



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manuelle Palettenaufnahme und autonome Ablieferung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery>

Manuelle Palettenaufnahme und autonome Ablieferung

Jede Aufgabe des J1600 folgt demselben Grundablauf: Das Bedienpersonal nimmt die Palette manuell auf, und das Fahrzeug bringt sie autonom zum Ziel. Die Aufnahme erfolgt immer manuell — hier ist menschliches Urteilsvermögen erforderlich — und die autonome Lastabgabe erfolgt stets auf Bodenniveau. Diese Seite beschreibt den Grundablauf, auf dem alle anderen Szenarien aufbauen.

Der Arbeitsablauf

1. Nehmen Sie eine kompatible Palette oder einen kompatiblen Ladungsträger manuell auf. Bedienen Sie dabei [die Deichsel](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>) wie bei einem herkömmlichen Elektrohubwagen.
2. Öffnen Sie auf dem 15-Zoll-Touchscreen „Aufgabe erstellen“.
3. Wählen Sie den Aufgabentyp und die gespeicherte Absetzposition.
4. Wählen Sie, was nach dem Absetzen geschehen soll: zum Ausgangspunkt zurückkehren, eine andere Position oder Parkposition anfahren oder „Anhalten und warten“.
5. Starten Sie die Aufgabe.
6. Das Fahrzeug fordert Sie auf, [in den Automatikmodus zu wechseln](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/>). Bestätigen Sie dies mit dem physischen LED-Taster zum Starten/Fortsetzen.
7. Die Benutzeroberfläche fordert Sie auf, vom Fahrzeug zurückzutreten. Treten Sie zurück.
8. Der J1600 [fährt autonom](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), umfährt Hindernisse, setzt die Palette auf Bodenniveau ab und führt anschließend die ausgewählte Aktion aus.

Die Route kann wenige Meter oder deutlich mehr als 100 Meter lang sein — das Prinzip bleibt gleich.

Modusanzeige und Steuerung

- Weiße Leuchten zeigen den manuellen Modus an; im Automatikmodus zeigen blaue Lichtleisten das Schutzfeld rund um das Fahrzeug an.
- Mit einem [Schlüsselschalter mit drei Schaltstellungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) wählen Sie zwischen Aus, ausschließlich manuellem Betrieb und Automatikmodus.
- Fassen Sie jederzeit die Deichsel an oder bewegen Sie sie, um die manuelle Steuerung sofort wieder zu übernehmen. Not-Halt-Taster und Deichselstellungsschalter stoppen das Fahrzeug — siehe [Funktionsweise der Sicherheitssysteme des J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/how-j1600-safety-works/).

Warum die Aufnahme manuell bleibt

Die richtige Positionierung der Gabeln, die Stabilität der Last, der Zustand der Palette und das Anfahren auf engem Raum erfordern menschliches Urteilsvermögen. Dadurch, dass diese Schritte manuell bleiben, kommt der J1600 ohne die Integration, Infrastruktur und kontrollierten Prozesse aus, die eine Vollautomatisierung erfordert — darauf beruhen [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) und die [Automatisierung mit dem Menschen im Regelkreis](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/). Hinweise für Lasten, die besondere Sorgfalt erfordern, finden Sie unter [Empfindliche oder instabile Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/).

Wie schnell neues Bedienpersonal den Ablauf erlernt

Eine [Schulung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) dauert bei Personen, die bereits Elektrohubwagen bedienen können, etwa 30 Minuten. Bei einer öffentlichen Testveranstaltung [steuerte eine Person den J1600 gleich bei der ersten Nutzung manuell](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/customer-stories/video-case-stories/), speicherte eine Position, erstellte eine Aufgabe vom Typ Deliver and Return, bestätigte den Wechsel in den Automatikmodus und beobachtete, wie das Fahrzeug selbstständig an Personen vorbeifuhr — und all das beim ersten Kontakt mit der Maschine.

Varianten des Grundablaufs

Durch die Auswahl nach dem Absetzen in Schritt 4 unterscheiden sich die benannten Aufgabenmuster (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>):

- Deliver and Return (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>) — die häufigste Aufgabe
- 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/>)
- A-to-B-to-C Transport (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>)
- Come-to-Me (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/>) — das Fahrzeug kommt zuerst zu Ihnen

Zielpositionen legen Sie wie unter Temporäre Position einrichten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>) beschrieben an. Den gesamten Funktionsumfang des Fahrzeugs finden Sie in der J1600-Übersicht (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>).