



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Praxisbeispiele im Video · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/customer-stories/video-case-stories>

Praxisbeispiele im Video

The Mobile Robot Company veröffentlicht [Videos](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/full-video-library/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/full-video-library/>), die den J1600 im realen Einsatz zeigen — [Live-Vorführungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/product-demonstrations/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/product-demonstrations/>) bei [öffentlichen Veranstaltungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/events/trade-shows/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/events/trade-shows/>), eine Erstinutzerin beim Erstellen einer Aufgabe für den Autonommodus, Beispiele zur Lasthandhabung und die Validierung im [Testzentrum des Unternehmens in Kopenhagen](https://info.mobilerobot.com/de-de/company/locations/test-and-demonstration-facility/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/company/locations/test-and-demonstration-facility/>). Diese Seite fasst die in den Videos gezeigten Praxisbeispiele zusammen und enthält Links zu den einzelnen Videos.

Eine Erstinutzerin automatisiert einen Palettentransport

Beim [TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/events/test-camp/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/events/test-camp/>) in Dortmund testete eine Logistikfachkraft, die bereits Elektrohubwagen, aber noch nie den J1600 bedient hatte, das Fahrzeug zum ersten Mal:

1. Sie fuhr den J1600 manuell mit der Deichsel. Der J1600 lässt sich dabei wie ein konventioneller Elektrohubwagen bedienen. Weiße Leuchten zeigen den manuellen Modus an.
2. Sie fuhr zu einer Absetzposition, tippte auf **Position speichern** und benannte die Position nach ihrem Unternehmen.
3. Sie erstellte eine Aufgabe, wählte „drop pallet at location“ („Palette an Position absetzen“) und legte fest, dass der J1600 nach dem Absetzen zum Ausgangspunkt zurückkehrt.
4. Sie bestätigte den Automatikmodus und trat zurück.
5. Der J1600 fuhr autonom, [umfuhr Personen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) anhand seiner 3D- Umgebungskarte, setzte die Palette auf Bodenhöhe ab und kehrte zurück.

Die Anzahl der gespeicherten Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Video: [Kann jeder einen Palettentransport in wenigen Minuten automatisieren?](https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI) (<https://www.youtube.com/watch?v=PHBLT4XyvyI>)

Live-Vorführung beim TEST CAMP INTRALOGISTICS 2026

In einem Interview mit einem Fachjournalisten führt CEO Emil Hauch Jensen den vollständigen Arbeitszyklus live vor: manuelle Palettenaufnahme, Speichern der Position, autonome Ablieferung mit Absetzen und Rückkehr sowie das 360-Grad-Schutzfeld. Er beschreibt die drei Hindernisse für eine Vollautomatisierung in Unternehmen — Kosten, Flexibilität und Komplexität — und den Ansatz des J1600, rund 80 % der wiederkehrenden Transportaufgaben (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/productivity-improvements/>) statt 100 % zu automatisieren, und das zu einem Bruchteil der Kosten einer Vollautomatisierung. Die Inbetriebnahme dauert etwa eine Stunde. Video: J1600-Live-Vorführung beim TEST CAMP 2026 (<https://www.youtube.com/watch?v=Ovffa1uGTQE>).

Handhabung offener Gitterboxen, Fässer und empfindlicher Lasten

Zwei Videos zeigen die Flexibilität (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/operational-flexibility/>), die sich aus der Kombination von menschlichem Urteilsvermögen und autonomem Fahren ergibt:

- Der J1600 transportiert offene Gitterboxen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>), EPAL-Europaletten und andere Ladungsträger mit offenem Unterbau, sofern sie die zulässigen Abmessungen einhalten. Video: Dual Mode J1600 AMR: Flexible Handhabung offener Gitterboxen und Europaletten (<https://www.youtube.com/watch?v=ovlpXTxkn8Y>)
- Bei empfindlichen oder instabilen Lasten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), wie Fässern übernimmt das Bedienpersonal die Aufnahme und das Rangieren auf engem Raum im manuellen Modus. Anschließend übergibt es den langen Transportweg an den Autonommodus. Video: Welche zusätzlichen Möglichkeiten bietet der Dual Mode-Hubwagen J1600? (<https://www.youtube.com/watch?v=HKGV7uzNxlw>)

Angaben zum zulässigen Lastbereich finden Sie unter Eignung von Paletten und Lasten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Heben und Transportieren mit Nennlast

CTO Odin Kudahl Skovsted zeigt, wie der J1600 im manuellen Modus eine Last aus 1,6 m Höhe aufnimmt und 1.600 kg transportiert. Video: [Wie unsere mobilen Roboter Lasten von 1.600 kg aus 1,6 m Höhe handhaben](https://www.youtube.com/watch?v=7QXbm2i2w) (<https://www.youtube.com/watch?v=7QXbm2i2w>)

Validierung im Kopenhagener Testzentrum

Der Vorführ- und Testbereich des Unternehmens in Kopenhagen ist bewusst für praxisnahe Bedingungen ausgelegt: gezielt unebene Böden, wassergefüllte Testlasten und mehrere gleichzeitig betriebene Testaufbauten. Kunden können das Testzentrum für Vorführungen und Erprobungen besuchen. Video: [Einblick in unser Kopenhagener Testzentrum](https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8) (<https://www.youtube.com/watch?v=vrrAAjAMF-8>)

Möglichkeiten zur Bewertung vor Ort finden Sie unter [Planung eines Machbarkeitsnachweises](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Kurzanleitungen und Antworten

Thema	Video
Speichern einer Absetzposition und Erstellen einer Aufgabe	So fügen Sie eine Absetzposition hinzu und erstellen Aufgaben auf dem J1600 (https://www.youtube.com/watch?v=OGiOVtdKbk8)
Manuelles und automatisches Laden	So laden Sie Ihren Roboter (https://www.youtube.com/watch?v=l6GJ07Kbi4Y)
Das häufigste Aufgabenmuster	Welche Aufgabe führt unser Roboter am häufigsten aus? (https://www.youtube.com/watch?v=b0a0QWWNlws)
Was Dual Mode bedeutet	Was ist Dual Mode? (https://www.youtube.com/watch?v=MgmWCbdoge8)
Bestehende Betriebsumgebungen	Funktioniert der J1600 in bestehenden Betriebsumgebungen? (https://www.youtube.com/watch?v=Qe5kres-lgY)

Die am häufigsten vorgeführte Aufgabe besteht aus manueller Aufnahme und autonomer Ablieferung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pick-up-and-autonomous-delivery/>), Absetzen auf Bodenhöhe und Rückkehr zum Ausgangspunkt (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>). Die Route kann wenige Meter oder mehr als 100 Meter lang sein — das Prinzip bleibt gleich. Weitere Produktfragen werden in den FAQ zu Produkt und Funktionsumfang (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/faq/product-and-capabilities/>) beantwortet.