

Interner Verteilerschlüssel:

- (A) [-] Veröffentlichung im ABl.
- (B) [-] An Vorsitzende und Mitglieder
- (C) [-] An Vorsitzende
- (D) [X] Keine Verteilung

**Datenblatt zur Entscheidung
vom 2. September 2024**

Beschwerde-Aktenzeichen: T 2434/22 - 3.2.01

Anmeldenummer: 15159858.8

Veröffentlichungsnummer: 2927768

IPC: B60T7/22

Verfahrenssprache: DE

Bezeichnung der Erfindung:

VERFAHREN ZUM BETREIBEN EINER SELBSTBEWEGLICHEN MOBILEN
PLATTFORM

Patentinhaber:

Robert Bosch GmbH

Einsprechende:

Ghost IP GmbH

Stichwort:

Relevante Rechtsnormen:

EPÜ Art. 123(2)

EPÜ 1973 Art. 84, 56

Schlagwort:

Hilfsantrag 4- Erweiterung über den Inhalt der Anmeldung in der eingereichten Fassung hinaus (nein)

Hilfsantrag 4 - Klar (ja)

Hilfsantrag 4 - erfinderische Tätigkeit (ja)

Zitierte Entscheidungen:

Orientierungssatz:



Beschwerdekammern
Boards of Appeal
Chambres de recours

Boards of Appeal of the
European Patent Office
Richard-Reitzner-Allee 8
85540 Haar
GERMANY
Tel. +49 (0)89 2399-0

Beschwerde-Aktenzeichen: T 2434/22 - 3.2.01

E N T S C H E I D U N G
der Technischen Beschwerdekammer 3.2.01
vom 2. September 2024

Beschwerdeführer:

(Einsprechender)

Ghost IP GmbH
Kamper Strasse 1
51789 Lindlar (DE)

Vertreter:

Lippert Stachow Patentanwälte Rechtsanwälte
Part.mbB
Am Teppershof 7
DE-46117 Oberhausen (DE)

Beschwerdegegner:

(Patentinhaber)

Robert Bosch GmbH
Postfach 30 02 20
70442 Stuttgart (DE)

Vertreter:

Jakelski & Althoff
Patentanwälte PartG mbB
Patentanwälte
Partnerschaftsgesellschaft
Mollenbachstraße 37
71229 Leonberg (DE)

Angefochtene Entscheidung:

**Zwischenentscheidung der Einspruchsabteilung
des Europäischen Patentamts über die
Aufrechterhaltung des europäischen Patents
Nr. 2927768 in geändertem Umfang, zur Post
gegeben am 28. September 2022.**

Zusammensetzung der Kammer:

Vorsitzender G. Pricolo
Mitglieder: S. Mangin
M. Millet

Sachverhalt und Anträge

- I. Gegen die Zwischenentscheidung der Einspruchsabteilung, wonach das Streitpatent in der Fassung des damaligen Hilfsantrags 4 die Erfordernisse des EPÜ erfüllt, hat die Einsprechende (Beschwerdeführerin) Beschwerde eingelegt.
- II. Insbesondere hat die Einspruchsabteilung entschieden, dass:
- 1) der Gegenstand der Ansprüche gemäß diesem Antrag nicht über den Inhalt der Anmeldung in der ursprünglich eingereichten Fassung hinausgehe,
 - 2) Anspruch 1 klar sei, und
 - 3) der Gegenstand dieses Antrags ausgehend:
 - von D9 (EP 2 506 106 A1) in Kombination mit allgemeinem Fachwissen
 - von D7 (DE 37 30 105 A1) in Kombination mit allgemeinem Fachwissen
 - von D7 in Kombination mit D3 (WO2012 164 691 A1)
 - von D6 (DE 10 2011 109 532 A1), D7 oder D8 (DE 103 24 628), jeweils in Kombination mit D9 erfinderisch sei.
- III. Mit der Mitteilung der Beschwerdekammer gemäß Artikel 15(1) der VOBK, teilte die Kammer ihre vorläufige Auffassung mit, dass der Hauptantrag gewährbar war und dass die Beschwerde zurückgewiesen werden sollte.
- IV. Mit Schreiben vom 26. August 2024 nahm die Beschwerdeführerin ihren Antrag auf mündliche Verhandlung zurück.

- V. Die Beschwerdeführerin (Einsprechende) beantragt die Aufhebung der angefochtenen Entscheidung und den Widerruf des Patents.

Die Beschwerdegegnerin (Patentinhaberin) beantragt die Zurückweisung der Beschwerde als Hauptantrag, hilfsweise die Aufrechterhaltung des Patents gemäß den mit der Erwidderung eingereichten Hilfsanträgen 1 oder 2.

- VI. Hauptantrag (Hilfsantrag 4 im Einspruchsverfahren)

Anspruch 1 des Hauptantrags, mit welchem das Patent im Einspruchsverfahren beschränkt aufrechterhalten wurde, lautet:

(A) Verfahren zum Betreiben einer selbstbeweglichen mobilen Plattform (1; 20; 30)

(B) mit wenigstens einem Sensor (23; 33, 37) zur Detektion von Objekten in der Umgebung der mobilen Plattform,

dadurch gekennzeichnet, dass

(C) die Geschwindigkeit der mobilen Plattform (1; 20; 30) in Abhängigkeit von einem Abstand zwischen der mobilen Plattform und längs des Fahrweges der mobilen Plattform angeordneten seitlichen Objekten reduziert wird,

(D) wobei für die Detektion von längs des Fahrweges angeordneten Objekten ein oder mehrere separate Sensoren (37) vorgesehen sind,

(E) die unabhängig von vorhandenen anderen Schutzabstandssensoren (33) der mobilen Plattform (30) eingesetzt werden,

(E2) um eine Gefahrensituation durch eine Sichteinschränkung der anderen Schutzabstandssensoren, die auf frontale Hindernisse ausgerichtet sind, durch seitliche Objekte zu entschärfen,

(F) und wobei die Signale der Detektion von längs des Fahrweges angeordneten Objekten derart ausgewertet und/oder gefiltert und/oder geglättet werden, dass eine Mindestgröße und/oder Mindestlänge der Objekte gegeben sein muss, um eine Reduktion der maximalen Geschwindigkeit der mobilen Plattform (1; 20; 30) auszulösen.

Entscheidungsgründe

Nach der Mitteilung der Kammer nach Artikel 15 (1) VOBK haben die Beteiligten keine weiteren inhaltlichen Stellungnahmen eingereicht. Die Kammer sieht daher keinen Grund, von ihrer vorläufigen Meinung abzuweichen, die nachstehend wiedergegeben ist.

1. Klarheit - Artikel 84 EPÜ

Anspruch 1 ist klar.

1.1 Die Beschwerdeführerin führte an, dass der Begriff "entschärft" nicht klar sei, da es zwei mögliche Interpretationen zulasse: entweder die Vermeidung einer Kollision oder Kollision mit reduzierter Geschwindigkeit.

1.2 Die Kammer schließt sich der Auffassung der Einspruchsabteilung an (siehe Punkte 22 und 21 auf Seite 15 der angefochtenen Entscheidung), dass der Begriff "entschärft" die zwei folgenden Situationen umfasst:

- die Vermeidung einer Kollision oder
- eine Kollision mit reduzierter Geschwindigkeit

Der Begriff "entschärft" ist daher nicht als unklar zu sehen.

2. Unzulässige Erweiterung - Artikel 123(2) EPÜ

Anspruch 1 erfüllt die Erfordernisse des Artikels 123(2) EPÜ.

2.1 Die Beschwerdeführerin (Einsprechende) vertritt die Meinung, dass der Gegenstand des Anspruchs unzulässig erweitert worden sei aus folgenden Gründen:

2.1.1 Das Wechseln von "Hindernis" zu "Objekt" verstoße gegen Artikel 123(2) EPÜ. Ihrer Meinung nach seien diese zwei Begriffe auch anhand der Anmeldeschrift nicht synonym. Insbesondere sei in Absatz [0015] "der Detektion von Objekten oder Hindernissen", die Unterscheidung "oder" unsinnig, wenn die Begriffe "Objekt" und "Hindernis" synonym seien. Darüber hinaus sei ein Hindernis immer relativ zu einem Bezugspunkt zu sehen. Objekte können Hindernisse sein, aber nicht jedes Objekt sei zwangsläufig auch ein Hindernis (siehe Absätze [0003], [0007] und [0011] der Patentanmeldung).

Zudem seien die Begriffe "seitlich" und "längs des Fahrweges" nicht gleichbedeutend. Die ursprüngliche Anmeldung offenbare, dass die separaten Sensoren so eingerichtet sein müssen, dass längs des Fahrweges angeordnete Hindernisse zu detektieren seien. Das bedeute, dass die Sensoren zumindest auch den vorderen seitlichen Bereich abdecken müssen. Dies sei jedoch nicht mehr der Fall gemäß Anspruch 1 (siehe Seite 14-18 der Beschwerdebegründung der Beschwerdeführerin).

2.1.2 Gemäß Absatz [0007] der Patentanmeldung sei die „Entschärfung der Gefahrensituation" ursprünglich nur in Verbindung mit dem Merkmal offenbart, dass die Geschwindigkeit der mobilen Plattform mit abnehmendem Abstand zu seitlichen Objekten reduziert werde. In

Anspruch 1 sei gemäß Merkmal C die Geschwindigkeit der mobilen Plattform jedoch lediglich in (beliebiger) Abhängigkeit des Abstandes zu seitlichen Objekten reduziert. Das hieße, es seien jetzt in Kombination mit Merkmal E2 in Anspruch 1 auch Fälle umfasst, bei denen die Geschwindigkeit mit zunehmendem Abstand reduziert werde. Dies sei jedoch in Kombination mit dem Merkmal E2 ursprünglich nicht offenbart.

2.1.3 Gemäß Absatz [0007] der Anmeldung sei ursprünglich nur offenbart, dass die "frontalen Sensoren" zur Vermeidung von Kollisionen eingesetzt werden. Dies sei in Anspruch 1 des Hilfsantrags 4 jedoch offengelassen. Die „frontalen Sensoren“ könnten daher lediglich der Erfassung von Objekten dienen, ohne jedoch eine Aktion wie Bremsen oder Ausweichen auszulösen. Diese Möglichkeit sei jedoch ursprünglich nicht offenbart.

2.2 Die Beschwerdegegnerin bringt die folgenden Argumente vor:

2.2.1 Zur Zulässigkeit der Verwendung von „Objekt“ statt "Hindernis" in den Ansprüchen sei auf die Offenbarung in der ursprünglichen Beschreibung der Patentanmeldung abzustellen. Auf eine „normale“ Bedeutung der Begriffe komme es hier nicht an, da gemäß der ständigen Rechtsprechung ein Patentdokument sein eigenes Wörterbuch darstelle.

An verschiedenen Stellen in der ursprünglichen Beschreibung werden die Begriffe "Objekt" und "Hindernis" gleichbedeutend verwendet (z. B. Seite 5, Zeilen 28-30: "Wichtig hierbei ist, dass die Sensoren eine Abstandsmessung zu Objekten quer zur Fahrtrichtung, also zu seitlich auftretenden Hindernissen bzw. zu längs des Fahrweges angeordneten

Hindernissen, vornehmen können", oder Seite 11, Zeilen 31 - 32:" (...) maximal zulässige Geschwindigkeit davon abhängig gemacht wird, wie groß der Abstand zu Objekten quer zur Fahrtrichtung ist, also wie groß der Abstand zu seitlichen Hindernissen ist").

Die von der Beschwerdeführerin angeführte Formulierung auf Seite 7, Zeile 23: "(...) Objekten oder Hindernissen ... " spreche nicht gegen eine gleichbedeutende Verwendung der Begriffe. Diese Textstelle zeige lediglich die alternativen Formulierungsmöglichkeiten.

Die seitlichen Objekte seien ausdrücklich im Zusammenhang mit der beanspruchten Maßnahme zur Reduktion der Geschwindigkeit offenbart (z.B. Seite 12, Zeilen 20-22: "Voraussetzung für das erfindungsgemäße Verfahren ist, dass die an der mobilen Einheit vorgesehenen Sensoren oder der Sensor seitliche Objekte, also Objekte quer zur Fahrtrichtung, erfassen kann." und Seite 11, Zeilen 29-32: "Erfindungsgemäß wird die mobile Plattform 20 so betrieben, dass die maximal zulässige Geschwindigkeit davon abhängig gemacht wird, wie groß der Abstand zu Objekten quer zur Fahrtrichtung ist, also wie groß der Abstand zu seitlichen Hindernissen ist").

Für den Fachmann ergebe sich durch diese Änderung also keine andere technische Bedeutung, sodass die Beanstandung einer nicht ausreichenden Offenbarung nicht gerechtfertigt sei.

Die von der Beschwerdeführerin bei der Skizzierung der mobilen Plattformen auf den Seiten 17 und 18 gemachte Annahme, dass die frontal ausgerichteten Sensoren streng nach vorne und ohne seitlichen Blickwinkel ausgerichtet seien, treffe allerdings nicht die

Situation, von der das vorliegende Patent ausgehe. Das vorliegende Patent gehe von dem Problem aus, dass es für die frontal ausgerichteten Kollisionsschutzsensoren durch seitliche Objekte zu einer Sichteinschränkung kommen könne (siehe z.B. Seite 4, Zeilen 3 - 9). Die Möglichkeit einer Sichteinschränkung setze natürlich voraus, dass ohne das sichteinschränkende Objekt ein breiteres Sichtfeld als mit sichteinschränkendem Objekt vorhanden sei. Die frontal ausgerichteten Sensoren müssten also eine gewisse Sichtkegelbreite aufweisen. Die Sichtkegel der frontal ausgerichteten Sensoren in den Skizzen der Beschwerdeführerin seien hingegen so eng, dass es hier in keinem Fall zu einer Sichteinschränkung durch seitliche Objekte kommen könnte. Daher seien diese Skizzen nicht geeignet, die Situation des vorliegenden Patents nachzustellen.

2.2.2 Die Sichtweise der Beschwerdeführerin würde bedeuten, dass die Geschwindigkeit der mobilen Plattform verringert werden würde, wenn sich die Plattform von einem seitlichen Objekt, also beispielsweise einer Wand, entfernt. Eine solche Maßnahme würde in keinem Zusammenhang mit einer technisch sinnvollen Auslegung des Patentanspruchs stehen, da hierdurch keinerlei Vorteile im Hinblick auf eine Entschärfung von Gefahrensituation gemäß Merkmal (E2) erzielt werden würden. Diese Auslegung der Beschwerdeführerin würde auch dem weiteren Beschreibungsinhalt widersprechen. Beispielsweise sei auf Seite 4, Zeilen 29-35 ausgeführt:

"Insgesamt erlaubt das erfindungsgemäße Verfahren einen Betrieb der mobilen Plattform, bei dem in potenziellen Gefahrensituationen die Geschwindigkeit reduziert bzw. angepasst wird, ohne dass hierfür weitere Infrastrukturmaßnahmen erforderlich wären. Außerhalb von derartigen potenziellen Gefahrensituationen, also

insbesondere außerhalb von Kreuzungsbereichen und außerhalb von Engstellen, kann sich die mobile Plattform mit einer uneingeschränkten maximalen Geschwindigkeit fortbewegen, ... ".

- 2.2.3 Auf der Seite 5, Zeilen 15-18 der Beschreibung sei angesprochen, dass die Schutzabstandssensoren insbesondere zur Vermeidung von Kollisionen, also nicht zwingend, verwendet werden (Seite 5, Zeilen 15-18: "(...) der bei herkömmlichen mobilen Plattformen vorgesehene Schutzabstandssensor oder die vorgesehenen Schutzabstandssensoren, die insbesondere zur Vermeidung von Kollisionen mit frontalen Hindernissen verwendet werden, ...).

Insgesamt seien die Voraussetzungen der ausreichenden Offenbarung für das Merkmal (E2) erfüllt. Dieses Merkmal ergebe sich insgesamt aus der Offenbarung der Beschreibung und werde insbesondere durch Seite 3, Zeile 34-Seite 4, Zeile 6 sowie Seite 4, Zeilen 9-10 gestützt. Somit sei das eingefügte Merkmal durch die ursprünglich eingereichte Beschreibung ausreichend gestützt und es ergebe sich kein Verstoß nach Artikel 123(2) EPÜ.

- 2.3 Die Kammer schließt sich der Meinung der Einspruchsabteilung an.

- 2.3.1 Die zwei Begriffe "Objekte" und "Hindernis" haben unterschiedliche Bedeutung in der allgemeinen Sprache. Die zentrale Frage ist jedoch, ob die Ersetzung von "Hindernis" durch "Objekt" in Anspruch 1 zu einer unzulässigen Erweiterung führt. Die Kammer verneint diese Frage. Tatsächlich sind die zwei Begriffe "Objekt" und "Hindernis" in der Anmeldung gleichbedeutend. Dies wird insbesondere durch die folgenden Passagen der Anmeldung deutlich:

- "eine Abmessung zu Objekten quer zur Fahrtrichtung, also zu seitlich auftretenden Hindernissen bzw. zu längs des Fahrweges angeordneten Hindernissen" auf Seite 5, Zeilen 28-30; und
- "(...) wie groß der Abstand zu Objekten quer zur Fahrtrichtung ist, also wie groß der Abstand zu seitlichen Hindernissen ist" auf Seite 11, Zeilen 29-32.

Darüber hinaus ist im folgenden Satz im Absatz [0015] der Anmeldung zu beachten, dass mit "Objekten" und "Hindernissen" nicht unterschiedliche Alternativen gemeint sind, sondern als gleichwertige Alternativen zu verstehen sind.

"Der oder die Sensor(en) sind vorteilhafterweise direkt an den Antrieb der mobilen Plattform angebunden, sodass bei der Detektion von Objekten oder Hindernissen innerhalb definierbarer Schutzbereiche die Geschwindigkeit der mobilen Plattform unmittelbar angepasst, d.h. also reduziert oder auf null gesetzt, werden kann".

Die Kammer ist auch der Meinung, dass der eingefügte Begriff "seitlich", die technische Bedeutung des Anspruchs nicht ändert. Objekte oder Hindernisse, die längs des Fahrweges der mobilen Plattform angeordnet sind, werden als seitliche Objekte oder Hindernisse betrachtet. "seitliche Objekte" sind Objekte die sich "quer zur Fahrtrichtung" befinden.

- 2.3.2 Die technisch sinnvolle Auslegung des Patentanspruchs führt die Fachperson nicht zu einer Auslegung des Anspruchs 1, wonach Fälle umfasst sind, bei denen die Geschwindigkeit mit zunehmendem Abstand reduziert wird. Eine solche Auslegung steht nicht nur im Widerspruch

zur Beschreibung, sondern auch zum technischen Verständnis der Fachperson.

2.3.3 Letztendlich führt das Merkmal E2 nicht zu einer unzulässigen Verallgemeinerung. Tatsächlich können die Schutzabstandssensoren, die auf frontale Hindernisse ausgerichtet sind, zur Erfassung von Objekten dienen, ohne jedoch zwangsläufig eine Aktion zur Vermeidung des Objektes auszulösen.

3. Erfinderische Tätigkeit - Artikel 56 EPÜ

Die erfinderische Tätigkeit des Anspruchs 1 wird in Bezug auf folgende Kombinationen bestritten:

- D9 + Fachwissen
- D7 + Fachwissen bzw. D3
- D6 oder D8 + Fachwissen bzw. D3

Der Gegenstand von Anspruch 1 beruht auf einer erfinderischen Tätigkeit.

3.1 D9 in Kombination mit dem Fachwissen

3.1.1 Der Beschwerdeführerin zufolge unterscheidet sich der Gegenstand von Anspruch 1 im Vergleich zu D9 durch das Vorhandensein eines oder mehrerer separater Sensoren (37):

(E) die unabhängig von vorhandenen anderen Schutzabstandssensoren (33) der mobilen Plattform (30) eingesetzt werden,

(E2) um eine Gefahrensituation durch eine Sichteinschränkung der anderen Schutzabstandssensoren, die auf frontale Hindernisse ausgerichtet sind, durch seitliche Objekte zu entschärfen.

Die objektive technische Aufgabe besteht darin, die Kollisionssicherheit des Fahrzeuges zu erhöhen.

Die Beschwerdeführerin vertritt die Meinung, dass Merkmal E2 definiere lediglich den Zweck der Sensoren nach Merkmal D, so dass die Sensoren nach Merkmal D immer noch an der Vorderseite der mobilen Plattform angeordnet sein können.

Ein Fahrzeug, welches der Fachmann mit drei Sensoren auf der Vorderseite ausrüsten würde, wobei alle drei Sensoren nach dem Verfahren der D9 betrieben würden, falle also unter Anspruch 1.

Anspruch 1 lege nicht fest, dass die Sensoren nach Merkmal D und die Sensoren nach Merkmal E unterschiedlich ausgeführt sein müssen. Vielmehr werde im Streitpatent in Absatz [0011] sogar ausgeführt: "Es kann vorgesehen sein, dass diese separaten Sensoren und die anderen Schutzabstandssensoren von im Prinzip gleicher Bauart sind".

Auch lege Anspruch 1 weder fest, dass die Sensoren nach Merkmal D nicht auf frontale Hindernisse gerichtet seien, noch, dass die Sensoren nach Merkmal E nicht auch dazu in der Lage seien, seitliche Objekte zu detektieren. Daher könne ein frontal angeordneter Sensor, wie der Sensor des Fahrzeugs nach D9, sowohl ein Sensor nach Merkmal D als auch ein Sensor nach Merkmal E sein. Wenn ein Fahrzeug nach D9 daher mehrere Sensoren auf der Vorderseite aufweise, könnten diese beliebig als „separate Sensoren“ oder „andere Schutzabstandssensoren“ bezeichnet werden.

Es spiele daher keine Rolle, dass im auf Seite 29 der Beschwerdebegründung gezeigten Beispiel der Sensor L die eigene Sichteinschränkung durch die Seitenwand zusätzlich erkenne. Dies werde durch Anspruch 1 nicht

ausgeschlossen. Auch spiele keine Rolle, dass der Sensor L ebenfalls auf frontale Hindernisse gerichtet sei, weil auch dies durch Anspruch 1 nicht ausgeschlossen werde.

- 3.1.2 Die Kammer schließt sich der Meinung der Einspruchsabteilung an, dass Merkmale C, D und F in D9 offenbart sind. Siehe Punkte 10.2.2 und 10.2.3 der angefochtenen Entscheidung.

Der Gegenstand des Anspruchs 1 unterscheidet sich somit von D9 in dem ein oder mehrere separate Sensoren (37) vorgesehen sind:

(E) die unabhängig von vorhandenen anderen Schutzabstandssensoren (33) der mobilen Plattform (30) eingesetzt werden,

(E2) um eine Gefahrensituation durch eine Sichteinschränkung der anderen Schutzabstandssensoren, die auf frontale Hindernisse ausgerichtet sind, durch seitliche Objekte zu entschärfen.

Wie sowohl von der Einspruchsabteilung als auch von der Beschwerdeführerin ausgeführt wurde, kann die objektive technische Aufgabe als die Erhöhung der Kollisionssicherheit des Fahrzeuges definiert werden.

Ausgehend von D9 würde der Fachmann keinen zusätzlichen Sensor auf der Vorderseite der selbstbeweglichen mobilen Plattform einbauen. Das Fahrzeug aus D9 ist auf der Vorderseite bereits mit einem Sensor (Sensor 16, Figuren 1A und 1B) ausgestattet, der ein Sichtfeld von 180° aufweist (siehe Figuren 4 und 6). Ein zusätzlicher Sensor würde das Sichtfeld nicht erweitern.

Wie von der Beschwerdegegnerin argumentiert, sei die Situation auf Seite 25 der Beschwerdebegründung der

Beschwerdeführerin nicht realistisch, weil die Gefahr vor der mobilen Plattform steht. In dieser Situation würde die mobile Plattform ihren Fahrkurs ändern.

Darüber hinaus ist in D9 die Vorderseite der mobilen Plattform nicht gekrümmt, und es gibt keinen Grund für die Fachperson, die Vorderseite der mobilen Plattform zu krümmen.

Für die Redundanz würde der Fachmann den separaten Sensor neben den anderen platzieren, sodass die gemessenen Abstände gleich bleiben oder zumindest möglichst nahe beieinander liegen. In dieser Situation wäre der separate Sensor nicht in der Lage "eine Gefahrensituation durch eine Sichteinschränkung der anderen Schutzabstandssensoren, die auf frontale Hindernisse ausgerichtet sind, durch seitliche Objekte zu entschärfen".

Schließlich ist die Anbringung weiterer seitlicher Sensoren nicht naheliegend. Die Fachperson erhält keine Anregung, zusätzliche seitliche Sensoren so zu betreiben, dass eine Gefahrensituation durch eine Sichteinschränkung der frontal ausgerichteten Sensoren entschärft wird.

3.2 Ausgehend von D7

3.2.1 Die Beschwerdeführerin vertritt die Meinung, dass der Gegenstand von Anspruch 1 sich von D7 in Merkmal F unterscheidet:

"wobei die Signale der Detektion von längs des Fahrweges angeordneten Objekten derart ausgewertet und/oder gefiltert und/oder geglättet werden, dass eine Mindestgröße und/oder Mindestlänge der Objekte gegeben sein muss, um eine Reduktion der maximalen

Geschwindigkeit der mobilen Plattform (1; 20; 30) auszulösen".

Ihrer Meinung nach werde die Fachperson vor der Aufgabe stehen, die Sensoren des Fahrzeugs der D7 derart zu programmieren bzw. auszugestalten, dass Verzögerungen durch nicht störende Objekte vermieden werden sollen.

Merkmal F sei nicht im Zusammenhang mit der Sichteinschränkung zu sehen und die Alternative „Mindestgröße" in Merkmal F sei für den Fachmann naheliegend.

Da Anspruch 1 keine weiteren Vorgaben für die Mindestgröße mache, sei auch eine kleine Mindestgröße von z.B. 1 cm denkbar, die für die Fachperson naheliegend implementierbar sei.

Alternativ würde die Fachperson D7 mit D3 kombinieren. D3 lehre eine Kategorisierung von Objekten, ob sie als Hindernis zu betrachten seien oder nicht. Eine Bodenwelle, die ein Fahrzeug nicht überfahren kann, werde als Hindernis betrachtet, vgl. Absatz [0049] ("a bump of a height which the autonomous movable body 100 cannot run over").

In der D3 werde also das allgemeine Fachwissen bestätigt, dass ein Fahrzeug für sehr kleine Objekte nicht bremsen sollte, da ein Bremsvorgang unnötig wäre, weil eben keine fatalen Folgen zu erwarten seien. Somit würde die Fachperson unter Verwendung dieses Fachwissens naheliegend zum Gegenstand des Anspruchs 1 gelangen.

3.2.2 Die Kammer ist von den Argumenten der Beschwerdeführerin nicht überzeugt.

Die Kammer ist mit der Formulierung der Aufgabe der Beschwerdeführerin (Einsprechende) nicht einverstanden.

Merkmal F bezieht sich auf "Die Signale der Detektion von längs des Fahrweges angeordneten Objekten" und nicht von Objekten, die sich vor der mobilen Plattform befinden.

Die Auswertung dieser Signale dient tatsächlich nicht dazu zu beurteilen, ob das Objekt klein genug ist, um eine Kollision mit der mobilen Plattform zu vermeiden. Stattdessen geht es darum, ob dieses Objekt klein genug ist, dass es die Sicht der Sensoren nicht einschränkt.

Die unnötige Verzögerung im Hinblick auf eine Kollision unterscheidet sich von der unnötigen Verzögerung im Hinblick auf eine Sichteinschränkung der Sensoren. Die objektive technische Aufgabe muss diesen Unterschied konkreter fassen.

Die objektive technische Aufgabe sollte daher die Vermeidung unnötiger Verzögerungen sein durch nicht sichteinschränkende längs des Fahrweges angeordnete Objekte.

Ausgehend von D7 bekommt die Fachperson keine Anregung, die Signale der Detektion von längs des Fahrweges angeordneten Objekten auszuwerten, zu filtern und/oder zu glätten, sodass eine Mindestgröße und/oder Mindestlänge der Objekte gegeben sein muss, um eine Reduktion der maximalen Geschwindigkeit der mobilen Plattform (1; 20; 30) auszulösen.

Ausgehend von D7 könnte die Fachperson erkennen, dass nicht alle detektierten Objekte eine Gefahr für die mobile Plattform sind, was in D7 nicht offenbart ist.

Die Fachperson würde aber an die Objekte denken, die vor der mobilen Plattform stehen, oder die sich längs des Fahrweges in Richtung der mobilen Plattform bewegen, aber nicht an die längs des Fahrweges angeordneten Objekte, die die Sicht der Sensoren einschränken.

Die Fachperson würde die Lehre von D7 mit der Lehre von D3 daher nicht kombinieren.

In D3 (Paragraph [0082]) besteht die Rolle des Sicherheitsgeschwindigkeitsberechnungsfelds 300 darin, den autonom beweglichen Körper 100 anzuhalten, bevor er mit einem Hindernis kollidiert. Die Auswertung der Größe ist für Objekte, die vor der mobilen Plattform stehen oder stehen werden und nicht für längs des Fahrweges angeordnete Objekte, die die Sicht der Sensoren einschränken.

3.3 Ausgehend von D6 oder D8

3.3.1 Die Beschwerdeführerin ist der Auffassung, dass D6 oder D8 im Vergleich zu D7 äquivalente Ausgangspunkte seien, da auch die D6 und die D8 alle Merkmale des Anspruchs 1 nach Hilfsantrag 4 bis auf Merkmal F offenbaren. Zur Offenbarung der entsprechenden Merkmale wird auf die Einspruchsschrift, insbesondere Punkt 3.1 auf den Seiten 4 bis 8 sowie Punkt 3.4 auf den Seiten 10 und 11, sowie die diesseitige Eingabe vom 4. Mai 2022, insbesondere Punkt D. auf Seite 16/17, verwiesen.

Da das Unterscheidungsmerkmal F und die daraus resultierende objektive Aufgabe im Vergleich zum Ausgangspunkt D7 identisch sind, gilt für die Ausgangspunkte D6 und D8 die gleiche Argumentation.

3.3.2 Die Kammer ist daher der Auffassung, dass der Gegenstand des Anspruchs 1 aus den gleichen Gründen wie oben angegeben (Punkt 3.2) ausgehend von D7 auf einer erfinderischen Tätigkeit beruht.

Entscheidungsformel

Aus diesen Gründen wird entschieden:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen

Die Geschäftsstellenbeamtin:

Der Vorsitzende:



H. Jenney

G. Pricolo

Entscheidung elektronisch als authentisch bestätigt