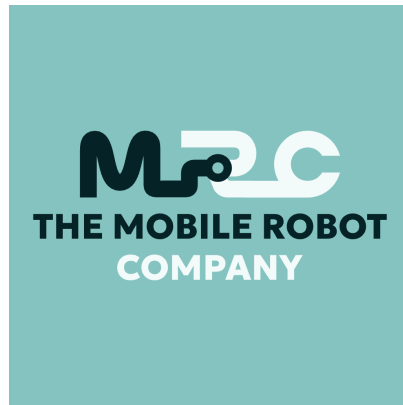




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Manueller Modus und Autonommodus · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/manual-and-autonomous-modes>

Manueller Modus und Autonommodus

Der J1600 ist ein Fahrzeug mit Dual Mode: eine Maschine, die sowohl als herkömmlicher handgeführter Elektrohubwagen als auch als selbstfahrender Roboter eingesetzt wird. Das Verständnis der beiden Modi und der Übergabe zwischen ihnen ist für die Bedienung grundlegend. Informationen zum zugrunde liegenden Konzept finden Sie unter [Dual Mode](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/>), und [Automatisierung mit menschlicher Kontrolle](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/>).

Manueller Modus

Im manuellen Modus steuert eine Person die Deichsel und die Hubfunktionen wie bei einem herkömmlichen Elektrohubwagen:

- Palettenaufnahme und -abgabe in Höhen bis zu 1.600 mm (63 in);
- volle Tragfähigkeit von 1.600 kg;
- präzise Aufnahme, schwierige Anfahrten, [empfindliche oder instabile Lasten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/sensitive-or-unstable-loads/>), hohes Verkehrsaufkommen und [Ausnahmefälle](https://info.mobilerobot.com/de-de/application-scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/application-scenarios/handling-exceptions-and-irregular-loads/>);
- Steigfähigkeit von 5 % ohne Last und 3 % bei voller Last — Rampen und Überladebrücken müssen manuell befahren werden.

Weiß Leuchten zeigen den manuellen Modus an. Die vollständige Anleitung finden Sie unter [Manueller Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Autonommodus

Im Autonommodus fährt der J1600 mit bis zu 5,4 km/h selbstständig zu einer gespeicherten Zielposition, weicht Hindernissen aus, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und fährt anschließend je nach Aufgabe zurück, zur Parkposition, weiter oder wartet:

- Autonomes Fahren darf nur in Innenbereichen und auf [ebenen Böden](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (0 % Steigfähigkeit);
- blaue Lichtstreifen auf dem Boden zeigen das Schutzfeld an, [das sich mit zunehmender Geschwindigkeit vergrößert](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/safety-field-adjustment/);
- ein 360°-Schutzfeld deckt die Vorwärts- und Rückwärtsfahrt ab.

Die vollständige Anleitung finden Sie unter [Autonomer Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/).

Der Schlüsselschalter

Ein [Schlüsselschalter mit drei Stellungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/mode-selection/) wählt den Betriebszustand:

Stellung	Bedeutung
Ausgeschaltet	Fahrzeug ausgeschaltet
Manuell	Nur manueller Betrieb
Automatik	Autonome Aufgabenausführung freigegeben

Übergabe: Autonommodus aktivieren

[Das Bedienpersonal — niemals der Roboter — startet den autonomen Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/operator-manual/):

1. Erstellen oder wählen Sie auf dem Touchscreen eine Aufgabe und führen Sie sie aus.
2. Der Roboter fordert Sie auf, das [Aktivieren des Autonommodus](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/manual-and-autonomous-mode-safety/) zu bestätigen.
3. Bestätigen Sie mit der physischen LED-Taste zum Starten/Fortsetzen.
4. Die Bedienoberfläche fordert Sie auf, den Bereich zu verlassen; der Roboter startet erst nach der Bestätigung.

Übernahme: zur manuellen Steuerung zurückkehren

Die manuelle Steuerung kann jederzeit sofort übernommen werden:

- Beim Ergreifen oder Bewegen der Deichsel wechselt das Fahrzeug zurück zur manuellen Steuerung;
- **Deichselpositionsschalter** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-functions/tiller-detection/>), schalten je nach Deichselstellung auf Not-Halt oder manuelle Steuerung;
- **drei Not-Halt-Taster** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) und ein Auffahrschalter am Deichselkopf (Stopp und Rückwärtsfahrt) sorgen für sofortiges Anhalten.

Die sofortige Übernahme durch eine Person ist ein zentraler Bestandteil des Produktkonzepts — menschliches Urteilsvermögen gilt als Bestandteil des Systems und nicht als Fehlerfall.

Funktionsstufen

Stufe	Funktionsumfang
Manuelle Funktionen	Palettenaufnahme und -abgabe bis 1,6 m; vollständige manuelle Deichselsteuerung
Basisautomatisierung	Automatische Aufgaben auf dem Bildschirm starten; Positionen speichern; Paletten auf Bodenhöhe absetzen; selbstständig zu gespeicherten Positionen fahren; zum Bedienpersonal zurückkehren; zur Parkposition fahren
Erweiterte Automatisierung	Come-to-me; automatisches Laden; VDA 5050 Fleet Manager; API-Integrationen

Die Funktionsstufen beschreiben die Fähigkeiten der Maschine. Sie sind von den im **Benutzerhandbuch zum J1600** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#software-versions>) beschriebenen Paketen Standard software und Advanced software getrennt zu betrachten.