



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — J1600 Kurzanleitung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide>

J1600 Kurzanleitung

Diese Anleitung führt Sie von einem neu ausgelieferten J1600 bis zum ersten autonomen Palettentransport. [Der J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>) ist bei Auslieferung einsatzbereit: Er benötigt keine Führungsschienen, Leitdrähte, Reflektoren oder baulichen Veränderungen. Außerdem ist [WLAN für die grundlegende Nutzung optional](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/>). Die Ersteinrichtung dauert je nach [Umfang](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/deployment-scope-examples/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/deployment-scope-examples/>) in der Regel einige Stunden oder einen Tag. Bedienpersonal, das bereits elektrische Hubwagen fährt, benötigt etwa 30 Minuten Schulung.

Der grundlegende Arbeitsablauf lautet: **Karte durch Abfahren erstellen, Zielpositionen speichern, [Palette manuell aufnehmen und autonom transportieren](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/>).

Bevor Sie beginnen

Prüfen Sie, ob Ihre Betriebsumgebung und Lasten [innerhalb der Einsatzgrenzen des J1600 liegen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/planning/is-the-j1600-right-for-my-application/>):

- Nur Innenbereiche und ebenerdiger Transport auf [ebenen Böden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>). Im Autonommodus beträgt die Steigfähigkeit 0 %; Steigungen und Überladebleche dürfen nur im manuellen Modus befahren werden.
- [Betriebstemperatur](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) 5–40 °C (41–104 °F), relative Luftfeuchtigkeit 20–80 %, nicht kondensierend.
- Paletten und Ladungsträger müssen unten offen sein und dürfen kein Bodenbrett aufweisen. Ihre Abmessungen dürfen einschließlich Überstand 1.250 × 1.250 mm (49 × 49 in) nicht überschreiten. Die maximale Lasthöhe beträgt 1.700 mm (67 in). Siehe [Unterstützte Paletten und Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).
- Die maximale Nutzlast beträgt 1.600 kg (etwa 3.500 lb).

Informationen zur Annahme und zum Auspacken finden Sie unter [Anlieferung und Auspacken](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>).

Schritt 1 — Einschalten und Lernprogramm ausführen

Drehen Sie den Schlüsselschalter, um den J1600 einzuschalten. Folgen Sie anschließend dem Lernprogramm auf dem [15-Zoll-Touchscreen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-reference/interface-specifications/>). Das Lernprogramm ist auf dem Gerät und online verfügbar.

Schritt 2 — Betriebsbereich durch Abfahren kartieren

Fahren Sie den J1600 mit der Deichsel manuell durch Ihren Betriebsbereich, genau wie einen herkömmlichen elektrischen Hubwagen. Während der Fahrt erstellt und aktualisiert der J1600 mit [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/>) (simultane Positionsbestimmung und Kartierung) fortlaufend eine dreidimensionale Karte der Umgebung. Änderungen an der Infrastruktur sind nicht erforderlich. Siehe [Erste Karte erstellen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-map/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-map/>).

Schritt 3 — Zielpositionen speichern

Fahren Sie zu jeder Position, an der der J1600 Paletten autonom absetzen soll. Tippen Sie auf dem Touchscreen auf **Position speichern** und benennen Sie die Position. Wiederholen Sie diesen Vorgang für jede benötigte Zielposition. Die Anzahl der gespeicherten Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Siehe [Erste Position speichern](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/>).

Schritt 4 — Palette manuell aufnehmen

[Paletten müssen immer manuell aufgenommen werden](https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/task-and-location-problems/>). Nehmen Sie mit der Deichsel und den Hubbedienelementen eine unterstützte Palette oder einen unterstützten Ladungsträger auf. Im [manuellen Modus](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/>

[user-guides/manual-operation/](#)) können Paletten in Höhen bis zu 1.600 mm (63 in) aufgenommen und abgesetzt werden.

Schritt 5 — Erste Aufgabe erstellen und ausführen

1. Öffnen Sie auf dem Touchscreen die Aufgabenerstellung.
2. Wählen Sie die Aufgabenart und eine gespeicherte Absetzposition.
3. Wählen Sie, was nach dem Absetzen geschehen soll: zur Ausgangsposition zurückkehren, zu einer anderen Position oder Parkposition fahren oder [Anhalten und warten](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
4. Starten Sie die Aufgabe.
5. Der Roboter fordert Sie auf, [in den Autonommodus zu wechseln](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/support/troubleshooting/robot-will-not-enter-autonomous-mode/>). Bestätigen Sie dies mit dem physischen Start-/Fahrtaster.
6. Treten Sie zurück, wenn die Benutzeroberfläche Sie dazu auffordert.

Der J1600 [fährt autonom](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>) mit bis zu 5,4 km/h, weicht unterwegs Hindernissen aus, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und führt die von Ihnen ausgewählte Folgeaktion aus. Siehe [Erste Aufgabe erstellen](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-task/>).

Manuelle Steuerung übernehmen

Sie können die manuelle Steuerung jederzeit wieder übernehmen, indem Sie die Deichsel greifen oder bewegen oder die Stopp- und Übersteuerungselemente verwenden. [Das Bedienpersonal startet Aufgaben immer selbst und entscheidet, wann der J1600 in den Autonommodus wechseln darf](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/human-responsibilities/>). Siehe [Manueller Modus und Autonommodus](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes/>).

VORLÄUFIGE TECHNISCHE DATEN

Die in dieser Anleitung genannten technischen Daten des J1600 vom Januar 2026 sind vorläufig und können sich ändern. Die aktuellen Werte finden Sie in den [technischen Daten](#) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).

Nächste Schritte

- [Ersteinrichtung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/first-time-setup/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/first-time-setup/) — ausführliche Beschreibung der Einrichtung einschließlich des optionalen Inbetriebnahmepakets.
- [Bedienerschulung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/) — erforderliche Schulungsinhalte und Schulungsdauer.
- [Aufgabenverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) — alle Aufgabenmuster für weitere Transportabläufe.
- [Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/) (https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/) — Optionen für manuelles und automatisches Laden.