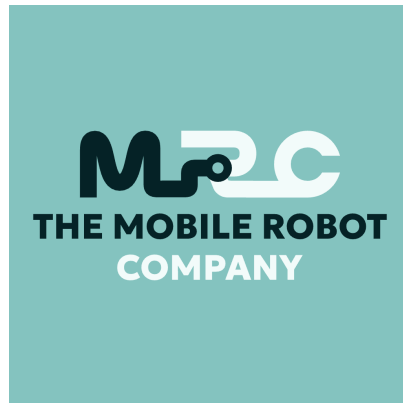




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Transport von der Produktion zum Versand · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-to-shipping-transport>

Transport von der Produktion zum Versand

Am Ende der Produktionslinie müssen fertige Paletten zum **Versand** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/industries/shipping-and-dispatch/>), oder auf eine Bereitstellspur für den Versand gelangen. Dieser wiederkehrende Transportweg hält das Bedienpersonal jedes Mal von der Linie ab. Mit dem J1600 nimmt das Bedienpersonal am Linienende die Palette auf und startet die Aufgabe. Der Roboter übernimmt den Transport.

So funktioniert der Ablauf

1. **Nehmen Sie die fertige Palette am Linienende manuell auf** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>).
2. Wählen Sie auf dem Touchscreen den gespeicherten Absetzpunkt im Versand- oder Bereitstellungsbereich aus.
3. Wählen Sie das Verhalten nach der Zustellung:
 - **Zum Ausgangspunkt zurückkehren**, damit der J1600 sofort die nächste Palette abholen kann — siehe **Deliver and Return** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>);
 - **Anhalten und warten**, damit der J1600 auf der Bereitstellspur bleibt, bis er eine neue Anweisung erhält — siehe **Deliver and Wait** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>);
 - **Zum Parkplatz fahren**, wenn der Transport abgeschlossen ist, damit der J1600 nicht im Weg steht — siehe **Deliver and Park** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>).
4. **Bestätigen Sie den Autonommodus** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), mit dem Starttaster und treten Sie aus dem Fahrbereich.

Der Roboter setzt die Palette auf der Bereitstellspur auf dem Boden ab. Dies eignet sich für Versandspuren mit Bodenstellplätzen. Das Beladen des Aufliegers bleibt manuell: Überladebleche und der Innenraum des Aufliegers überschreiten die im Autonommodus zulässige Steigung von 0 %. Im manuellen Modus bewältigt der J1600 unbeladen Steigungen bis 5 % und bei voller Last bis 3 %.

Produktivität an der Linie erhalten

Bei jeder autonomen Fahrt bleibt das Bedienpersonal im wertschöpfenden Teil des Prozesses, anstatt [Paletten zu Fuß](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/reduction-in-manual-walking/) durch das Gebäude zu transportieren. Ein gleichmäßigerer Warenfluss zum Versand, weniger nicht wertschöpfender Transport und ein [produktiverer Einsatz von Fachkräften](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/labor-reallocation/) sind die Ziele dieses Ablaufs. Der wiederkehrende Transportabschnitt ist so ausgelegt, dass [bis zu 80 % der Bedienzeit](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/productivity-improvements/) entfallen.

Wenn das Versandvolumen stark ansteigt, wird die Fläche durch bereitgestelltes Versandgut eng. Das 360°-Sicherheitsfeld des J1600 und seine geschwindigkeitsabhängigen Schutzfelder sichern die Fahrt durch den Verkehr ab — siehe [Betrieb in stark frequentierten Bereichen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/operation-in-crowded-environments/). In unvorhergesehenen Situationen übernimmt das Bedienpersonal die Steuerung im manuellen Modus, wie unter [Umgang mit Ausnahmen und unregelmäßigen Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) beschrieben.

Kombination mit vorgelagerten Abläufen

Ein J1600 kann im [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) beide Materialflussrichtungen der Linie bedienen: Materialzufuhr über die [Produktionsversorgung](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/) und Fertigwarentransport über den hier beschriebenen Ablauf. [A-nach-B-nach-C-Aufgaben](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) verknüpfen dabei die einzelnen Transportabschnitte. Bereitstellspuren für den Versand werden wie alle anderen Positionen gespeichert. Wenn sich der Versandplan ändert, können sie innerhalb weniger Minuten hinzugefügt oder verschoben werden — siehe [Temporäre Positionen einrichten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) und [Puffer- und Bereitstellungsmanagement](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/).

Anforderungen an Last und Route

Bis zu 1.600 kg pro Fahrt auf einem Ladungsträger mit offenem Unterbau, mit maximalen Abmessungen von 1.250 × 1.250 mm einschließlich Überstand und einer Lasthöhe bis 1.700 mm ab Boden, auf [ebenen Routen im Innenbereich](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/).

[robot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/)) bei 5–40 °C. Details:
[Offene Gitterbehälter 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/>) · [Technische Daten des J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).