steuerungsverfahrens des Patentanspruchs 1 durch Merkmalsgruppe 3 die gemäß der Aufgabe geforderte Verbesserung des Verfahrens zur Steuerung eines automatischen Parkhauses dahingehend, dass es eine sehr schnelle Auftragsverarbeitung, d.h. eine sehr schnelle Einlagerung der zu parkenden Gegenstände, ermöglicht und die Wartezeiten für Nutzer des automatischen Parkhauses minimiert, vgl. Abs. [0007] und [0012] der OS.

4.3 Der geltende Patentanspruch 1 ist auch mit seinen nachträglichen Änderungen zulässig, da sich sein Verfahren aus den ursprünglichen Unterlagen unmittelbar und eindeutig ergibt.

Im Merkmalskomplex 2.3, der neben den Merkmalsgruppen 2.1 und 2.2 das automatische Parkhaus nach Merkmalsgruppe 2 kennzeichnet, wurde ergänzt, dass nicht nur die Beförderungsvorrichtung 4, sondern mit ihr auch Transportvorrichtungen 6.1 bis 6.x dem Transport der Abstellplattformen 2.1 bis 2.m in einen freien Parkraum P1 bis Pn und aus einem Parkraum P1 bis Pn dienen. Denn gemäß der

Beschreibung ist die Beförderungsvorrichtung 4 mit dem Aufzug 4.1 gleichzusetzen (vgl. u.a. Abs. [0057] der OS) und damit nicht in der Lage eine Abstellplattform tatsächlich in einen freien Parkraum und aus einem Parkraum zu transportieren. Vielmehr sind gemäß Abs. [0060] der OS für den Transport der Abstellplattformen von der Übergabestation in die Beförderungsvorrichtung und von dort in die Parkräume und zwischen Parkräumen Transportvorrichtungen vorgesehen. Mit der Ergänzung der Transportvorrichtungen in Merkmal 2.3 ist das Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses nach Patentanspruch 1 ausführbar und auch in den ursprünglichen Unterlagen offenbart. Diese Änderung ist demnach zulässig.

In Merkmal 3.1 wurde gestrichen, dass die Positionierung einer Abstellplattform auch in Abhängigkeit eines Auslagerungszeitpunkts eines eingelagerten Gegenstands durchgeführt werden kann. Den ursprünglichen Unterlagen ist durchgängig zu entnehmen, dass die Positionierung in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunkts eines zukünftig einzulagernden Gegenstands und/oder eines Auslagerungszeitpunkts eines eingelagerten Gegenstands durchgeführt werden kann. Es ist damit auch ursprünglich offenbart, dass nur die Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunkts eines zukünftig einzulagernden Gegenstands maßgeblich sein kann. Die Streichung der Abhängigkeit vom Auslagerungszeitpunkt eines eingelagerten Gegenstands beim Verfahren nach Patentanspruch 1 ist somit ebenfalls zulässig.

Schließlich wurde mit Merkmalsgruppe 3.2 ergänzt, dass die Positionierung der Abstellplattform auch in Abhängigkeit der Entfernung zwischen gewähltem Parkraum und Beförderungsvorrichtung im Zusammenspiel mit der Zeitdauer bis zum Einlagerungszeitpunkt erfolgt. Die Merkmalsgruppe 3.2 entspricht bzgl. der Abhängigkeit vom Einlagerungszeitpunkt dem ursprünglichen, auf Patentanspruch 1 rückbezogenen Patentanspruch 2; die Aufnahme in die Merkmalsgruppe 3 ist somit zulässig. Dies gilt wegen der im vorangehenden Absatz angeführten Begründung

auch unter der Maßgabe, dass für die geltende Anspruchsfassung nur die Abhängigkeit zum Einlagerungszeitpunkt im ursprünglichen Patentanspruch 2 berücksichtigt wurde.

Mit den Änderungen der Unteransprüche 2 bis 5 wurde die aus dem Patentanspruch 1 gestrichene Abhängigkeit des Auslagerungszeitpunkts eines eingelagerten Gegenstands in der geltenden Anspruchsfassung berücksichtigt und darüber hinaus formale Richtigstellungen an dieser durchgeführt. Auch diese Änderungen sind zulässig.

4.4 Das offensichtlich gewerblich anwendbare und für den Fachmann ausführbare Verfahren nach dem geltenden Patentanspruch 1 erfüllt die gesetzlichen Patentierungsvoraussetzungen, da es weder vorbekannt noch durch den aufgedeckten Stand der Technik nahegelegt ist.

Der dem Anmeldungsgegenstand nächstliegende Stand der Technik der Druckschrift **E1** offenbart ein Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses nach den Merkmalen 1 und 2, vgl. Ansprüche 1 und 10 der **E1**. Das automatische Parkhaus, zu dessen Steuerung das Verfahren dienen soll, umfasst dabei gemäß Merkmalsgruppe 2.1 zumindest eine Parkebene (vgl. Figur 1 und Anspruch 11 der **E1**) mit einer Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen von Parkräumen 15 (vgl. Figur 1 bis 3 i.V.m. Spalte 2, Zeile 68 bis Spalte 3, Zeile 7 der **E1**). Wie Anspruch 1, Figur 1 und Spalte 3, Zeilen 25 bis 27 der Druckschrift **E1** offenbaren, ist dabei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen 15 jeweils eine Abstellplattform 5 vorgesehen, auf welcher ein zu parkender Gegenstand 1 positionierbar ist. Das Parkhaus weist auch nach Merkmalsgruppe 2.3 zumindest eine Beförderungsvorrichtung 16 und Transportvorrichtungen 11, 12 zum Transport der Abstellplattformen 5 in einen freien Parkraum 15 und aus einem Parkraum 15 auf, vgl. Ansprüche 1 und 12 sowie Spalte 3, Zeilen 53 bis 55 und Spalte 4, Zeilen 4 bis 7 der **E1**.

Es wird auch nach Merkmal 3 eine Positionierung einer Abstellplattform 5 innerhalb der zumindest einen Parkebene durchgeführt, vgl. erneut Anspruch 1 sowie Spalte 3, Zeilen 53 bis 55 und Spalte 4, Zeilen 4 bis 7 der **E1**. Der Fachmann entnimmt der Druckschrift **E1** in Spalte 3, Zeilen 11 bis 13, 25 bis 27 und 53 bis 55 auch, dass diese Positionierung Merkmal 3.1 entsprechend in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands durchgeführt wird, allerdings nur für die relativ kurze Zeitdauer zwischen Anforderung einer Codekarte durch einen Nutzer und direkt daran anschließender Einlagerung des Fahrzeugs. Gemäß Spalte 3, Zeilen 53 bis 55 der Druckschrift **E1** wird dabei der nächste freie Parkraum gewählt.

Der Fachmann kann der Druckschrift **E1** jedoch nicht entnehmen, dass eine Positionierung einer Abstellplattform in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands durchgeführt wird und die Positionierung derart erfolgt, dass bei der Wahl eines Parkraumes eine Entfernung der Abstellplattform zur Beförderungsvorrichtung berücksichtigt wird, wobei bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum mit einer hohen Entfernung und bei geringerer Zeitdauer als die hohe Zeitdauer einer mit einer geringeren Entfernung als die hohe Entfernung gewählt wird, wie es Merkmalsgruppe 3.2 vorschreibt.

Das Verfahren des geltenden Patentanspruchs 1 ist daher neu gegenüber dem Verfahren der Druckschrift **E1**.

Die mit Merkmalsgruppe 3.2 definierten Verfahrensschritte setzen voraus, dass beim Verfahren zur Steuerung des automatischen Parkhauses Einlagerungszeitpunkte bestimmter einzulagernder Gegenstände bekannt sind, die weiter in der Zukunft liegen, als nur die oben beschriebene relativ kurze Zeitspanne zwischen Lösen einer Codekarte und daran anschließender Einlagerung des Gegenstands. Der Spalte 4, Zeilen 15 bis 22 der Druckschrift **E1** ist zwar zu entnehmen, dass bei dem

dortigen Verfahren verschiedene Auslagerungszeitpunkte eingelagerter Gegenstände bekannt sind, in deren Abhängigkeit Positionierungen von Abstellplattformen durchgeführt werden. Für eine Berücksichtigung von Einlagerungszeitpunkten zukünftig einzulagernder Gegenstände mit höheren Zeitdauern bis zum Einlagerungszeitpunkt kann der Fachmann in der Druckschrift **E1** jedoch keine Hinweise oder Anregungen entdecken.

Um das Begehen eines von den bisher beschrittenen Wegen abweichenden Lösungswegs nicht nur als möglich, sondern dem Fachmann nahegelegt anzusehen, bedarf es jedoch – abgesehen von den Fällen, in denen für den Fachmann auf der Hand liegt, was zu tun ist – in der Regel zusätzlicher, über die Erkennbarkeit des technischen Problems hinausreichender Anstöße, Anregungen, Hinweise oder sonstiger Anlässe dafür, die Lösung des technischen Problems auf dem Weg der Erfindung zu suchen (BGH BGHZ 182, 1-10 – Betrieb einer Sicherheitseinrichtung).

Es findet sich in der Druckschrift **E1** aber – wie oben ausgeführt – weder ein Anlass noch eine Anregung, der bzw. die es dem Fachmann nahelegt, bei der Wahl eines Parkraums für eine Abstellplattform für einen zukünftig einzulagernden Gegenstand, also für eine leere Abstellplattform, die Entfernung des Parkraums von der Beförderungsvorrichtung mit der Zeitdauer bis zum Einlagerungszeitpunkt in Relation zu setzen, wie es mit der gesamten Merkmalsgruppe 3 beschrieben wird.

Auch die übrigen sich im Verfahren befindlichen Druckschriften können einen solchen Anlass nicht geben. Aus der Druckschrift **E2** ist zwar ein Verfahren zur Steuerung eines Hochregallagers für Automobile bekannt, wobei dieses Hochregallager wie der Druckschrift **E2** in Figur 1 und Spalte 3, Zeile 13 zu entnehmen ist, einem automatischen Parkhaus gemäß Merkmal 2 mit den Merkmalsgruppen 2.1, 2.2 und 2.3 entspricht. Es kommt dem Verfahren nach Patentanspruch 1 des einzigen Antrags jedoch nicht näher als das Verfahren nach Druckschrift **E1**.

Die Verfahren der weiteren Druckschriften liegen vom Verfahren des geltenden Patentanspruchs 1 weiter ab als diejenigen der oben berücksichtigten Druckschriften **E1** und **E2**.

Aus alledem folgt, dass – in welcher Art Zusammenschau auch immer – der insgesamt in Betracht gezogene Stand der Technik ein Verfahren mit den Merkmalen des Patentanspruchs 1 gemäß Hauptantrag nicht hat vorwegnehmen bzw. dem Fachmann nicht hat nahelegen können.

Das im geltenden Patentanspruch 1 beanspruchte Verfahren zur Steuerung eines automatischen Parkhauses ist daher patentfähig.

4.5 Mit dem patentfähigen Gegenstand des Patentanspruchs 1 sind auch die ursprünglich offenbarten konkreten, nicht platt selbstverständlichen Weiterbildungen nach den darauf rückbezogenen Patentansprüchen 2 bis 5 gemäß einzigem Antrag patentfähig.

5. Zum Gegenstand nach Patentanspruch 6

5.1 Zur Erleichterung von Bezugnahmen sind die Merkmale des geltenden Patentanspruchs 6, dessen Gegenstand die zugrundeliegende Aufgabe lösen soll, nachstehend in Form einer strukturierten Merkmalsgliederung wiedergegeben. Dabei wurden die aus dem Patentanspruch 1 wiederkehrenden Merkmale mit den bereits im Patentanspruch 1 verwendeten Merkmalsnummern versehen. Die Änderungen zum ursprünglichen Patentanspruch 5 sind durch Durch- und Unterstreichungen hervorgehoben.

- 6 Vorrichtung (13) zur Steuerung
- 2 eines automatischen Parkhauses (1),
- 2.1 umfassend zumindest eine Parkebene (E1 bis E4)

- 2.1.1 mit einer Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),
- 2.2 wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist,
- 2.2.1 auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand (3) positionierbar ist,
- 2.3 mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und
Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x)
- 2.3.1 zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis Pn),
- 6.1 wobei zumindest eine Rechenvorrichtung (13.2) zur Ermittlung einer Positionierung einer Abstellplattform (2.1 bis 2.m) innerhalb der zumindest einen Parkebene (E1 bis E4)
- 3.1 in Abhängigkeit eines Einlagerungszeitpunktes eines zukünftig einzulagernden Gegenstands (3) ~~und/oder~~
~~in Abhängigkeit eines Auslagerungszeitpunktes eines eingelagerten Gegenstands (3)~~
vorgesehen ist,
- 3.2 wobei die Positionierung der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) derart erfolgt, dass bei einer Wahl eines Parkraumes (P1 bis Pn) eine Entfernung desselben zur Beförderungsvorrichtung (4) berücksichtigt ist, wobei
- 3.2.1 bei einer hohen Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn) mit einer hohen Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt ist
und
- 3.2.2 bei einer geringeren Zeitdauer als die hohe Zeitdauer bis zum Eintritt des Einlagerungszeitpunktes ein Parkraum (P1 bis Pn)

mit einer geringeren Entfernung als die hohe Entfernung zur Beförderungsvorrichtung (4) gewählt ist.

5.2 Hinsichtlich seiner Auslegung ist im nebengeordneten Patentanspruch 6 mit Merkmal 6 eine Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses nach Merkmalsgruppe 2 definiert, mit der das in Patentanspruch 1 offenbarte Steuerungsverfahren umgesetzt werden soll. Das automatische Parkhaus nach Merkmalsgruppe 2 weist dabei dieselben Teilmerkmale wie in Patentanspruch 1 auf, weswegen dazu auf die Ausführungen unter Punkt 4.1 verwiesen wird. Nach Merkmal 6.1 ist bei der Steuerungsvorrichtung des Weiteren zumindest eine Rechenvorrichtung zur Ermittlung einer Positionierung einer Abstellplattform innerhalb der zumindest einen Parkebene vorgesehen, wobei die mit Merkmal 3.1 und Merkmalskomplex 3.2 definierten Abhängigkeiten vom Einlagerungszeitpunkt eines zukünftig einzulagernden Gegenstands und der Entfernung zwischen gewähltem Parkraum und Beförderungsvorrichtung auch hierfür gültig sind und zu deren Auslegung ebenfalls auf Punkt 4.1 verwiesen wird. Auch wenn dabei die erforderlichen Sensoren und Aktuatoren dem Handeln des Fachmanns überlassen bleiben, so lehren die Abs. [0101] und [0102] der OS, dass mobile oder stationäre Eingabe- und Ausgabeeinheiten vorgesehen sind und die Rechenvorrichtung zumindest ein Datenverarbeitungsprogramm umfasst, mittels welchem zumindest eine Auftragsverwaltung und eine Positionierung der geparkten (und zukünftig zu parkenden) Gegenstände im Parkhaus durchgeführt und optimiert wird. Denn mittels der Rechenvorrichtung wird eine Reihenfolge von Aufträgen, auch von Einlagerungen, ermittelt und gespeichert. Der Offenbarung der OS sind also tatsächliche gegenständliche Elemente und Eigenschaften der Rechenvorrichtung zu entnehmen, die die Abhängigkeiten nach Merkmalsgruppe 3.2 überhaupt erst möglich machen.

5.3 Der geltende Patentanspruch 6 ist zulässig, da sich sein Gegenstand aus den ursprünglichen Unterlagen unmittelbar und eindeutig ergibt.

Zur Zulässigkeit der Änderung in Merkmalskomplex 2.3, wonach nicht nur die Beförderungsvorrichtung, sondern auch Transportvorrichtungen dem Transport der Abstellplattformen in einen freien Parkraum und aus einem Parkraum dienen, sowie derjenigen in Merkmal 3.1, die die Streichung der Abhängigkeit vom Auslagerungszeitpunkt eingelagerter Gegenstände entspricht, wird auf die Ausführungen zum Patentanspruch 1 unter Punkt 4.3 verwiesen.

Es ist darüber hinaus zulässig, dass die Steuerungsvorrichtung nach Patentanspruch 6 ebenfalls mit der Merkmalsgruppe 3.2 konkretisiert wurde. Denn sowohl in dem das Verfahren beschreibenden Abs. [0012] der OS, als auch in dem die Steuerungsvorrichtung beschreibenden Abs. [0017] der OS wird ausgeführt, dass eine schnelle Auftragsverarbeitung dadurch erreicht wird, dass eine Position, d.h. ein Parkraum zur Positionierung der jeweiligen Abstellplattform derart gewählt wird, dass ein Weg und Zeitaufwand zum Transport der jeweiligen Abstellplattform minimiert wird. Daraus ergibt sich für den Fachmann, dass die Positionierung der Abstellplattform beim Verfahren zur Steuerung und bei der Vorrichtung zur Steuerung gleichartig verläuft. Es ist für ihn somit ursprünglich offenbart, dass auch bei der Vorrichtung nach Patentanspruch 6 die Merkmalsgruppe 3.2, die die Wegkomponente in die Positionierung einbringt, zu Merkmal 3.1 ergänzt wird.

Mit den Änderungen der Unteransprüche 7 bis 9 wurde die aus dem Patentanspruch 6 gestrichene Abhängigkeit des Auslagerungszeitpunkts eines eingelagerten Gegenstands beim Steuerungsverfahren berücksichtigt und darüber hinaus formale Richtigstellungen an den Ansprüchen 7 bis 9 durchgeführt. Auch diese Änderungen sind zulässig.

5.4 Die offensichtlich gewerblich anwendbare und für den Fachmann ausführbare Vorrichtung nach geltendem Patentanspruch 6 erfüllt die gesetzlichen Patentierungsvoraussetzungen, da sie weder vorbekannt noch durch den aufgedeckten Stand der Technik nahegelegt ist.

Die Druckschrift **E1** offenbart gemäß Merkmal 6 eine Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses gemäß Merkmal 2, vgl. den Begriff „Steuerungsmittel“ in Anspruch 1 der Druckschrift **E1**. Zum automatischen Parkhaus, für das die Steuerungsvorrichtung gedacht ist, wird auf die Ausführungen unter Punkt 4.2 verwiesen. Merkmal 6.1 entsprechend ist auch zumindest eine Rechenvorrichtung zur Ermittlung einer Positionierung einer Abstellplattform 5 innerhalb der zumindest einen Parkebene vorgesehen, vgl. dazu neben Anspruch 1 noch Spalte 3, Zeilen 53 bis 55 („rechnergesteuert“) oder Spalte 4, Zeilen 17 bis 20 („der Rechner durch Vorprogrammierung“) der Druckschrift **E1**. Zwar wird diese Ermittlung durchaus in Abhängigkeit eines zeitlich sehr nahen Einlagerungszeitpunkts eines zukünftig einzulagernden Gegenstands durchgeführt. Eine darüber hinausgehende Berücksichtigung von Entfernungen zwischen gewählten Parkräumen für leere Abstellplattformen in Abhängigkeit von verschiedenen zeitlich unterschiedlichen Einlagerungszeitpunkten zukünftig einzulagernder Gegenstände auf diese leere Abstellplattformen ist der Druckschrift **E1** jedoch nicht zu entnehmen. Der Fachmann kann auch keine tatsächlich angegebenen gegenständlichen Elemente und Eigenschaften der Rechenvorrichtung erkennen, die auf eine Eignung der Rechenvorrichtung im automatischen Parkhaus nach Druckschrift **E1** hinweisen, eine Berücksichtigung solcher Abhängigkeiten vornehmen zu können.

Die Steuerungsvorrichtung nach Patentanspruch 6 ist damit neu gegenüber derjenigen der Druckschrift **E1**.

Aus den unter Punkt 4.4 genannten Gründen wird ein solches Vorgehen ausgehend von der Steuerungsvorrichtung der Druckschrift **E1** auch nicht nahegelegt.

Auch der übrige im Verfahren befindliche Stand der Technik kann aus den oben genannten Gründen die Vorrichtung nach Patentanspruch 6 weder zeigen noch nahelegen.

Aus alledem folgt, dass – in welcher Art Zusammenschau auch immer – der insgesamt in Betracht gezogene Stand der Technik einen Gegenstand mit den Merkmalen des Patentanspruchs 6 gemäß Hauptantrag nicht hat vorwegnehmen bzw. dem Fachmann nicht hat nahelegen können.

Die im geltenden Patentanspruch 6 beanspruchte Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses ist daher patentfähig.

5.5 Mit dem patentfähigen Gegenstand des Patentanspruchs 6 sind auch die ursprünglich offenbarten konkreten, nicht platt selbstverständlichen Weiterbildungen nach den darauf rückbezogenen Patentansprüchen 7 bis 9 gemäß einzigem Antrag patentfähig.

6. Zum Gegenstand nach Patentanspruch 10

6.1 Zur Erleichterung von Bezugnahmen sind die Merkmale des geltenden Patentanspruchs 10, dessen Gegenstand die zugrundeliegende Aufgabe lösen soll, nachstehend in Form einer strukturierten Merkmalsgliederung wiedergegeben. Dabei wurden aus dem Patentanspruch 1 wiederkehrende Merkmale mit den bereits im Patentanspruch 1 verwendeten Merkmalsnummern versehen. Die Änderungen zum ursprünglichen Patentanspruch 7 sind durch Durch- und Unterstreichungen hervorgehoben.

- 2 Automatisches Parkhaus (1)
- 2.1 mit zumindest einer Parkebene (E1 bis E4),
- 2.1.1 umfassend eine Mehrzahl von horizontal nebeneinander angeordneten Reihen (R1 bis R6) von Parkräumen (P1 bis Pn),
- 2.2 wobei zumindest für eine Anzahl von Parkräumen (P1 bis Pn) jeweils eine Abstellplattform (2.1 bis 2.m) vorgesehen ist,
- 2.2.1 auf welcher zumindest ein zu parkender Gegenstand positionierbar ist,

- 2.3 mit zumindest einer Beförderungsvorrichtung (4) und
Transportvorrichtungen (6.1 bis 6.x)
- 2.3.1 zum Transport der Abstellplattformen (2.1 bis 2.m) in einen
freien Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem Parkraum (P1 bis
Pn),
- 2.4 wobei jeder Parkraum (P1 bis Pn) und die Beförderungsvorrichtung
(4) jeweils eine Transportvorrichtung (6.1 bis 6.x) zum Transport der
jeweiligen Abstellplattform (2.1 bis 2.m) in einen benachbarten
Parkraum (P1 bis Pn) und aus einem benachbarten Parkraum (P1
bis Pn) umfassen und
- 2.5 mit einer Vorrichtung (13) gemäß einem der Ansprüche ~~5 oder 6~~ 6
bis 9.

6.2 Dem Patentanspruch 10 entnimmt der Fachmann hinsichtlich seiner Auslegung mit Merkmal 2 schließlich ein automatisches Parkhaus, das auch die Merkmalsgruppen 2.1, 2.2 und 2.3 aufweist, zu deren Auslegung auf Punkt 4.1 verwiesen wird. Darüber hinaus zeichnet sich das automatische Parkhaus nach Patentanspruch 10 dadurch aus, dass gemäß Merkmal 2.4 jeder Parkraum und die Beförderungsvorrichtung jeweils eine Transportvorrichtung zum Transport der jeweiligen Abstellplattform in einen benachbarten Parkraum und aus einem benachbarten Parkraum umfassen. Während mit Merkmal 2.3 definiert wurde, dass das Einlagern (also Parken) mithilfe der Beförderungsvorrichtung und den Transportvorrichtungen von statten geht, entnimmt der Fachmann dem Merkmal 2.4, dass im beanspruchten automatischen Parkhaus der Transport der Abstellplattformen direkt von Parkraum zu Parkraum bzw. von der Beförderungsvorrichtung zum Parkraum mittels den Transportvorrichtungen von statten geht, was sich auch mit den Ausführungsbeispielen der Beschreibung deckt, vgl. z.B. Figuren 1, 7 bis 9 sowie 12 und 13 der OS. Zum tatsächlichen Bewegen der Abstellplattformen weisen die Transportvorrichtungen gemäß der Unteransprüche 11ff sowie Abs. [0066] der OS Förderbänder auf, die in der Beschreibung auch weiter ausgestaltet werden, jedoch den Gegenstand nach Patentanspruch 10 nicht einschränken. Das automatische Parkhaus

nach Patentanspruch 10 weist gemäß Merkmal 2.5 die zumindest mit Patentanspruch 6 beanspruchte Vorrichtung auf, mit deren Hilfe es gesteuert wird und zu deren Auslegung auf Punkt 5.1 verwiesen wird.

6.3 Der geltende Patentanspruch 10 ist zulässig, da sich sein Gegenstand aus den ursprünglichen Unterlagen unmittelbar und eindeutig ergibt.

Zur Zulässigkeit der Änderung in Merkmalskomplex 2.3, wonach nicht nur die Beförderungsvorrichtung, sondern auch Transportvorrichtungen dem Transport der Abstellplattformen in einen freien Parkraum und aus einem Parkraum dienen, wird auf die Ausführungen zum Patentanspruch 1 unter Punkt 4.3 verwiesen.

Die restlichen Änderungen im geltenden Anspruch 10 betreffen redaktionelle Anpassungen an die nun geltende Anspruchsfassung und sind damit ebenfalls zulässig.

Mit den Änderungen der Unteransprüche 11 bis 14 wurden formale Richtigstellungen durchgeführt. Auch diese Änderungen sind zulässig.

6.4 Der offensichtlich gewerblich anwendbare und für den Fachmann ausführbare Gegenstand nach geltendem Patentanspruch 10 erfüllt die gesetzlichen Patentierungsvoraussetzungen, da er weder vorbekannt noch durch den aufgedeckten Stand der Technik nahegelegt ist.

Das automatische Parkhaus nach Patentanspruch 10 weist die patentfähige Vorrichtung zur Steuerung eines automatischen Parkhauses gemäß Patentanspruch 6 auf. Allein deswegen schon ist auch das automatische Parkhaus nach Patentanspruch 10 patentfähig.

6.5 Mit dem patentfähigen Gegenstand des Patentanspruchs 10 sind auch die ursprünglich offenbarten konkreten, nicht platt selbstverständlichen Weiterbildungen nach den darauf rückbezogenen Patentansprüchen 11 bis 14 gemäß einzigem Antrag patentfähig.

7. Die vorgenommenen Änderungen der geltenden Beschreibungsunterlagen betreffen neben weiteren Würdigungen des Standes der Technik Anpassungen von Textpassagen an die nun beanspruchten Gegenstände im Rahmen der ursprünglichen Offenbarung.

Derartige Änderungen sind ohne weiteres zuzulassen.

Rechtsmittelbelehrung

Gegen diesen Beschluss steht dem 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, Herrenstraße 45a, 76133 Karlsruhe durch einen beim Bundesgerichtshof zugelassenen Rechtsanwalt als Bevollmächtigten schriftlich einzulegen.

Hubert

Paetzold

Körtge

Peters

Fi