



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Erstellen der ersten Aufgabe · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-task>

Erstellen der ersten Aufgabe

Eine Aufgabe legt fest, wohin der J1600 eine Palette transportiert und was er anschließend tut. Diese Seite führt Sie durch die erste Ablieferung, von der manuellen Aufnahme bis zum autonomen Absetzen. Zunächst benötigen Sie mindestens eine gespeicherte Position — siehe [Speichern der ersten 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/>).

Erste Ablieferung durchführen

1. **Nehmen Sie eine freigegebene Palette manuell auf.** Die Aufnahme ist immer ein [manueller Vorgang](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>). Verwenden Sie die Deichsel und die Hubbedienelemente wie bei einem herkömmlichen Elektrohubwagen.
2. **Öffnen Sie die Aufgabenerstellung** auf dem 15-Zoll-Touchscreen.
3. **Wählen Sie den Aufgabentyp und das gespeicherte Absetzziel aus** — zum Beispiel „Drop Pallet at Location“ und die von Ihnen gespeicherte Position.
4. **Wählen Sie aus, was nach der Ablieferung geschieht:**
 - zum Ausgangspunkt oder zum Bediener zurückkehren;
 - zu einer anderen gespeicherten Position oder einer Parkposition fahren;
 - am Ziel anhalten und warten.
5. **Führen Sie die Aufgabe aus.**
6. **Bestätigen Sie den Automatikmodus.** Der J1600 fordert Sie auf, [in den Automatikmodus zu wechseln](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Bestätigen Sie dies mit der physischen LED-Start-/Go-Taste.
7. **Treten Sie zurück.** Die Bedienoberfläche fordert Sie auf, den Bereich zu verlassen, bevor sich der J1600 bewegt.
8. Der J1600 [fährt autonom](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), umfährt Hindernisse, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und führt die von Ihnen gewählte Folgeaktion aus.

Die in der Praxis häufigste Aufgabe folgt genau diesem Muster: [manuelle Aufnahme, autonome Ablieferung](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/>), Absetzen auf Bodenhöhe und Rückkehr zum

Ausgangspunkt. Die Route kann wenige Meter oder deutlich mehr als 100 Meter lang sein — das Prinzip bleibt gleich.

Ablauf während der Ausführung

- Weiße Leuchten zeigen den manuellen Modus an. Im Automatikmodus markieren blaue Bodenlichtstreifen den Schutzbereich um den J1600.
- Das [Schutzfeld passt sich der Geschwindigkeit an](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/>), und wird bei höherer Fahrgeschwindigkeit vergrößert.
- Sie können jederzeit die Kontrolle übernehmen. Greifen oder bewegen Sie dazu die Deichsel oder betätigen Sie die Bedienelemente zum Anhalten. Siehe [Manueller Modus und Autonommodus](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).

Wichtige Aufgabenregeln

- [Paletten werden immer manuell aufgenommen](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>).
- Die autonome Ablieferung erfolgt auf Bodenhöhe. Das Aufnehmen und Absetzen oberhalb der Bodenhöhe bis zu 1.600 mm ist nur manuell möglich.
- Für autonomes Fahren sind [ebene Böden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>), erforderlich (0 % Steigfähigkeit im Automatikmodus).

Weitere Aufgaben

Der J1600 unterstützt mehrere benannte Aufgabenmuster — [Boomerang](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>), [Simple ABC](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/a-to-b-to-c-transport/>), [drop and wait](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), [deliver and park](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/>), [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/>) und [multi-point flows](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/>). Eine vollständige Übersicht finden Sie unter [Aufgabenverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/use-r-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/use-r-guides/task-management/>).