



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Mehrpunkt-Palettentransport · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/multi-point-pallet-transport>

Mehrpunkt-Palettentransport

In der Praxis verlaufen Palettentransporte selten nur von A nach B. Waren werden von mehreren Ausgangspunkten zu mehreren Zielen transportiert, und die Kombinationen ändern sich täglich. Der J1600 bewältigt dies als Mehrpunkt-zu-Mehrpunkt-Transport: Jede gespeicherte Position lässt sich mit jeder anderen kombinieren, ohne jede Kombination einzeln einzulernen.

Das Positionsmodell

- Um eine Position anzulegen, fahren Sie den J1600 manuell dorthin und tippen auf **Position speichern**.
- Die Anzahl der [gespeicherten Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) ist softwareseitig nicht begrenzt — praktische Grenzen ergeben sich nur aus der verfügbaren Fläche.
- Der Roboter navigiert von seiner jeweiligen Position aus zu jeder gespeicherten Position. Sie lernen keine Routen zwischen Positionspaaren ein. Sie speichern Positionen, und die [3D-LiDAR-SLAM-Navigation](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) plant jede Route selbstständig.

Diese letzte Eigenschaft unterscheidet das [Einlern- und Wiederholverfahren](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/) mit gespeicherten Positionen von einer Automatisierung mit festen Routen: Zehn gespeicherte Positionen ermöglichen bereits alle Kombinationen zwischen diesen Positionen. Siehe [Temporäres Einrichten von Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) und [Dynamische Routenänderungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/).

Aufgabenmuster für Mehrpunkttransporte

Muster	Verhalten	Typischer Einsatz
Deliver and return	Palette an B absetzen und zu A zurückkehren	Wiederkehrende Versorgungsrounden — siehe Deliver and Return (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/)
A-to-B-to-C	Palette an B absetzen und leer zu C weiterfahren	Verkettete Abläufe, Umpositionierung — siehe A-to-B-to-C Transport (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/)
Deliver and wait	Palette an B absetzen und dort warten	Bereitstellspuren — siehe Deliver and Wait (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/)
Deliver and park	Palette an B absetzen und zum Parkplatz fahren	Ende eines Transportzyklus — siehe Deliver and Park (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/)
Come-to-me	Roboter fährt zur anfordernden Person	Abholung bei Bedarf — siehe Come-to-Me (https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/)

Jede Aufgabe beginnt auf die gleiche Weise: manuelle Palettenaufnahme, Auswahl des Ziels und des Verhaltens nach dem Absetzen auf dem Touchscreen sowie Bestätigung des Autonommodus mit dem physischen Starttaster. Siehe [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/>).

Einsatzbereiche für Mehrpunkttransporte

- **[Cross-Docking](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/)** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>): Das Verschieben von Paletten zwischen mehreren Toren und Bereitstellspuren ist der kennzeichnende Anwendungsfall für Mehrpunkttransporte.
- **[Puffer- und Bereitstellflächen verwalten](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/>): Produktionslinien, Pufferbereiche und Lagerzonen bilden ein Netzwerk mit vielen Ausgangspunkten und Zielen.

- **Zwischenlagerung** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>): Temporär benötigte Positionen lassen sich dem Netzwerk hinzufügen und wieder daraus entfernen, ohne weitere Anpassungen vorzunehmen.
- **Veränderte Betriebsabläufe**: Wenn sich die Materialflüsse ändern, fügen Sie Positionen statt neuer Projekte hinzu — ein geeigneter Anwendungsfall für die **Automatisierung im Bestand** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>).

Tragfähigkeit und Einsatzgrenzen

Der J1600 transportiert pro Fahrt bis zu 1.600 kg mit einer Geschwindigkeit von bis zu 5,4 km/h auf ebenen Fahrwegen im Innenbereich und setzt Paletten auf Bodenniveau ab. Ladungsträger müssen einen offenen Unterbau aufweisen und dürfen einschließlich Überständen höchstens 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/>) und die **technischen Daten des J1600** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).