



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Puffer- und Bereitstellungsmanagement · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management>

Puffer- und Bereitstellungsmanagement

Puffer und Bereitstellungsflächen gleichen zeitliche Unterschiede zwischen Prozessschritten aus: zwischen zwei Produktionslinien, zwischen Produktion und [Versand](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/industries/shipping-and-dispatch/) oder zwischen [Wareneingang](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/) und Einlagerung. Ihre laufende Versorgung und Räumung erfordert kontinuierliche, repetitive Transporte – genau für diese Arbeit ist der J1600 ausgelegt.

So funktioniert der Materialfluss

Der J1600 transportiert Paletten zwischen Produktionslinien, Bereitstellungsflächen und Lagerbereichen. Wo Beurteilung erforderlich ist, nimmt das Bedienpersonal die Palette [manuell auf](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/). Den Fahrweg übernimmt der Roboter:

1. Nehmen Sie die Palette am Linienende, im Lagerbereich oder im Wareneingang auf.
2. Wählen Sie auf dem Touchscreen den gespeicherten Puffer- oder Bereitstellungspunkt aus.
3. Wählen Sie das Verhalten nach der Ablieferung. Bei Bereitstellungsaufgaben hält **Anhalten und warten** den Roboter an der Bereitstellungsfläche, damit Sie ihm ein neues Ziel zuweisen können. **return to origin** („Zum Ausgangspunkt zurückkehren“) hält dagegen einen kontinuierlichen Versorgungsumlauf aufrecht.
4. Bestätigen Sie den Autonommodus und entfernen Sie sich vom J1600.

Die beiden bei Pufferaufgaben am häufigsten verwendeten Aufgabenmuster finden Sie unter [Deliver and Wait](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/) und [Deliver and Return](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/).

Ein gleichmäßigerer Materialfluss als Ziel

Wenn der Roboter die Puffertransporte übernimmt, wird der Betriebsablauf gleichmäßiger: Lieferungen werden zuverlässig wiederholt, statt davon abzuhängen, ob gerade jemand für den Transport verfügbar ist. Ein gleichmäßigerer Materialfluss

und Durchsatz, der [produktivere Einsatz von Fachpersonal](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/labor-reallocation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/labor-reallocation/>) und weniger [repetitive Laufwege](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/reduction-in-manual-walking/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/reduction-in-manual-walking/>), sind die wichtigsten Ergebnisse, die der J1600 in dieser Anwendung erzielen soll. [Produktionslogistik](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/industries/internal-production-logistics/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/industries/internal-production-logistics/>) und Puffermanagement gehören zu den Hauptanwendungen, für die das Unternehmen das Produkt entwickelt und anbietet.

Pufferflächen ändern sich – gespeicherte Positionen auch

Pufferzonen gehören zu den kurzlebigsten Positionen in einem Betrieb. Wenn eine Bereitstellungsspur verlegt oder bei einer Nachfragespitze ein neuer Puffer eingerichtet wird:

- legen Sie die Position innerhalb weniger Minuten an, 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/>);
- kombinieren Sie sie für [Mehrpunktabläufe](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport/>) nach Bedarf mit vorhandenen Positionen neu;
- für längerfristig genutzte Überlauflächen eignet sich das unter [Temporäre Lagerung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>) beschriebene Muster.

Softwareseitig ist 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/>) nicht begrenzt; die verfügbare Bodenfläche setzt die praktische Grenze.

Eignung und Grenzen

Puffer- und Bereitstellungstransporte eignen sich für den J1600, wenn die Routen innerhalb von Gebäuden verlaufen und eben sind (Steigfähigkeit im Automatikbetrieb: 0 %), die Absetzpunkte auf Bodenhöhe liegen und die Lasten auf Ladungsträgern mit offener Unterseite 1.600 kg nicht überschreiten. Die Ladungsträger dürfen einschließlich Überstand maximal 1.250 × 1.250 mm groß sein. Siehe [Offene Gitterboxen und alternative Ladungsträger](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>) und 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/>).

Angrenzende Materialflüsse: vorgelagert die Produktionsversorgung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/>), nachgelagert der Transport von der Produktion zum Versand (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>).