



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Temporäre Position einrichten · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup>

Temporäre Position einrichten

Das Hinzufügen eines Ziels zum J1600 dauert nur wenige Minuten und erfordert keine Fachkenntnisse: Fahren Sie dorthin, tippen Sie auf **Position speichern**, vergeben Sie einen Namen – fertig. Dies ist die Grundlage für jeden [flexiblen Einsatz](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/operational-flexibility/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/operational-flexibility/>) des Fahrzeugs, beispielsweise für temporäre Lagerbereiche, verlegte Bereitstellungsflächen, neue Arbeitszellen oder saisonal genutzte Bereiche. Eine Position, die sich in wenigen Minuten erstellen lässt, kann bei Bedarf problemlos wieder verworfen werden.

Position speichern

1. Fahren Sie den J1600 mit der Deichsel manuell zur gewünschten Position. Er lässt sich wie ein gewöhnlicher Elektrohubwagen bedienen. Während der Fahrt erfasst das Fahrzeug kontinuierlich seine Umgebung und aktualisiert seine 3D-Karte.
2. Tippen Sie auf dem Touchscreen auf **Position speichern**.
3. Benennen Sie die Position – zum Beispiel `pallet1` oder „Pallet Bay 1“, wie im [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/>) des Unternehmens gezeigt.
4. Wiederholen Sie diesen Vorgang für alle im Betrieb benötigten Positionen.

Es gibt **keine softwareseitige Begrenzung** für die Anzahl der [gespeicherten Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>). Praktisch begrenzt nur die verfügbare Fläche ihre Anzahl.

Neue Position verwenden

Die Position steht beim Erstellen einer Aufgabe sofort zur Verfügung: Wählen Sie sie als Absetzziel, kombinieren Sie sie mit einem beliebigen Verhalten nach dem Absetzen und führen Sie die Aufgabe aus. Den vollständigen Ablauf finden Sie unter [Manuelle Aufnahme 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/>). Da das Fahrzeug seine Routen selbst plant, kann die neue Position sofort mit allen vorhandenen Positionen verwendet werden. Routen müssen nicht für jedes Positionspaar neu eingelernt werden. Siehe [Dynamische Routenänderungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

Die Ersteinrichtung erfolgt genauso

Die Inbetriebnahme eines J1600 (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/first-time-setup/>), besteht aus der Wiederholung dieses Verfahrens: Schalten Sie den J1600 ein, folgen Sie dem Tutorial auf dem Bildschirm, fahren Sie die Betriebsstätte ab, damit das Fahrzeug sie kartiert (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>), und speichern Sie jedes Ziel. Es sind weder Führungsspuren noch Drähte, Reflektoren oder bauliche Veränderungen erforderlich. Für den Grundbetrieb ist WLAN optional (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). Die typische Einrichtung dauert mehrere Stunden bis zu einem Tag (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/faster-deployment/>), je nach Umfang (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/deployment-scope-examples/>). Das optionale fünftägige Installations- und Inbetriebnahmepaket umfasst das Erstellen von bis zu 25 validierten Absetzpositionen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) – siehe die J1600-Übersicht (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>).

Warum das Bedienpersonal dies selbst übernimmt

Das Einlernen von Routen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/>) gehört zu den Aufgaben, die das Unternehmen bewusst dem Menschen überlässt: Zu einer neuen Position zu fahren und sie zu speichern, macht es unnötig, einen Automatisierungsexperten hinzuzuziehen, der die Karte neu programmiert. Dadurch ist der J1600 an Bestandsstandorten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>), in temporären Lagerbereichen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>), bei wechselnden Puffer- und Bereitstellungsbereichen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>) und in Cross-Docking-Bereichen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>) praxistauglich. Layouts ändern sich, und das Bedienpersonal vor Ort kann direkt darauf reagieren. Dieses Prinzip ist ein zentraler Bestandteil der Automatisierung mit eingebundenem Menschen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

Anforderungen an die Position

Eine Absetzposition muss sich im ebenen Innenbereich der Betriebsstätte (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) befinden:
Steigfähigkeit im Automatikmodus 0 %, Böden gemäß TR34 FM3, Unebenheiten bis

25 mm, Spalten bis 20 mm und Temperaturbereich 5–40 °C. Siehe die [technischen Daten des J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).