



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Temporäre Lagerung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage>

Temporäre Lagerung

Bedarfsspitzen, Saisonbestände und Projektbestände erfordern Bodenlagerflächen, die in diesem Monat benötigt werden und im nächsten wieder verschwinden. Für den J1600 ist ein Lagerplatz lediglich eine [gespeicherte Position](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>). Temporäre Lagerbereiche lassen sich daher ohne Automatisierungsplanung einrichten, nutzen und wieder aufgeben.

Temporären Lagerplatz einrichten

1. Fahren Sie den J1600 im manuellen Modus an die gewünschte Stelle.
2. Tippen Sie auf **Position speichern** und benennen Sie die Position.
3. Senden Sie anschließend Paletten im Autonommodus dorthin.

Damit ist die Einrichtung abgeschlossen. Eine neue Position lässt sich innerhalb weniger Minuten anlegen. Die Anzahl der gespeicherten Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Schienen, Leitdrähte, Reflektoren oder bauliche Änderungen sind nicht erforderlich. Eine ausführliche Beschreibung des Ablaufs finden Sie unter [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/>).

Temporären Lagerbereich nutzen

- **Bestücken:** Nehmen Sie jede Palette manuell auf, wählen Sie die temporäre Position aus und lassen Sie den Roboter die Palette dort auf Bodenhöhe absetzen. Wählen Sie **return to origin** („zum Ausgangspunkt zurückkehren“), um einen kontinuierlichen Umlauf aufrechtzuerhalten — siehe [Anliefern und zurückkehren](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>).
- **Räumen:** Wenn der Bestand weitertransportiert wird, können dieselben Positionen umgekehrt als Ausgangspunkte für den [Transport zur Produktion](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/warehouse-to-production-transport/>), den Versand oder die dauerhafte Einlagerung dienen.
- **Kombinieren:** Temporäre Positionen lassen sich frei mit allen anderen gespeicherten Positionen kombinieren. Dadurch können sie ohne neue Aufgaben für jedes Positionspaar in [Mehrpunktabläufe](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/multi-point-tours/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/multi-point-tours/>)

[ations/use-cases/multi-point-pallet-transport/](#)) und das [Cross-Docking](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>) eingebunden werden.

Vorteile bei wechselnden Betriebsabläufen

Variable Layouts, temporäre Lagerbereiche und ein wechselndes Artikelsortiment sind genau die Bedingungen, an die sich starre Automatisierungslösungen nur langsam anpassen lassen. Da der J1600 die Umgebung mit [3D LiDAR SLAM](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>), kartiert und sein Umgebungsmodell kontinuierlich aktualisiert, muss ein umgestalteter Lagerbereich nicht von einer Automatisierungsfachkraft neu konfiguriert werden. Das Bedienpersonal fährt die Position an, speichert sie und setzt die Arbeit fort. Siehe [Automatisierung im Bestand](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>) und [Dynamische Routenänderungen](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/dynamic-route-changes/>).

Pufferflächen zwischen Produktionsschritten funktionieren nach demselben Prinzip, werden jedoch kurzfristiger genutzt — siehe [Puffer- und Bereitstellungsflächen verwalten](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>).

Einsatzgrenzen

Temporäre Lagerplätze müssen [an der autonomen Route auf ebenen Hallenböden liegen](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/route-and-floor-suitability/>) (die Steigfähigkeit im Automatikbetrieb beträgt 0 %) und sich innerhalb der [Betriebsumgebung](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) des J1600 von 5–40 °C befinden. Die praktische Kapazität wird durch die verfügbare Lagerfläche begrenzt, nicht durch die Software. Siehe [Technische Daten des J1600](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).