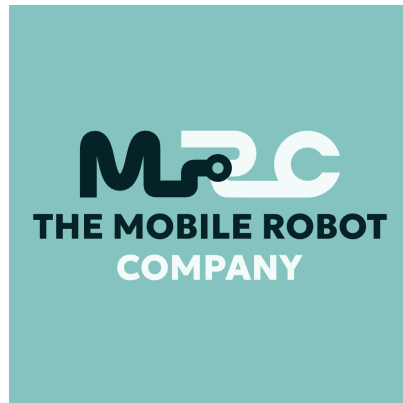




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Glossar · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/glossary>

Glossar

Kompakte Definitionen der im Wissenscenter verwendeten Begriffe in alphabetischer Reihenfolge. Ausführlichere Erläuterungen zu den zentralen Konzepten finden Sie unter den Links.

A–C

AGV — Fahrerloses Transportfahrzeug (Automated Guided Vehicle) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/mobile-robot-terminology/>); die herkömmliche Automatisierungskategorie, der die Produktklasse des J1600 zwischen manuellen Hubwagen und Vollautomatisierung gegenübersteht.

AMR — Autonomer mobiler Roboter; eine allgemeine Bezeichnung für den J1600 und vergleichbare mobile Automatisierungslösungen.

API / REST API — Softwareschnittstelle zur Anbindung des J1600 an andere Software und Anlagen; in Advanced software (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/advanced-software/>) enthalten. Siehe REST-API-Dokumentation (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/>).

Automatisches Laden — Optionale Funktion, bei der der J1600 zu einer Ladestation fährt, sich positioniert und über ausfahrbare Kontaktplatten lädt; eine Funktion für weitergehende Automatisierung. Siehe Automatisches Laden (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>).

Boomerang — Aufgabenmuster: An ein Ziel liefern und zurückkehren (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>) zum Ausgangspunkt beziehungsweise zum Bedienpersonal. Siehe Beispielabläufe (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/example-workflows/>).

Brownfield — Eine bestehende Anlage oder ein bestehender Prozess, die nicht für eine neue Automatisierung ausgelegt sind. Der J1600 ist für Bestandsstandorte (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/>) konzipiert.

CE-gekennzeichnet — Europäische Konformitätskennzeichnung; der J1600 ist CE-gekennzeichnet. Siehe CE-Konformitätserklärung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/certificates/ce-declaration-of-conformity/>).

Come to me — Funktion für weitergehende Automatisierung, mit der der J1600 über eine mobile App oder Weboberfläche zu einer Position angefordert wird. Siehe [Come-to-Me](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/>).

D-I

Dual Mode — Manueller Hubwagenbetrieb und vom Bedienpersonal gestartete autonome Fahrt in einem Fahrzeug. Siehe [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/dual-mode/>).

EPAL — Palettenformate der European Pallet Association; der J1600 unterstützt die [EPAL-Europapalette, EPAL 3 und EPAL 6](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>).

Vorführzentrum — Ein von einem Partner betriebenes Vorführzentrum mit einem fest zugeordneten J1600, Paletten und Ladegeräten für praktische Kundenvorführungen.

Fleet Manager — Fahrzeugbezogene Software für den koordinierten Betrieb von J1600-Flotten mit mehreren Fahrzeugen. Siehe [Fleet Manager-Leitfaden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/fleet-manager-guide/>).

GMA-Palette — Palettenformat der Grocery Manufacturers Association; Ausführungen mit offener Unterseite werden innerhalb der Größenbeschränkungen des J1600 unterstützt.

HMI — Mensch-Maschine-Schnittstelle; der J1600 verfügt über ein [15-Zoll-Multitouchdisplay](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/>).

Mensch im Regelkreis — Betriebskonzept, bei dem das Bedienpersonal für Entscheidungen, Aufgabenstart, Lastaufnahme und Übernahme der Steuerung verantwortlich bleibt. Siehe [Human-in-the-Loop-Automatisierung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/human-in-the-loop-automation/>).

IFOY — Auszeichnung „International Intralogistics and Forklift Truck of the Year“. Der J1600 wurde als „[Industrial Truck of the Year 2026](https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/awards/ifoy-award-2026/)“ (<https://info.mobilerobot.com/de-de/newsroom/awards/ifoy-award-2026/>) ausgezeichnet.

IP21 — Schutzart des J1600: geschützt gegen feste Fremdkörper größer als 12,5 mm sowie gegen senkrecht fallendes Tropfwasser; nur für Innenbereiche.

J–P

J1600 — Der selbstfahrende Hubwagen von [The Mobile Robot Company](https://info.mobilerobot.com/de-de/company/about/company-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/company/about/company-overview/>) mit 1.600 kg Tragfähigkeit und Dual Mode. Siehe [J1600-Übersicht](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>).

LiDAR — Lasersensor zur Entfernungsmessung. Der J1600 verwendet einen 3D-LiDAR-Sensor für Kartierung und Navigation sowie zwei 2D-Sicherheits-LiDAR-Sensoren für die Schutzfelder.

LiFePO4 — Lithium-Eisenphosphat, die Batteriechemie des J1600. Siehe [Batteriespezifikationen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/battery-specifications/>).

Niederhubwagen — Flurförderzeugklasse für Fahrzeuge, die Lasten für den Transport anheben, statt sie zu stapeln; die IFOY-Bewerungskategorie des J1600.

Palettenposition — Ein [gespeichertes Ziel, das durch Fahren des Fahrzeugs zu einer Position](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/saving-the-first-location/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/saving-the-first-location/>) und Tippen auf **Position speichern** erstellt wird.

Performance Level (PL) — Zuverlässigkeitsstufe einer Sicherheitsfunktion nach [EN ISO 13849-1](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/standards/iso-13849-1/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/standards/iso-13849-1/>); die Sicherheitsfunktionen des J1600 reichen von [PL b bis PL d](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/performance-levels/>).

POC — [Machbarkeitsnachweis \(Proof of Concept\)](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/proof-of-concept-planning/>); eine Validierung am Einsatzort vor einer umfangreicheren Beschaffung oder Einführung.

S–Z

SLAM — Simultane Positionsbestimmung und Kartierung; der J1600 nutzt [3D LiDAR SLAM](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/>) auf einem industriellen NVIDIA-Jetson-KI-Computer.

Standard software — Die [J1600-Software mit geringem Konfigurationsaufwand](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/standard-software/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/software/standard-software/>), die auf dem Prinzip „Einlernen und Wiederholen“ basiert und für den Einsatz als Einzelfahrzeug vorgesehen ist.

Einlernen und Wiederholen — Aufgabenerstellung durch Vorführen: Das Bedienpersonal fährt zu einer Position und speichert sie; der J1600 fährt die Strecke autonom erneut. Siehe [Einlernen und Wiederholen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/).

Deichsel — Die manuelle Bedieneinrichtung des Hubwagens; beim J1600 trägt sie außerdem [Positionsschalter](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/) für Not-Halt und manuelle Steuerungsübernahme.

VDA 5050 — Interoperabilitätsschnittstelle für herstellerübergreifende Flotten mobiler Roboter; der J1600 unterstützt sie mit Advanced software vollständig. Siehe [Erläuterung zu VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/vda-5050-explained/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/vda-5050-explained/).

WMS — Lagerverwaltungssystem; für die grundlegende Nutzung des J1600 nicht erforderlich, wird jedoch häufig in Vollautomatisierungsprojekte integriert.

360-Grad-Schutzfeld — Die vollständige Schutzfeldabdeckung rund um den J1600 durch seine [mehrstufige Sicherheitsarchitektur](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/safety-architecture/); das Schutzfeld ist [geschwindigkeitsabhängig und vergrößert sich bei höheren Geschwindigkeiten](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/).