



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport von A über B nach C · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport>

Transport von A über B nach C

Die Aufgabe **Simple ABC** transportiert eine Palette von A nach B und schickt den J1600 anschließend weiter zu einer dritten Position C. Sie ist der Grundbaustein für verkettete Abläufe: Das Fahrzeug beendet jede Aufgabe dort, wo die nächste beginnt, anstatt zum Ausgangspunkt der vorherigen Aufgabe zurückzukehren.

Funktionsweise

1. Nehmen Sie die Palette bei A manuell auf.
2. Wählen Sie auf dem Touchscreen die gespeicherte Zielposition B.
3. Wählen Sie als Verhalten nach der Palettenabgabe **go to another point** und anschließend C.
4. Bestätigen Sie den Autonommodus mit der Starttaste und treten Sie zurück.
5. Der Roboter transportiert die Palette nach B, setzt sie dort auf Bodenniveau ab und fährt ohne Last weiter nach C.

C kann je nach Bedarf die nächste Aufnahmezone, ein Stellplatz oder eine Ladestation sein. Den grundlegenden Ablauf finden Sie unter [Manuelle Palettenaufnahme und autonome Ablieferung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).

Möglichkeiten mit ABC

- **Verkettete Abläufe:** vom Lager zur Produktionslinie und anschließend weiter zur nächsten Palettenaufnahme – der Roboter positioniert sich selbstständig dort, wo die Arbeit fortgesetzt wird. Siehe [Transport vom Lager in die Produktion](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>).
- **Abläufe an beiden Endpunkten:** Fertigwaren zum Versand transportieren und anschließend zum Wareneingang weiterfahren, wo die nächsten Aufgaben warten – ein Fahrzeug bedient beide Abläufe. Siehe [Transport von der Produktion zum Versand](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>), und [Wareneingang](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/>).
- **Bereitstellung ohne Laufwege:** Wer das Fahrzeug als Nächstes benötigt, muss es nicht holen; es kommt selbstständig an.

- **Laden im Ablauf:** Lassen Sie eine Fahrt an der automatischen Ladestation enden, damit Stillstandszeiten zum Laden genutzt werden – siehe [Automatisches Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Positionen statt Routen

A, B und C sind [gespeicherte Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>). Jede gespeicherte Position kann in jeder Aufgabe eine beliebige Rolle übernehmen. Da der J1600 seine Route zwischen den Positionen mithilfe von [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) selbst plant, ermöglichen bereits zehn Positionen alle A-B-C-Kombinationen zwischen diesen Positionen. Für die einzelnen Kombinationen ist kein Einlernen erforderlich. Dasselbe Prinzip liegt dem [Multi-Point Pallet Transport](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/>) und dem [Cross-Docking](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>) zugrunde. Das Anlegen einer Position dauert jeweils nur wenige Minuten, wie unter [Temporäres Einrichten von Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) beschrieben.

Alternativen

- Das Fahrzeug soll zu A zurückkehren: [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>)
- Das Fahrzeug soll bei B bleiben: [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)
- C ist ausdrücklich der Stellplatz: [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/>)
- Der Roboter soll bei Bedarf zu einer Person kommen: [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/>)