



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Deliver and Park · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park>

Deliver and Park

Bei Deliver and Park setzt der J1600 die Palette ab und fährt anschließend zu einer festgelegten Parkposition. Verwenden Sie diese Funktion am Ende eines Transportlaufs, zwischen Schichten oder immer dann, wenn das Fahrzeug den Arbeitsbereich räumen soll, anstatt am Ziel stehen zu bleiben oder leer zurückzufahren.

Funktionsweise

1. Nehmen Sie die Palette manuell auf.
2. Wählen Sie auf dem Touchscreen die gespeicherte Absetzposition aus.
3. Wählen Sie als Verhalten nach der Ablieferung **go to parking** („Zur Parkposition fahren“) aus.
4. Bestätigen Sie den Automatikmodus mit der Starttaste und treten Sie zurück.
5. Der J1600 transportiert die Palette, setzt sie auf dem Boden ab und fährt selbstständig zur Parkposition.

Die Parkposition ist wie jede andere eine [gespeicherte Position](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>). Sie wird einmalig angelegt, indem Sie dorthin fahren und auf **Position speichern** tippen. Siehe [Temporäre Position einrichten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) und den grundlegenden Ablauf 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/>).

Warum parken?

- **Freie Verkehrsflächen:** Bereitstellungsbahnen, Verladebereiche und Materialbereitstellungsflächen an der Linie bleiben frei von abgestellten Fahrzeugen. Dies ist besonders unter den in [Betrieb in stark frequentierten Bereichen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/>) beschriebenen Bedingungen hilfreich.
- **Fester Bereitstellungsort:** Das nächste Bedienpersonal weiß immer, wo sich die Maschine befindet.

- **Ordnung bei Schichtende:** Nach der letzten Aufgabe des Tages steht das Fahrzeug an der vorgesehenen Parkposition und nicht mitten auf einer Verkehrsfläche.
- **Laden:** Parken Sie den J1600 zum manuellen Laden während der Pausen in der Nähe des Ladegeräts. Sie können die Parkfunktion auch mit einer automatischen Ladestation kombinieren, sodass Stillstandszeit zu Ladezeit wird. Siehe [Automatisches Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Ein geparkter J1600 verbraucht [im Standby etwa 2 % Batterieladung pro Stunde](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/>).

Vom Parkplatz abrufen

Sie müssen einen geparkten J1600 nicht zu Fuß holen. Mit der Come-to-Me-Funktion können Sie ihn über eine mobile App oder eine Weboberfläche an Ihre Position rufen. Siehe [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/>). Andernfalls kann das Bedienpersonal zum Fahrzeug gehen, die Steuerung an der Deichsel übernehmen und die nächste Aufgabe starten.

Alternativen

Für einen fortlaufenden Transportzyklus verwenden Sie [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/>). Soll das Fahrzeug am Ziel bleiben, verwenden Sie [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/>). Das Parken kann auch der letzte Abschnitt einer verketteten Aufgabe sein. Siehe [A-to-B-to-C Transport](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>).