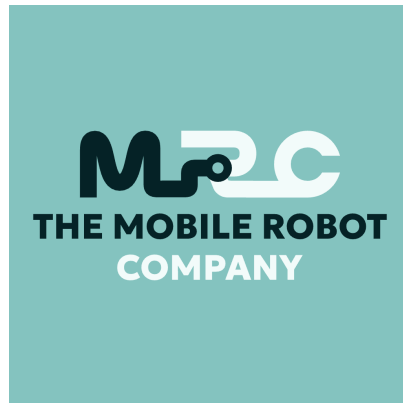




The Mobile Robot Company

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

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

Deliver and Wait

Deliver and Wait – auch **Drop and Wait** genannt – schickt den J1600 zu einem gespeicherten Ziel. Dort setzt er die Palette auf Bodenniveau ab und bleibt stehen, bis ihm jemand eine neue Aufgabe erteilt. Verwenden Sie diese Funktion, wenn die Arbeit am Ziel fortgesetzt wird oder der nächste Transport noch nicht feststeht.

Funktionsweise

1. Nehmen Sie die Palette im manuellen Modus auf.
2. Wählen Sie auf dem Touchscreen das gespeicherte Ablageziel aus.
3. Wählen Sie **Anhalten und warten** als Verhalten nach der Ablieferung.
4. Bestätigen Sie den Autonommodus mit der Starttaste und treten Sie vom Fahrzeug zurück.
5. Der J1600 transportiert die Palette zum Ziel, setzt sie dort ab und wartet.

Am Ziel kann die nächste Aufgabe direkt über den Touchscreen gestartet werden. Alternativ kann jemand einfach die Deichsel greifen und im manuellen Modus weiterfahren – die Steuerungsübergabe funktioniert in beide Richtungen. Den grundlegenden Arbeitsablauf 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/>). Der Moduswechsel wird 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/>) beschrieben.

Praktisches Beispiel

In einem [öffentlich zugänglichen Tutorial](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/how-to-videos/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/videos/how-to-videos/>) wurde eine Position gespeichert und `pallet1` („Palettenplatz 1“) genannt. Anschließend wurde eine Aufgabe mit **Drop Pallet at Location** („Palette an Position absetzen“) erstellt und **Anhalten und warten** ausgewählt. Nach der Bestätigung des Autonommodus lieferte der J1600 die Palette ab und blieb am Ziel stehen. Das Anlegen der Position und der Aufgabe dauerte nur wenige Minuten – 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/>).

Wann Warten besser ist als Zurückkehren

- **Bereitstellungsspuren:** Wenn sich die Spur füllt, muss die Palette möglicherweise neu positioniert werden. Lassen Sie das Fahrzeug daher am Einsatzort. Siehe [Puffer- und Bereitstellungsmanagement](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).
- **Übergaben zwischen Teams:** Das Wareneingangsteam schickt den J1600 los. Das Produktionsteam übernimmt das wartende Fahrzeug am Ziel.
- **Einweg-Materialflüsse:** Wenn am Ausgangspunkt niemand mehr arbeitet, wäre die leere Rückfahrt unnötig.
- **Unklare nächste Schritte:** Bei wechselnden Abläufen wie 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/>), wird der nächste Ausgangspunkt häufig erst nach dem Absetzen festgelegt.

Wenn das Fahrzeug stattdessen zur nächsten Palette zurückkehren soll, 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/>). Wenn es den Bereich nach dem Absetzen verlassen soll, verwenden Sie [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 hängen Sie mit [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/>) einen weiteren Transportabschnitt an. Ein wartender J1600 kann außerdem von einem anderen Ort aus mit [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/>) herbeigerufen werden.

Während des Wartens

Ein wartender J1600 verbraucht [im Standbybetrieb 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/>). Wenn er zwischen Aufgaben am Ziel geparkt bleibt, verringert dies die verfügbare Betriebszeit daher nur geringfügig. Informationen zum Lademanagement über eine gesamte Schicht finden Sie unter [Automatisches Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>).