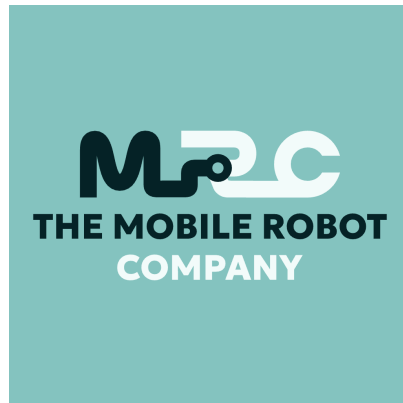




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Come-to-Me · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me>

Come-to-Me

Come-to-Me kehrt die übliche Richtung einer Aufgabe um: Statt den Roboter mit einer Palette wegzuschicken, rufen Sie ihn an Ihre aktuelle Position. Die Anforderung erfolgt über eine mobile App oder Weboberfläche. Der J1600 fährt selbstständig zu Ihnen — niemand muss durch das Gebäude laufen, um ihn zu holen.

Funktionsweise

1. Öffnen Sie die mobile App oder Weboberfläche.
2. Rufen Sie den Roboter an Ihre Position.
3. Der J1600 plant seine Route mit **3D LiDAR SLAM** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), fährt autonom zu Ihnen und kommt einsatzbereit an.
4. Übernehmen Sie für die manuelle Palettenaufnahme die Steuerung an der Deichsel oder erstellen Sie die nächste Aufgabe auf dem Touchscreen.

Come-to-Me ist eine Funktion der **erweiterten Automatisierung**. Dazu gehören außerdem **automatisches Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>), Flottenmanagement mit **VDA 5050** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/vda-5050-explained/>) und **API-Integrationen** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>). Die Basisautomatisierung funktioniert ohne diese Funktionen. Dazu gehören die Aufgabenerstellung am Bildschirm, gespeicherte Positionen, autonomes Absetzen auf dem Boden, die Rückkehr zum Bedienpersonal und das Parken. Eine Übersicht der Funktionsstufen finden Sie in der **J1600-Übersicht** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>).

Auswirkungen auf die Betriebsabläufe

- **Bedarfsgesteuerte Materialversorgung:** Das Personal an der Produktionslinie fordert den Roboter bei Materialbedarf an; das Lagerpersonal belädt ihn; die Linie erhält das Material. Siehe **Produktionsversorgung** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/>).
- **Keine Leerwege zu Fuß:** Ein Roboter, der nach einer **Deliver and Wait** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>)- oder **Deliver and Park** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>)-Aufgabe

[ps://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/))-Aufgabe an einem anderen Ort wartet oder geparkt ist, wird angefordert statt abgeholt.

- **Gemeinsam genutztes Fahrzeug für mehrere Nutzer:** In einem Betrieb mit mehreren Abholbereichen fordert die Person den Roboter an, die als Nächstes einen Transport benötigt. Dies eignet sich für das Ein-Gerät-Konzept, das unter [Kombinierter manueller und autonomer Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/mixed-manual-and-autonomous-work/>) und [Lokale Automatisierung von Arbeitszellen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/local-work-cell-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/local-work-cell-automation/>) beschrieben ist.

Auf dem Weg zu Ihnen

Das unbeladene Fahrzeug fährt wie bei [jeder autonomen Fahrt](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>): mit bis zu 5,4 km/h, Hindernisvermeidung, einem geschwindigkeitsabhängigen 360-Grad-Schutzfeld und blauen Lichtleisten, die den Schutzbereich anzeigen. Siehe [Betrieb in Bereichen mit hohem Personenaufkommen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) und [Funktionsweise der J1600-Sicherheit](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/>).

Ihre Position muss auf [ebenen Böden im Innenbereich](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) als Ziel erreichbar sein. Im Autonommodus beträgt die Steigfähigkeit 0 %. Der Roboter fährt daher keine Rampe hinauf, um Sie zu erreichen.

Verwandte Szenarien

Nach der Ankunft des Roboters wird die Arbeit mit dem Standardablauf unter [Manuelle Palettenaufnahme und autonomer Transport](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/>) fortgesetzt. Häufig verwendete Abrufpunkte können auch als Positionen für regelmäßige Aufgaben gespeichert werden. Siehe [Temporäres Einrichten einer Position](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>).