



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Checkliste zur Eignungsprüfung einer J1600-Anwendung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/application-qualification-checklist>

Checkliste zur Eignungsprüfung einer J1600-Anwendung

Prüfen Sie mit dieser Checkliste die Eignung einer J1600-Anwendung vor einer Vorführung, einem Testbetrieb oder einem Kauf. Jeder Punkt entspricht einem veröffentlichten Grenzwert oder einer veröffentlichten Anforderung. Wenn Sie jeden zutreffenden Punkt mit Ja beantworten können, kommt die Anwendung für einen [zweiwöchigen Testbetrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/trial-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/trial-planning/>) infrage. Punkte, die Sie nicht bestätigen können, bilden die ersten Prüfpunkte für einen [Machbarkeitsnachweis](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/>).

Last und Ladungsträger

- ☐ Das Lastgewicht beträgt höchstens 1.600 kg (ca. 3.500 lb).
- ☐ Der Ladungsträger hat einen offenen Unterbau ohne Bodenbretter, sodass die Gabelzinken einfahren können.
- ☐ Die Grundfläche der Palette oder Last einschließlich Überstand beträgt höchstens 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in).
- ☐ Die Last ist vom Boden aus höchstens 1.700 mm (67 in) hoch.
- ☐ Der Ladungsträgertyp wird unterstützt: EPAL-Europalette, EPAL 3, EPAL 6, GMA-Paletten mit offenem Unterbau oder ein anderer unterfahrbarer Ladungsträger mit offenem Unterbau innerhalb der Größenbeschränkungen.
- ☐ Die Lasten sind für den Transport ausreichend stabil, oder das Bedienpersonal kann [instabile Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), beurteilen und manuell handhaben.

Details: [Eignung von Paletten und Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/pallet-and-load-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/pallet-and-load-suitability/>).

Betriebsstätte und Umgebung

- ☐ Alle Routen im Autonommodus verlaufen innerhalb von Gebäuden.
- ☐ Die Umgebungstemperatur liegt durchgehend im Bereich von 5–40 °C.
- ☐ Die relative Luftfeuchtigkeit beträgt durchgehend 20–80 %, nicht kondensierend.

- ☐ Die Umgebung ist mit der Schutzart IP21 kompatibel — keine Nassreinigung, kein Spritzwasser und kein stehendes Wasser auf der Route.
- ☐ Für das Fahrzeug ist ausreichend Platz vorhanden: 1.893 mm Länge, 850 mm Breite und 2.060 mm Höhe bei abgesenkten Gabelzinken sowie ein Wenderadius von 1.501 mm.
- ☐ Ein Ladeplatz ist vorhanden (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/charger-installation/>) — eine Wandsteckdose für das manuelle Ladegerät oder Stellfläche für die optionale automatische Ladestation.

Details: Eignung des Standorts (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/site-suitability/>).

Böden und Routen

- ☐ Die Routen im Autonommodus sind eben — die Steigfähigkeit im Automatikmodus beträgt 0 %.
- ☐ Bodenerhebungen entlang der Route sind höchstens 25 mm (1 in) hoch.
- ☐ Spalten entlang der Route sind höchstens 20 mm (0,8 in) breit.
- ☐ Die Bodenebenheit erfüllt TR34 FM3 (FF 25 / FL 20).
- ☐ Überladebrücken, Rampen und Neigungen werden manuell befahren — die Steigfähigkeit im manuellen Modus beträgt 5 % ohne Last und 3 % bei Volllast.
- ☐ Der Transport erfolgt von Bodenfläche zu Bodenfläche: Aufnahme durch das Bedienpersonal, autonomes Absetzen auf Bodenhöhe.

Details: Eignung von Routen und Böden (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/>).

Prozess und Aufgaben

- ☐ Die wiederkehrende Arbeit besteht aus Fahrten zwischen Positionen, die durch einmaliges Anfahren gespeichert werden können.
- ☐ Es steht Bedienpersonal zur Verfügung, das Paletten manuell aufnimmt und Aufgaben startet (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/operator-responsibilities/>) — die Palettenaufnahme erfolgt immer manuell.
- ☐ Die vorgesehenen Aufgabenmuster (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>) werden abgedeckt: deliver and return (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>) (Boomerang), zustellen und anschließend zu einem dritten Punkt weiterfahren (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>).

[cations/scenarios/a-to-b-to-c-transport/](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)), [absetzen und warten \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/), [deliver and park \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/), oder [Mehrpunktabläufe \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) wie [Cross-Docking \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/).

- ☐ Das Absetzen auf Bodenhöhe ist an jeder Zielposition im Autonommodus zulässig.

Vernetzung und Integration

☐ Für die Grundnutzung [ist keine Integration erforderlich \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/lower-integration-complexity/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/lower-integration-complexity/) — prüfen Sie die WLAN-Verfügbarkeit nur, wenn Sie [vernetzte Funktionen \(https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) nutzen möchten.

☐ Wenn Sie einen Flottenbetrieb, Flottenmanagementsysteme von Drittanbietern oder eine Systemintegration planen, beachten Sie, dass [VDA 5050 \(https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/vda-5050/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/vda-5050/), [REST API \(https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/), [Fleet Manager \(https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) und die erweiterte Aufgabenplanung das [Softwarepaket Advanced software \(https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/advanced-software/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/advanced-software/) erfordern. Siehe [Beispiele für den Einsatzumfang \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/deployment-scope-examples/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/deployment-scope-examples/).

Team

☐ Das Bedienpersonal ist mit Elektrohubwagen vertraut — die [Schulung \(https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) für den J1600 dauert etwa 30 Minuten.

☐ Mindestens ein Teammitglied kann [Zielpositionen durch Anfahren einer Position hinzufügen oder ändern \(https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) und auf **Position speichern** tippen — dafür ist keine Fachkraft für Automatisierungstechnik erforderlich.

Nicht von der Checkliste abgedeckt

Für Gefahrstoffe und ungewöhnliche Ladungsträger gibt es keine [pauschale Freigabe \(https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/approved-loads-and-pallets/).

ts/); die Eignung hängt von Unterbaugeometrie, Größe, Stabilität und der Beurteilung durch das Bedienpersonal ab. Besprechen Sie Sonderlasten mit Ihrem Partner oder dem Technikteam und prüfen Sie diese während des Testbetriebs. Wenn Sie nicht sicher sind, ob der J1600 grundsätzlich geeignet ist, beginnen Sie mit [Ist der J1600 für meine Anwendung geeignet?](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>).