

Interner Verteilerschlüssel:

- (A) [-] Veröffentlichung im AB1.
- (B) [-] An Vorsitzende und Mitglieder
- (C) [-] An Vorsitzende
- (D) [X] Keine Verteilung

**Datenblatt zur Entscheidung
vom 8. Dezember 2025**

Beschwerde-Aktenzeichen: T 0296/24 - 3.2.01

Anmeldenummer: 17204282.2

Veröffentlichungsnummer: 3333115

IPC: B66F9/06, B66F9/075, G05D1/02

Verfahrenssprache: DE

Bezeichnung der Erfindung:

VERFAHREN ZUR AUTOMATISCHEN AUSRICHTUNG EINES FLURFÖRDERZEUGS
IN EINEM WARENLAGER SOWIE SYSTEM AUS EINEM FLURFÖRDERZEUG UND
EINEM WARENLAGER

Patentinhaberin:

Jungheinrich Aktiengesellschaft

Einsprechende:

Crown Equipment Corporation

Stichwort:

Relevante Rechtsnormen:

EPÜ Art. 54, 56, 113(1)

Schlagwort:

Neuheit - Hauptantrag (ja)

Erfinderische Tätigkeit - Hauptantrag (ja)

Rechtliches Gehör - Einspruchsverfahren - wesentlicher
Verfahrensmangel (nein)

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 0296/24 - 3.2.01

E N T S C H E I D U N G
der Technischen Beschwerdekammer 3.2.01
vom 8. Dezember 2025

Beschwerdeführerin:

(Einsprechende)

Crown Equipment Corporation
40 South Washington Street
New Bremen, OH 45869 (US)

Vertreter:

Moore, Michael Richard
Keltie LLP
No.1 London Bridge
London SE1 9BA (GB)

Beschwerdegegnerin:

(Patentinhaberin)

Jungheinrich Aktiengesellschaft
Friedrich-Ebert-Damm 129
22047 Hamburg (DE)

Vertreter:

Hauck Patent- und Rechtsanwälte PartmbB
Postfach 11 31 53
20431 Hamburg (DE)

Angefochtene Entscheidung:

Entscheidung der Einspruchsabteilung des Europäischen Patentamts, die am 15. Dezember 2023 zur Post gegeben wurde und mit der der Einspruch gegen das europäische Patent Nr. 3333115 aufgrund des Artikels 101 (2) EPÜ zurückgewiesen worden ist.

Zusammensetzung der Kammer:

Vorsitzende

S. Mangin

Mitglieder:

A. Wagner

S. Fernández de Córdoba

Sachverhalt und Anträge

- I. Die Beschwerde der Einsprechenden richtet sich gegen die Entscheidung der Einspruchsabteilung, den Einspruch gegen das europäische Patent Nr. 3333115 aufgrund des Artikels 101(2) EPÜ zurückzuweisen.
- II. In ihrer Entscheidung ist die Einspruchsabteilung zu der Auffassung gelangt, dass keiner der unter Artikel 100(a) EPÜ vorgebrachten Einwände die Aufrechterhaltung des Patents wie erteilt in Frage stellen könne.
- III. Die angefochtene Entscheidung nimmt unter anderem Bezug auf die folgenden Entgegnungen, die auch der vorliegenden Entscheidung zugrunde liegen.

E1: Modern Materials Handling - Productivity Solutions for Distribution, Warehousing and Manufacturing: sections of the article titled "*Necessity is the Mother of Invention at Quiet Logistics*" and "*Robotic-enabled picking comes to the fore*"; May 2016

E2: YouTube-Video "*Autonomous Locus Robotics at Work*", abrufbar unter <http://web.archive.org/web/20161016102314/http://www.locusrobotics.com/video/locus-robotics-work/>; Archiveintrag vom 16 Oktober 2016

E2a: Screenshots aus E2 mit Anmerkungen

E3: YouTube-Video "*Jungheinrich Orderpicker EKS312 with Warehouse Navigation System*", abrufbar unter <https://www.youtube.com/watch?v=or3qONBWkml>; veröffentlicht am 30. August 2016

E3a: Screenshots aus E3 mit Anmerkungen

E4: YouTube-Video "*Coop Pick 'n Go*", abrufbar unter <https://www.youtube.com/watch?v=3d6fo9TIBV0>; veröffentlicht am 1. November 2010

E4a: Screenshots aus E4 mit Anmerkungen

E5: WO 2017/023841 A1

IV. Mit der Beschwerdebegründung reichte die Einsprechende weitere Screenshots aus E2 ein:

E2c: Screenshots aus E2 mit Anmerkungen

V. Am 8. Dezember 2025 fand eine als Videokonferenz durchgeführte mündliche Verhandlung vor der Beschwerdekammer des Europäischen Patentamts statt.

Die Beschwerdeführerin (Einsprechende) beantragte die Aufhebung der angefochtenen Entscheidung und den Widerruf des europäischen Patents. Sie machte eine Verletzung des rechtlichen Gehörs geltend.

Die Beschwerdegegnerin (Patentinhaberin) beantragte die Zurückweisung der Beschwerde (Hauptantrag), hilfsweise die Aufrechterhaltung des Patents auf Basis eines der mit der Erwidern eingereichten Hilfsanträge I und II.

VI. Das erteilte Patent umfasst zwei unabhängige Ansprüche. **Anspruch 1** wie erteilt in der von der Einspruchsabteilung und den Parteien verwendeten Merkmalsgliederung lautet wie folgt:

M1 Verfahren zur automatischen Ausrichtung eines

Flurförderzeugs in einem Warenlager mit den Schritten:

M2 - Bestätigen eines Picks durch eine Bedienperson,

M3 - Bestimmen einer Position des Flurförderzeugs (10) in einem Warenlager (30) anhand der Position (A, B, C, D, E) des bestätigten Picks durch ein Lagerverwaltungssystem (40),

M4 - Bestimmen einer Seitenorientierung des Flurförderzeugs (10) relativ zu einer Regalseite (36, 38) eines Regalgangs (34) des Warenlagers (30) anhand der Position (A, B, C, D, E) des bestätigten Picks durch das Lagerverwaltungssystem (40),

M5 - Ermitteln der nächsten Pickposition (A, B, C, D, E) in dem Warenlager (30) durch das Lagerverwaltungssystem (40),

M6 - Übermitteln eines Steuerbefehls für einen Fahrtrieb und/oder eine Lenkung (26) des Flurförderzeugs (10) durch das Lagerverwaltungssystem (40) an das Flurförderzeug (10) zum

M7 - Ausrichten des Flurförderzeugs (10) ansprechend auf den übermittelten Steuerbefehl in eine vorbestimmte Seitenorientierung für die nächste Pickposition (A, B, C, D, E) in dem Warenlager (30), und

M8 - Anfahren der nächsten Pickposition (A, B, C, D, E) ansprechend auf ein durch die Bedienperson ausgelöstes Fahrsignal.

Anspruch 7 wie erteilt lautet:

System aus einem Flurförderzeug und einem Warenlager, umfassend

- Eine an einem Flurförderzeug (10) angeordnete Eingabeeinheit (22a, 22b), dazu ausgebildet, durch eine Bedienperson ausgelöste Bedienbefehle zum Bestätigen eines Picks und zur Bewegung des Flurförderzeugs (10) zu empfangen,
- Ein Lagerverwaltungssystem (40), dazu ausgebildet, eine Position des Flurförderzeugs (10) in einem Warenlager (30) und eine Seitenorientierung des Flurförderzeugs (10) relativ zu einer Regalseite (36, 38) eines Regalgangs (34) des Warenlagers (30) anhand der Position (A, B, C, D, E) des bestätigten Picks zu bestimmen, die nächsten [*sic!*] Pickposition (A, B, C, D, E) in dem Warenlager (30) anhand eines aktuellen Auftrags zu ermitteln und einen Steuerbefehl an das Flurförderzeug (10) zu übermitteln,
- Eine Steuereinheit (24) des Flurförderzeugs (10), dazu ausgebildet, den von dem Lagerverwaltungssystem (40) übermittelten Steuerbefehl zu empfangen und einen Fahrantrieb (26) und/oder eine Lenkung (26) des Flurförderzeugs zum automatischen Ausrichten des Flurförderzeugs (10) in eine vorbestimmte Seitenorientierung für die nächste Pickposition (A, B, C, D, E) in dem Warenlager (30) anzusteuern.

VII. Das Vorbringen der Beschwerdeführerin (Einsprechende) - soweit es für die Entscheidung wesentlich war - lässt sich wie folgt zusammenfassen:

Neuheit gegenüber E1 bis E5

Der Gegenstand von Anspruch 1 und Anspruch 7 sei nicht neu gegenüber E1 bis E5. Insbesondere Anspruch 1 sei derart unklar, dass der Wortlaut eine breite Auslegung erlaube, so dass das Verfahren durch E1 bis E5 vorweggenommen werde. Die Einspruchsabteilung habe den

Anspruch zu eng ausgelegt und durch Merkmale der Beschreibung angefüllt.

Erfinderische Tätigkeit

Sollte die Kammer die Neuheit dennoch anerkennen, legten E1 bis E4, jeweils kombiniert mit Fachwissen, sowie die Kombination von E1 mit E2 das Verfahren nach Anspruch 1 und das System nach Anspruch 7 nahe. Die angeblichen Unterscheidungsmerkmale seien alles bekannte, alternative Möglichkeiten, so dass keines von ihnen eine erfinderische Tätigkeit begründen könne.

Rechtliches Gehör

Im Einspruchsverfahren sei das rechtliche Gehör der Einsprechenden verletzt worden. Während der mündlichen Verhandlung seien von der Einspruchsabteilung nicht alle Unterscheidungsmerkmale des Anspruchs 1 gegenüber E1 bis E4 genannt worden, die in der schriftlichen Entscheidung zur Begründung der erfinderischen Tätigkeit genutzt worden seien.

- VIII. Das Vorbringen der Beschwerdegegnerin (Patentinhaberin) - soweit es für die Entscheidung wesentlich war - lässt sich wie folgt zusammenfassen:

Neuheit gegenüber E1 bis E5

Die Einspruchsabteilung habe korrekt entschieden, dass E1, E2, E4 und E5 zumindest das Merkmal M8 und E3 zumindest die Merkmale M4 und M7 nicht offenbare. Der Anspruchswortlaut werde von der Beschwerdeführerin falsch ausgelegt.

Erfinderische Tätigkeit

Es sei nicht naheliegend, das Fahrsignal für die autonom fahrenden Flurförderzeugen der E1, E2, E4 oder E5 durch die Bedienperson auszulösen (M8).

In E3 sei lediglich ein Schmalgangförderer gezeigt, der eine Bestimmung bzw. Ausrichten der Seitenorientierung hinfällig mache. Somit lägen ausgehend von E3 zumindest die Merkmale M4 und M7 nicht nahe.

Rechtliches Gehör

Eine Verletzung des rechtlichen Gehörs der Einsprechenden sei nicht ersichtlich. Die Einsprechende habe zu allen entscheidungsrelevanten Merkmalen Stellung nehmen können.

Entscheidungsgründe

1. Auslegung des Anspruchs 1

1.1 Die Argumentation der Beschwerdeführerin zur Neuheit und erfinderischen Tätigkeit basiert zu großen Teilen auf einer Auslegung des Anspruchs 1, die von der Kammer nicht mitgetragen wird. Daher wird zunächst darauf eingegangen, wie der Fachmann den Anspruchswortlaut versteht.

1.2 Im Streitpatent wird ein im Wesentlichen manuelles Kommissionierverfahren beschrieben, bei dem eine Bedienperson das Flurförderzeug zu einer vorbestimmten Pick-Position fährt, dort Ware entnimmt und ablegt (z.B. Absatz [0022] des Streitpatents) und anschließend von einem Lagerverwaltungssystem die nächste Pick-Position vorgegeben bekommt. Auf diesem Hintergrund ist

Anspruch 1 zu betrachten.

- 1.3 Anspruch 1 ist nun auf ein Verfahren zur automatischen Ausrichtung eines Flurförderzeugs gerichtet und betrifft nur einen kleinen Ausschnitt der gesamten Fahrtätigkeit des Flurförderzeugs, nämlich den Zeitraum zwischen dem Beenden des Kommissioniervorgangs an einer ersten Pick-Position und dem Anfahren einer vorgegebenen, zweiten Pick-Position, wobei das Fahrsignal hierzu von der Bedienperson ausgelöst wird.

Merkmale M2, M3, M4

- 1.4 Das Beenden des Kommissioniervorgangs wird von der Bedienperson zunächst bestätigt (M2). Basierend darauf ermittelt das Lagerverwaltungssystem (LVS) die Position und die Seitenorientierung des Flurförderzeugs (M3, M4). Aus dieser Abfolge ergibt sich implizit, dass die Pick-Bestätigung an das LVS übermittelt wird, da sonst die Schritte M3 und M4 anhand von M2 nicht möglich wären.
- 1.4.1 Das Argument der Beschwerdeführerin, dass Merkmal M2 derart unklar sei, dass bereits ein mentaler Akt der Bedienperson den Schritt M2 erfülle, kann nicht überzeugen, da es den Schritt M2 nur isoliert betrachtet und nicht in Zusammenschau mit den weiteren Anspruchsmerkmalen.
- 1.5 Mit dem Wortlaut der Merkmale M2 bis M4 versteht der Fachmann auch, dass dem LVS die Pick-Positionen irgendwie bekannt sein müssen. Nur dann kann das LVS anhand der Pick-Position dem Flurförderzeug eine Position im Warenlager zuordnen. Dieses Verständnis des Anspruchs wird in den Absätzen [0010] und [0023] des

Streitpatents bestätigt.

- 1.5.1 Wie von der Beschwerdeführerin vorgetragen enthält Anspruch 1 zwar keine technischen Merkmale dazu, wie die Pick-Bestätigung an das LVS übermittelt wird oder wie das LVS die Position des Flurförderzeugs letztlich bestimmt. In Bezug auf Neuheit und erfinderischer Tätigkeit führt dieser Tatbestand jedoch nicht dazu, dass keine technischen Merkmale zur Ausführung der Verfahrensschritte vorhanden sein müssten, sondern nur dazu, dass deren Ausgestaltung offen bleibt. Die Ausführbarkeit des beanspruchten Verfahrens wurde schließlich zu keinem Zeitpunkt in Frage gestellt.
- 1.5.2 Weiterhin könnte - laut Beschwerdeführerin - die Bedienperson prinzipiell das Flurförderzeug verfahren und erst dann den Pick bestätigen, wodurch die vom LVS bestimmte Position gar nicht dem des Flurförderzeugs entspräche. Der Fachmann versteht jedoch, dass dies unzweckmäßig und nicht im Sinne des beanspruchten Verfahrens ist, das gerade darauf beruht, dass das LVS die Position des Flurförderzeugs mit dem der Pick-Position gleichsetzt. Eine letztlich falsche Anwendung des Verfahrens durch die Bedienperson muss durch den Anspruchswortlaut nicht ausgeschlossen werden.

Merkmale M5, M6, M7

- 1.6 Im Anschluss an die Schritte M3 und M4 ermittelt das LVS die nächste Pick-Position (M5) und übermittelt einen Steuerbefehl (M6) an das Flurförderzeug zum Ausrichten in eine vorbestimmte Seitenorientierung für die nächste Pick-Position (M7). Diese Ausrichtung kann unstrittig auch beinhalten, dass sich die Seitenorientierung nicht ändert, wenn die nächste Pick-Position auf der gleichen Regalseite liegt (vgl. auch

Absätze [0024] bis [0026] im Streitpatent). Schritt M7 erfolgt automatisiert über das LVS.

- 1.6.1 Die Beschwerdeführerin argumentierte, dass völlig unklar sei, worauf der Steuerbefehl basiere und wie ein passender Steuerbefehl gesendet werden könne, wenn nicht einmal sicher sei, wo sich das Flurförderzeug tatsächlich befinde.

Die Kammer stellt fest, dass es sich hier um einen Klarheitseinwand handelt, der keinen Einspruchsgrund darstellt, bzw. um einen Einwand zur mangelnden Ausführbarkeit, die zu keinem Zeitpunkt in Frage gestellt wurde.

- 1.6.2 Aus Sicht der Kammer versteht der Fachmann, dass das Verfahren darauf beruht, dass das LVS alle Pick-Positionen, einschließlich der Lage links oder rechts in einem Regalgang kennt. Anhand der bestätigten Pick-Position, von der das LVS Rückschlüsse darauf zieht, ob sich das Flurförderzeug links oder rechts im Regalgang befindet, und bei Kenntnis der nächsten Pick-Position, von der das LVS ebenfalls weiß, ob sie sich links oder rechts im Regalgang befindet, kann das LVS daher einen geeigneten Steuerbefehl senden.

Merkmale M8

- 1.7 Das Verfahren beansprucht zuletzt das Anfahren zur nächsten Position durch ein von der Bedienperson ausgelöstes Fahrsignal (M8).
- 1.7.1 Die Beschwerdeführerin sah einen Widerspruch zwischen den Schritten M6 und M8. In M6 gebe das LVS bereits einen Steuerbefehl an den Fahrantrieb, durch den sich das Flurförderzeug der nächsten Pick-Position annähere.

In M8 löse die Bedienperson nun erneut ein Fahrsignal aus.

- 1.7.2 Die Kammer weist darauf hin, dass der Fachmann den Anspruch mit dem Willen zu verstehen liest, nicht mit der Absicht den Anspruch misszuverstehen. Die Beschwerdeführerin zieht hier eine isolierte Betrachtung der Merkmale heran. In Zusammenschau der Verfahrensschritte M6, M7 und M8 versteht der Fachmann, dass der Steuerbefehl des LVS nur "*zum Ausrichten des Flurförderzeugs*" dient. Dass hierzu auch eine gewisse Vorwärtsbewegung erforderlich sein mag, stellt keinen Widerspruch zu Merkmal M8 dar. Die durch M6 und M7 evtl. erzeugte Vorwärtsbewegung endet mit der Ausrichtung der Seitenorientierung, unabhängig davon, ob die nächste Pick-Position erreicht ist oder nicht. Die Pick-Position wird daher nicht angefahren. Das tatsächliche Anfahren der nächsten Pick-Position erfolgt erst mit Schritt M8 und wird von der Bedienperson veranlasst.

1.8 Merkmale M2 und M8

- 1.8.1 Die Kammer bestätigt die Ansicht der Einspruchsabteilung (Entscheidung, Punkt 2.4.1.9), dass es sich bei den Schritten M2 und M8 um zwei separate Schritte im Verfahren handelt.
- 1.8.2 Die Beschwerdeführerin war der Ansicht, dass es für das enge Verständnis der Einspruchsabteilung, nachdem M2 und M8 nicht auch durch einen einzigen Input abgebildet sein könnten, keinen Anlass gebe. Der Wortlaut von M8 fordere keinen getrennten Input. Stattdessen erlaube der breite Anspruchswortlaut auch, dass das Fahrsignal bereits mit der Bestätigung des Picks ausgelöst werde. Dieses Verständnis sei auch dadurch gestützt, dass

bereits in Schritt M6 der Fahrtrieb einen Steuerbefehl erhalte, mit dem sich das Flurförderzeug der nächsten Pick-Position nähere.

- 1.8.3 Hiervon ist die Kammer nicht überzeugt. Zum einen versteht der Fachmann, dass der Steuerbefehl in M6, M7 nur zum Ausrichten dient (vgl. obigen Punkt 1.7.2). Hierdurch mag das Flurförderzeug zwar zur Ausrichtung anfahren (im Sinne von "aus dem Stand losfahren"), allerdings erfolgt noch kein Anfahren der nächste Pick-Position wie es in Schritt M8 formuliert ist (Anfahren hier im Sinne von "ein Ziel ansteuern").

Bei der Auslegung, dass M8 gleichzeitig mit M2 erfolgen könne, vernachlässigt die Beschwerdeführerin die Zusammenschau der Anspruchsmerkmale.

Tatsächlich kann M8, d.h. das Auslösen des Fahrsignals, um die nächste Pick-Position anzufahren, von der Bedienperson nicht gleichzeitig mit M2 ausgeführt werden, da zu diesem Zeitpunkt das Flurförderzeug noch gar nicht weiß, wo es als nächstes hinfahren soll. Aufgrund der Zwischenschritte M3 bis M7 sind daher zwei verschiedene Interaktionen der Bedienperson für M2 und M8 zwingend erforderlich. Nach dem Bestätigen muss erst abgewartet werden muss, wohin als nächstes gefahren werden soll (M5) und ob eine automatische, seitliche Ausrichtung (M7) erfolgt. Erst dann kann das Fahrsignal ausgelöst werden.

- 1.8.4 Die Beschwerdeführerin argumentierte weiter, dass der Anspruch gar nicht fordere, dass die Ausrichtung der Seitenorientierung (M7) vor dem Anfahren der nächsten Pick-Position (M8) erfolgen müsse. Der Anspruch lege die Reihenfolge der Schritte M7 und M8 nicht abschließend fest. Die Ausrichtung könne auch irgendwann auf dem Weg zur nächsten Pick-Position bzw.

kurz vor Erreichen der nächsten Pick-Position erfolgen. So sei es auch im Streitpatent, Figur 2, beim Verfahren von der Position D zur Position E gezeigt.

- 1.8.5 Die Kammer ist jedoch der Ansicht, dass der Fachmann die Verfahrensschritte in der beanspruchten Reihenfolge versteht. Aus dem Anspruch ergibt sich, dass mit der Pick-Bestätigung (M2) an das LVS abgegeben wird. Vom LVS werden dann die Schritte M3 bis M7 ausgeführt. Erst danach gibt das LVS wieder an die Bedienperson ab, die dann das eigentlich Fahrsignal gemäß Merkmal M8 auslöst.

Auch Merkmal M1, das auf die automatische Ausrichtung des Flurförderzeugs gerichtet ist, lässt den Fachmann erkennen, dass eben gerade die automatischen Schritte M6/M7 durchgeführt wird, bevor die Bedienperson wieder manuell das Flurförderzeug fährt.

Figur 2 ist ebenfalls kein Beleg für eine andere Reihenfolge. In Zusammenschau mit der Figurenbeschreibung in Absatz [0026] des Streitpatents ist darin lediglich der Schritt der Ausrichtung des Flurförderzeugs gezeigt. Ist das Flurförderzeug auf der richtigen Seite, *"kann durch die Bedienperson von dort aus zu dem Pick-Platz E gefahren werden"*.

- 1.8.6 Sollte Anspruch 1 tatsächlich zwei Interaktionen erfordern, könne laut Beschwerdeführerin die Pick-Bestätigung auch mit dem Scannen eines ersten Artikels erfolgen (M2) und das Fahrsignal mit dem Scannen oder Ablegen eines letzten Artikels ausgelöst werden (M8). Damit lägen zwei Interaktionen vor.
- 1.8.7 Diesem Verständnis schließt sich die Kammer jedoch nicht an. Bezüglich der Bedeutung eines Picks definiert

das Streitpatent in Absatz [0009] - das hierfür sein eigenes Lexikon darstellt - den Begriff "Pick" wie folgt:

"Unter dem Begriff "Pick" ist im Rahmen dieser Anmeldung ein Kommissioniervorgang zu verstehen, insbesondere die Aufnahme einer Ware aus einem Regalplatz des Warenlagers und die Ablage dieser Ware auf einem Lastteil des Flurförderzeugs. Der Pick umfasst dabei eine vorbestimmte Warenmenge".

Der Pick ist folglich zumindest an eine Menge und den Vorgang der Aufnahme und Ablage gekoppelt. Entgegen der Ansicht der Beschwerdeführerin bedeutet Merkmal M2 daher für den Fachmann, dass ein Pick frühestens mit oder nach Beenden des Kommissioniervorgangs, d.h. frühestens mit dem Scannen und Ablegen des letzten Artikels, bestätigt werden kann. M8 kann folglich nicht in dem Pick-Vorgang enthalten sein.

2. Neuheit gegenüber E1 bis E5

2.1 Die Kammer bestätigt die Entscheidung der Einspruchsabteilung, dass die Ansprüche 1 und 7 neu gegenüber E1 bis E5 sind.

2.2 E1

2.2.1 E1 offenbart autonom fahrende Flurförderzeuge, die von einem Warehouse-Management-System (WMS) mittels am Boden installierter LocusPoints zu den Pick-Position geleitet werden. Erreicht das Flurförderzeug einen der Pick-Position zugeordneten LocusPoint, stoppt das Fahrzeug und schaltet auf grün, um einer Person in der Nähe ("picker") anzuzeigen, dass an dieser Position Ware zu kommissionieren ist. Der Pick-Auftrag wird vom WMS vorgegeben und über ein iPad angezeigt. Die

Bedienperson scannt die Artikel und bestätigt damit den Pick (Seite 4, mittlere Spalte, Seite 6, Bildunterschrift, Seite 8, mittlere Spalte).

2.2.2 E1 offenbart zumindest nicht die Merkmale M3, M4 und M8.

2.2.3 Bzgl. der Merkmale M3 und M4 kann der Beschwerdeführerin dahingehend zugestimmt werden, dass dem WMS in E1 kontinuierlich die Position des Flurförderzeugs bekannt ist, da es dieses sicher durch das Warenlager führen soll (Seite 4, mittlere Spalte: "*the warehouse mangment system (WMS) directs the robot to its next task*"). Weiterhin ist davon auszugehen, dass dem WMS die Pick-Positionen durch Zuordnung bestimmter LocusPoints bekannt sind (Seite 8, rechte Spalte: "*Guided by the LocusPoints, the robot travels to a picking location*").

Allerdings ist der E1 an keiner Stelle zu entnehmen, dass die Positionsbestimmung anhand des bestätigten Picks erfolgt.

Stattdessen wird die Position des Flurförderzeugs - und so auch die der Pick-Position - durch Scannen der LocusPoints bestimmt (Seite 8, mittlere Spalte, unten: "*The robot confirms it is at the right location by scanning "LotusPoints"*"). Dies ist entgegen der Ansicht der Beschwerdeführerin nicht gleichzusetzen mit den Merkmalen M3 bzw. M4 (Beschwerdebegründung, Seite 15, zweiter Absatz).

Tatsächlich erfolgt die Bestimmung der Position des Flurförderzeugs mit den LocusPoints an der Position des Picks, der erst noch zu bestätigen ist. M2 findet dann erst nach der Bestimmung der Position des Flurförderzeugs statt - wie in der vorläufigen Meinung

der Kammer bereits ausgeführt.

- 2.2.4 Weiterhin ist der Einspruchsabteilung zuzustimmen, dass Merkmal M8 nicht eindeutig und zweifelsfrei offenbart ist (Entscheidung, Punkt 2.4.1.10).
Zur Auslegung des Merkmals M8, insbesondere in Verbindung mit Merkmal M2, wird auf obigen Punkt 1.8 verwiesen.

Bzgl. der Aktionen der Bedienperson ist der E1 nur zu entnehmen, dass der auf dem iPad am Flurförderer angegebene Auftrag ("task") von einer Person ("Picker"), die jedes beliebige, grün leuchtende Flurförderzeug in ihrer Nähe bedienen kann (Seite 8, "Picking"), ausgeführt und bestätigt wird (Seite 6, Bildunterschrift). Mit dem letzten Scan kann Merkmal M2 als offenbart gesehen werden, M8 jedoch nicht. Stattdessen wird mit dem Schritt M2 wieder an das WMS abgegeben, das dann die nächste Pick-Position vorgibt (M5, Seite 8, linke Spalte, Mitte: "*the WMS assigns the robot its next task*"). Erst dann kann ein Fahrsignal gegeben werden (M8), das dann aber vom WMS und nicht vom Bediener ausgelöst wird.

- 2.2.5 Weiterhin ist der E1 nicht zu entnehmen, wann die auf Seite 4 im Bild der linken Spalte gezeigte Seitenorientierung zur nächsten Pickposition (M7) stattfindet. Laut Anspruch soll dies vor dem Anfahren der nächsten Pickposition erfolgen (vgl. hierzu obige Punkte 1.8.4, 1.8.5).

- 2.2.6 Auch Anspruch 7 ist neu gegenüber E1, wie im Bescheid der Kammer gemäß Artikel 15(1) VOBK ausgeführt.

In Anspruch 7 wird gefordert, dass das Flurförderzeug eine Eingabeeinheit aufweist, ausgebildet, durch eine

Bedienperson ausgelöste Bedienbefehle zur Bewegung des Flurförderzeugs zu empfangen.

Entsprechend der Ausführungen zu Merkmal M8 in obigem Punkt 2.2.4 ist dies in E1 nicht zweifelsfrei der Fall. Die Eingabeeinheit (iPad) ist nur für Merkmal M2 ausgebildet.

Anspruch 7 fordert weiterhin, dass das Lagerverwaltungssystem dazu ausgebildet ist, eine Position des Flurförderzeugs "*anhand der Position des bestätigten Picks zu bestimmen*".

Entsprechend der Ausführungen zu M3 und M4 in obigem Punkt 2.2.3 kann der E1 jedoch bestenfalls entnommen werden, dass das Lagerverwaltungssystem ausgebildet ist, eine Position des Flurförderzeugs anhand der Position des noch zu bestätigenden Picks zu bestimmen.

2.2.7 Die Ansprüche 1 und 7 sind daher neu gegenüber E1.

2.3 E2

2.3.1 E2 ist ein Video, in dem ein ähnliches System wie in E1 gezeigt ist. Das Video zeigt wiederum autonom fahrende Flurförderzeuge sowie Personen, die Picks ausführen an Positionen, an denen die Flurförderzeuge stoppen.

2.3.2 Wie bei E1 sind auch der E2 die Merkmale M3, M4 und M8 nicht zu entnehmen.

2.3.3 Laut Beschwerdeführerin seien die Merkmale M3 und M4 dadurch offenbart, dass die Position des Fahrzeugs erkannt werde, wenn sich das Fahrzeug an der richtigen Pick-Position befinde. Dann schalte das Licht am Flurförderer von blau nach grün.

2.3.4 Wie von der Einspruchsabteilung bereits festgestellt, ist der E2 allerdings in keinster Weise zu entnehmen, wie die autonome Führung der Flurförderzeuge gesteuert wird.

2.3.5 Die Beschwerdeführerin argumentierte, dass der Fachmann erkenne, dass sich E1 und E2 auf dasselbe Flurförderzeug beziehe.

Tatsächlich ähneln sich die in E2 und E1 gezeigten Roboter, nennt E1 die LocusPoints während E2 den Titel "Autonomous Locus Robotics" trägt und werden die gleichen Namen genannt (Mike Johnson, Bruce Welty, E1, Seite 1 bzw. E2, "About us", "Leadership"). Wird angenommen, dass E2 ein ähnliches System wie E1 betrifft, dann würde die Steuerung der autonomen Flurförderzeuge der E2 ähnlich wie in E1 mit LocusPoints erfolgen. Damit gilt für die Merkmale M3 und M4 jedoch das unter obigem Punkt 2.2.3 Gesagte.

Die in den Merkmalen M3, M4 definierte Positionsbestimmung der Flurförderzeuge würden folglich auch in E2 vor M2 erfolgen, um die erreichte Pick-Position des autonom fahrenden Flurförderzeug mit der vom WMS vorbestimmten Position abzugleichen. Erst dann schaltet das Licht am Flurförderer zum Ausführen des Picks auf grün.

2.3.6 Hinsichtlich Merkmal M8 verweist die Beschwerdeführerin auf die Sequenz zwischen 09:00min und 09:50min, dargestellt in Screenshots der E2a und E2c. Darin seien drei Interaktionen der Bedienperson mit dem Fahrzeug zu erkennen:

- eine erste (C6 nach C7 in E2c) sei das Scannen und damit das Bestätigen des Picks
- eine zweite das Ablegen des Artikels auf die

Ladefläche (C7) und

- eine dritte Interaktion (C8), bevor sich die Person wieder entferne (C10).

Nach der dritten Interaktion schalte das Licht am Fahrzeug von grün auf blau. Der Fachmann verstehe, dass mit der dritten Interaktion nur das Fahrsignal ausgelöst worden sein könne wie in M8 gefordert.

- 2.3.7 Die Kammer sieht jedoch - wie bereits die Einspruchsabteilung (angefochtene Entscheidung, Punkt 2.4.2.4) - auch in E2 Merkmal M8 nicht offenbart, da ein Auslösen des Fahrsignals durch eine Person nicht eindeutig und zweifelsfrei zu erkennen ist. Was die Bedienperson auf der Eingabeeinheit tatsächlich macht, ist reine Spekulation.

Des Weiteren wurde vorgetragen, dass der Schritt M8 gleichzeitig mit dem Schritt M2 ausgeführt werden könne. Dieser Auslegung folgt die Kammer mit Verweis auf obigen Punkt 1.8 nicht.

- 2.3.8 Zuletzt ist festzustellen, dass in dem Video E2 die Ausrichtung der Seitenorientierung für die nächste Pick-Position erst erfolgt, nachdem diese angefahren wurde.

- 2.3.9 Für Anspruch 7 gilt das zu E1 Gesagte. Die Eingabeeinheit in E2 ist ebenfalls nicht dazu ausgebildet, durch eine Bedienperson ausgelöste Bedienbefehle zur Bewegung des Flurförderzeugs zu empfangen.
Abgesehen davon, dass der E2 alleine nicht explizit zu entnehmen ist, wie und wann eine Positionsbestimmung des Flurförderzeugs erfolgt, ist auch hier ein Lagerverwaltungssystem bestenfalls derart ausgebildet, dass eine Position des Flurförderzeugs anhand der

Position des noch zu bestätigenden Picks bestimmt wird.

2.3.10 Die Ansprüche 1 und 7 sind daher neu gegenüber E2.

2.4 E3

2.4.1 Das Video E3 zeigt ein in ein Warehouse Navigation System eingebundenes Flurförderzeug mit einer Bedienperson, die unstrittig den Pick bestätigt (M2, Screenshot JH4 der E3a bei 0:55min) und anschließend ein Fahrsignal auslöst, um mit dem Flurförderzeug die nächste Pick-Position anzufahren (M8, bei 1:43min). Kern der Offenbarung der E3 sind im Boden angeordnete Transponder, die dem Flurförderzeug zu jedem Zeitpunkt signalisieren, wo es sich im Warenlager befindet. Hierdurch kann das Flurförderzeug die vom Warehouse Management System vorgegebene Pick-Position präzise ansteuern (Sequenz von 0:33min bis 0:41min).

Die E3 zeigt des Weiteren einen Vergleich des Verfahrens, bei dem das Flurförderzeug die Pick-Positionen mithilfe des Warehouse Navigation System ansteuert, und dem Verfahren, bei dem die Pick-Positionen manuell von der Bedienperson angesteuert werden.

2.4.2 Die Beschwerdeführerin bezieht sich auf das Verfahren, bei dem das Flurförderzeug die Pick-Positionen mithilfe des Warehouse Navigation System ansteuert. Wie von der Einspruchsabteilung festgestellt offenbart dieses Verfahren nicht die Merkmale M3, M4 und M7 (Entscheidung, Punkte 2.4.3.4 bis 2.4.3.6 und 2.4.3.8).

2.4.3 Die Beschwerdeführerin argumentierte, dass bei 2:18min in E3 gesagt werde: "*the warehouse management system recognises at every pick location where the truck is positioned`*" (Screenshot JH6 der E3a). Damit sei M3

offenbart.

- 2.4.4 Hieraus geht jedoch nicht zweifelsfrei hervor, dass die Bestimmung der Position des Flurförderzeugs erst anhand des bestätigten Picks erfolgt. Stattdessen wird offenbart, dass die Position des Flurförderzeugs anhand der Transponder kontinuierlich bestimmt wird, damit das Flurförderzeug präzise an die Pick-Position heranfährt (Sequenz von 4:33min bis 4:46min). Ähnlich wie in E1 und E2 erfolgt die Positionsbestimmung daher anhand der Transponder an der Position des erst noch zu bestätigenden Picks, d.h. vor Merkmal M2.
- 2.4.5 Bzgl. der Merkmale M4 und M7 folgt die Kammer der Einspruchsabteilung, dass der E3 keine Bestimmung und Ausrichtung der Seitenorientierung zu entnehmen ist. Das Flurförderzeug ist als Schmalgangstapler gezeigt, bei dem die Seitenorientierung nicht abhängig von der nächsten Pick-Position ausgerichtet wird, sondern immer gleich ausgerichtet ist.
- 2.4.6 Die Beschwerdeführerin war der Ansicht, dass
- in der Sequenz 2:14 bis 2:33 ein simuliertes Flurförderzeug in einem breiten Gang zu sehen sei, das am Regal ausgerichtet sei und
 - zusätzlich die Sequenz 4:00 bis 4:11 relevant sei, in der im realen Warenlager ein breiter Gang zu sehen sei, in dem das Fahrzeug am Regal ausgerichtet sei (Screenshot JH8 der E3a).
- 2.4.7 Allerdings ist in der Sequenz 2:14 bis 2:33 nur zu sehen, dass das Flurförderzeug an einer Regalseite ausgerichtet ist, einen Pick ausführt und bestätigt, und auf der gleichen Regalseite verbleibend weiterfährt. Wie hieraus geschlossen werden kann, dass das Flurförderzeug vom WMS einen Steuerbefehl erhalten

hat zum Ausrichten in eine vorbestimmte Seitenorientierung für die nächste Pickposition ist objektiv nicht nachvollziehbar.

Gleiches gilt für die Sequenz 4:00 bis 4:11.

2.4.8 Für Anspruch 7 gilt das zu E1 und E2 Gesagte, dass das WMS bestenfalls derart ausgebildet ist, dass eine Position des Flurförderzeugs anhand der Position des noch zu bestätigenden Picks bestimmt wird.

2.4.9 Die Ansprüche 1 und 7 sind daher neu gegenüber E3.

2.5 E4

2.5.1 Das Video E4 ("Pick-n-Go") offenbart ein durch ein WMS gesteuertes Flurförderzeug, das eine Bedienperson (Picker) durch das Warenlager eskortiert. E4 offenbart zumindest nicht die Merkmale M7 und M8.

2.5.2 Während der mündlichen Verhandlung verwiesen beide Parteien auf ihr schriftliches Vorbringen, das bereits im Bescheid der Kammer gemäß Artikel 15(1) VOBK Berücksichtigung fand. Die Kammer sieht daher keinen Grund von ihrer vorläufigen Einschätzung abzuweichen, die hiermit bestätigt wird und wie folgt lautet:

2.5.3 In E4 richtet sich die Seitenorientierung des Flurförderzeugs nur nach dem Rechtsverkehr und nicht an der nächsten Pick-Position. In der Sequenz von 1:56min bis 2:10min ist klar zu sehen, dass die Person rechts und links Waren entnimmt ohne dass sich die Seitenorientierung des Fahrzeugs in Abhängigkeit der Pick-Position ändern würde. Dies hat auch die Einspruchsabteilung in Bezug auf erfinderische Tätigkeit ausgehend von E4 festgestellt (Entscheidung,

Punkt 2.5.4.3).

- 2.5.4 Hinsichtlich Merkmal M8 argumentierte die Beschwerdeführerin, dass der Fachmann aufgrund des Headsets, das die Bedienperson trage, und der Aussage, dass die Bedienperson die Pick-Aufträge verbal erhalte (01:50min), verstehe, dass die Bedienperson diese auch verbal bestätige. Dies sei im Video bei 1:22min bis 1:27min zu sehen (Screenshot 3 in E4a) und letztlich implizit, damit das Flurförderzeug wisse, wann es weiterfahren solle. Diese Bestätigung sei gleichzeitig das Auslösen des Fahrsignals.
- 2.5.5 Die Kammer ist aus den bereits unter obigen Punkt 1.8 angegebenen Gründen nicht überzeugt. Ein gleichzeitiges Bestätigen des Picks (M2) und Auslösen des Fahrsignals (M8) fällt nicht unter den Wortlaut des Anspruchs 1. Merkmal M8 als separate Interaktion kann der E4 somit nicht eindeutig und zweifelsfrei entnommen werden.
- 2.5.6 Mit dem Headset in E4 ist auch das in Anspruch 7 definierte Merkmal, wonach am Flurförderzeug eine Eingabeeinheit angeordnet sein soll, nicht offenbart. Eine Eingabeeinheit, die dazu ausgebildet sein soll, durch eine Bedienperson ausgelöste Bedienbefehle zur Bewegung des Flurförderzeugs zu empfangen, fehlt.
- 2.5.7 Die Ansprüche 1 und 7 sind daher neu gegenüber E4.
- 2.6 **E5 (Artikel 54(3) EPÜ)**
- 2.6.1 Die Patentschrift E5 beschreibt ähnlich der E1 und E2 ein autonom fahrendes Flurförderzeug, das sich anhand von Referenzpunkten ("fiducial marker") in einem Warenlager bewegt und von einem Warehouse Management System zu einer Pick-Position geleitet wird. Dort

angekommen wartet das Flurförderzeug auf eine Bedienperson ("operator 50") zum Ausführen des Picks (Seite 8, Zeilen 19 bis Seite 9, Zeile 5).

- 2.6.2 Die Kammer bestätigt die Entscheidung der Einspruchsabteilung (Punkt 2.4.5.4, letzten fünf Zeilen), dass der E5 zumindest Merkmal M8 nicht entnehmbar ist.
- 2.6.3 Während der mündlichen Verhandlung verwiesen beide Parteien auf ihr schriftliches Vorbringen, das bereits im Bescheid der Kammer gemäß Artikel 15(1) VOBK Berücksichtigung fand. Die Kammer sieht daher keinen Grund von ihrer vorläufigen Einschätzung abzuweichen, die hiermit bestätigt wird und wie folgt lautet:
- 2.6.4 Zu M8 argumentiert die Beschwerdeführerin mit Bezug auf Seite 9, Zeilen 1 bis 8, und Seite 13, Zeilen 9 bis 14 - ähnlich wie zu E1 - dass anhand des ersten gescannten Artikels der Pick bestätigt werde (M2) und das Scannen des letzten Artikels das Fahrsignal auslöse (M8). Darüber hinaus erfordere Anspruch 1 keine zwei separaten Interaktionen, so dass das Scannen des letzten Artikels durch die Bedienperson eine Bestätigung sein und gleichzeitig das Fahrsignal auslösen könne.
- 2.6.5 Wie unter obigen Punkt 1.8 bereits erläutert, fordert Anspruch 1 jedoch zwei Interaktionen, wobei die Bestätigung des Picks - gemäß der Definition im Streitpatent - erst mit oder nach dem letzten gescannten Artikel erfolgen kann. Wie in E1 und E2 wird auch in E5 mit der Bestätigung des Picks wieder an das WMS abgegeben, das dann das Fahrsignal auslöst und das Flurförderzeug durch das Warenlager führt.

Ein von der Bedienperson ausgelöstes Fahrsignal ist daher nicht offenbart.

- 2.6.6 Auch Anspruch 7 ist neu, da wie in E1 und E2 die Eingabeeinheit in E5 nicht zweifelsfrei dazu ausgebildet ist, durch eine Bedienperson ausgelöste Bedienbefehle zur Bewegung des Flurförderzeugs zu empfangen.
- 2.6.7 Da E5 die Neuheit der Ansprüche 1 und 7 nicht in Frage stellen kann und es sich bei E5 um eine Entgegenhaltung gemäß Artikel 54(3) EPÜ handelt, kann dahingestellt bleiben, ob Anspruch 1 noch weitere Unterscheidungsmerkmale gegenüber E5 aufweist.

3. Erfinderische Tätigkeit

3.1 Ausgehend von E1 oder E2 mit Fachwissen, E1 mit E2

- 3.1.1 Anspruch 1 unterscheidet sich von E1 bzw. E2 zumindest durch die Merkmale M3, M4 und M8 (vgl. obige Punkte 2.2 und 2.3).
- 3.1.2 Weder das Auslösen des Fahrsignals durch eine Bedienperson noch die Bestimmung der Position des Flurförderzeugs anhand des bestätigten Picks ist ausgehend von E1 oder E2 naheliegend.
- 3.1.3 Zunächst besteht aufgrund des bereits vorhandenen hohen Automatisierungsgrades kein Anlass, M8 in das Verfahren zu implementieren.
- 3.1.4 Die Beschwerdeführerin gestand zwar zu, dass es sich bei M8 um eine "nachteilige Modifikation" handle. Allerdings sei M8 an sich bekannt, so dass dieser technische Rückschritt keine erfinderische Tätigkeit

begründen könne. M8 sei lediglich eine Alternative, wie das Fahrsignal ausgelöst werde. Gemäß gängiger Rechtssprechung erfordere es auch keinen Anlass, eine Alternative zu verwenden.

- 3.1.5 Die Kammer ist nicht überzeugt und erachtet die Argumentation der Beschwerdeführerin als rückschauend. Der Fachmann könnte anhand seines Fachwissens das Merkmal M8 zwar implementieren, er würde es jedoch nicht tun, da in E1 und E2 die Steuerung der Flurförderzeuge vollständig vom WMS erfolgt.

M8 kann bei objektiver Betrachtung der E1 bzw. E2 auch nicht als gleichwertige Alternative gesehen werden. Die Bedienperson in E1 bzw. E2 führt lediglich den Pick aus, bestätigt ihn und kümmert sich dann um den nächsten Pick an einem anderen Flurförderzeug. Die Person ist keinem festen Flurförderzeug zugeordnet, sondern bedient jedes Flurförderzeug, das signalisiert, dass es auf einen Pick wartet. Es liegt nicht nahe, die Bedienperson ein zusätzliches Fahrsignal auslösen zu lassen, insbesondere weil sie nicht mit dem Flurförderzeug mitfährt. Stattdessen genügt es, den Pick zu bestätigen, damit das Flurförderzeug vom WMS den nächsten Auftrag erhält und vom WMS weiter durch das Warenlager geführt wird.

- 3.1.6 Weiterhin liegen auch die Merkmale M3 und M4 nicht nahe.

Die Bestimmung der Position des Flurförderzeugs erst anhand des zu bestätigten Picks durchzuführen macht ausgehend von E1 oder E2 technisch keinen Sinn. Damit in E1 und E2 das Flurförderzeug an der richtigen Stelle stoppt, muss die Bestimmung der Position des Flurförderzeug vor der Bestätigung des Picks erfolgen. Hierzu fährt das Fahrzeug an eine Pick-Position, die

anhand der LocusPoint mit der vorbestimmten Position abgeglichen wird. Erst dann wird der Bedienperson der anstehende Pick angezeigt.

3.1.7 Da die Merkmale M3, M4 und M8 in keinem der Entgegenhaltungen E1 und E2 offenbart sind, kann Anspruch 1 auch durch deren Kombination nicht nahegelegt werden.

3.1.8 Gleiches gilt für Anspruch 7.

3.2 Ausgehend von E3 mit Fachwissen

3.2.1 Anspruch 1 unterscheidet sich von E3 zumindest durch die Merkmale M3, M4 und M7 (vgl. obigen Punkt 2.4).

3.2.2 E3 mit Fachwissen legt nicht nahe, die Position des Flurförderzeugs erst anhand des bestätigten Picks zu bestimmen.

Tatsächlich nutzt das Warehouse Navigation System die Position des Flurförderzeugs, um die Pick-Station überhaupt präzise ansteuern zu können (Sequenzen von 03:50min bis 3:56min und 4:33min bis 4:45). Wie in E1 und E2 muss daher auch in E3 die Position vor dem Pick bekannt sein, damit das Flurförderzeug an der richtigen Stelle zum Stehen kommt. Merkmal M3 liegt folglich nicht nahe.

3.2.3 Ausgehend von den Merkmalen M4 und M7 (Seitenorientierung) formuliert die Beschwerdeführerin die zugrunde liegende Aufgabe wie folgt:
"How to manoeuvre the materials handling vehicle, in the case of a wider storage aisle, such that the operator can reliably remove articles from both sides of the rack and place them in or on the materials

handling vehicle."

Ausgehend von der Lehre der E3 seien die Merkmale M4 und M7 eine naheliegende und logische Lösung zu dieser Aufgabe.

3.2.4 Auch hiervon ist die Kammer nicht überzeugt. Anhand des Fachwissens kann der Fachmann bei einem breiten Gang zur Lösung der Aufgabe auch einen einfachen Rechts- oder Linksverkehr einführen.

3.2.5 Gleiches gilt für Anspruch 7.

3.3 Ausgehend von E4 (Coop Pick'n go) mit Fachwissen

3.3.1 Anspruch 1 unterscheidet sich von E4 zumindest durch die Merkmale M7 und M8 (vgl. obigen Punkt 2.5).

3.3.2 Während der mündlichen Verhandlung verwiesen beide Parteien auf ihr schriftliches Vorbringen, das bereits im Bescheid der Kammer gemäß Artikel 15(1) VOBK Berücksichtigung fand. Die Kammer sieht daher keinen Grund von ihrer vorläufigen Einschätzung abzuweichen, die hiermit bestätigt wird und wie folgt lautet:

3.3.3 Zu M7 wurde von der Beschwerdeführerin nicht argumentiert, warum dieser Schritt naheliegen sollte. Das System in E4 ist auf Rechtsverkehr ausgelegt, so dass es keinen Anlass für Merkmal M7 gibt - wie von der Einspruchsabteilung unter Punkt 2.5.4.3 der angefochtenen Entscheidung festgestellt.

3.3.4 Zu M8 wurde vorgebracht, dass es sich hierbei lediglich um eine naheliegende Alternative handle. Die Bedienperson könne über das Headset auch das Fahrsignal zum Anfahren der nächsten Pick-Station auslösen.

Ob Merkmal M8 z.B. basierend auf dem Screenshot 3 der E4a (bei 1:26min) naheliegend ist oder nicht, kann jedoch dahingestellt bleiben, da ausgehend von E4 das Merkmal M7 bereits eine erfinderische Tätigkeit begründet.

- 3.3.5 Für Anspruch 7 gilt entsprechendes. Weiterhin liegt es nicht nahe, eine Eingabeeinheit am Flurförderzeug anzuordnen, da in E4 alles über Sprachsteuerung läuft.

4. Verletzung des rechtlichen Gehörs

- 4.1 Die Beschwerdeführerin sah aus folgenden Gründen ihr rechtliches Gehör von der Einspruchsabteilung verletzt:

Die Einspruchsabteilung habe in der mündlichen Verhandlung für E1, E2, E4 und E5 nur M8, für E3 nur die Merkmale M4 und M7 als nicht offenbart genannt. In der schriftlichen Entscheidung seien jedoch zusätzliche Unterscheidungsmerkmale, z.B. für E1 und E2 auch M3 und M5 bis M7, als nicht offenbart genannt. Mit diesen zusätzlichen Unterscheidungsmerkmalen begründe die Einspruchsabteilung dann die erfinderische Tätigkeit. Unter Punkt 2.5.1.3 bzw. 2.5.2. der angefochtenen Entscheidung sage die Einspruchsabteilung nämlich, dass unter Berücksichtigung der Unterscheidungsmerkmale M3, M5, M6, M7 und M8 kein kompletter Aufgabe-Lösungs-Ansatz vorgetragen worden sei und schon deshalb die Angriffe zur fehlenden erfinderischen Tätigkeit nicht überzeugen könnten. Hierzu habe die Einsprechende in der mündliche Verhandlung jedoch gar keine Stellung nehmen können.

- 4.2 Die Kammer sieht im Vorgehen der Einspruchsabteilung keinen wesentlichen Verfahrensmangel. In der angefochtenen Entscheidung wird die erfinderische

Tätigkeit auch alleine mit den Unterscheidungsmerkmalen begründet, die von der Beschwerdeführerin als in der mündlichen Verhandlung als verkündet genannt werden. Eine weitere Diskussion zu zusätzlichen Unterscheidungsmerkmalen wäre folglich für den Ausgang des Verfahrens nicht relevant gewesen.

- 4.3 Wie im Bescheid der Kammer gemäß Artikel 15(1) VOBK bereits ausgeführt, ist der angefochtenen Entscheidung folgendes zu entnehmen:
- 4.3.1 Zu E1 mit Fachwissen erläuterte die Einspruchsabteilung unter Punkt 2.5.1.4, warum aus ihrer Sicht nur auf Basis des Merkmals M8 das beanspruchte Verfahren als erfinderisch anzusehen sei. M8 war der Einsprechenden laut eigener Angaben als Unterscheidungsmerkmal aus der mündlichen Verhandlung bekannt.
- 4.3.2 Ähnliches gilt für den Angriff ausgehend von E2 mit Fachwissen und Punkt 2.5.2.3 der schriftlichen Entscheidung.
- 4.3.3 Für den Angriff ausgehend von E3 wird die erfinderische Tätigkeit mit den in der mündlichen Verhandlung genannten Unterscheidungsmerkmalen M4 und M7 begründet (vgl. Punkt 2.5.3.2 mit Punkt 2.4.3.5.)
- 4.3.4 Der Angriff ausgehend von E4 wurde in der mündlichen Verhandlung nicht diskutiert. Die Einsprechende hatte hierauf bewusst verzichtet (vgl. Protokoll, Seite 2, Punkt 6 und erster Absatz in Punkt 7).
- 4.3.5 E5 ist ein Dokument unter Artikel 54(3) EPÜ und für erfinderische Tätigkeit nicht relevant. Ein einziges Unterscheidungsmerkmal in Anspruch 1 bzw. Anspruch 7 ist somit zur Differenzierung von E5 ausreichend.

4.4 Folglich ist eine Verletzung des rechtlichen Gehörs der Einsprechenden nicht ersichtlich.

Entscheidungsformel

Aus diesen Gründen wird entschieden:

Die Beschwerde wird zurückgewiesen.

Die Geschäftsstellenbeamtin:

Die Vorsitzende:



A. Wille

S. Mangin

Entscheidung elektronisch als authentisch bestätigt