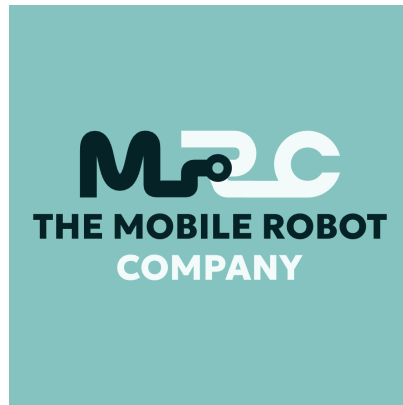




The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Erste Position speichern · 2026-08-04

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

Erste Position speichern

Eine Position ist ein gespeichertes Ziel, das der J1600 im Autonommodus anfahren kann. Das Erstellen dauert nur wenige Minuten und erfordert weder Programmierkenntnisse noch fachkundige Unterstützung: Fahren Sie die Position einmal an und speichern Sie sie.

Position erstellen

1. Fahren Sie den J1600 mit der Deichsel manuell genau an die Position, an der Paletten im Autonommodus abgesetzt werden sollen. Im Automatikmodus setzt der J1600 die Palette auf dem Boden ab. Wählen Sie daher eine freie Bodenfläche.
2. Tippen Sie auf dem Touchscreen auf **Position speichern**.
3. Geben Sie der Position einen leicht erkennbaren Namen, zum Beispiel `pallet1` oder „Palettenplatz 1“.
4. Wiederholen Sie diese Schritte für jedes benötigte Ziel.

Verhalten von Positionen

- **Keine softwareseitige Begrenzung.** Sie können beliebig viele Positionen speichern. Die praktische Grenze bildet die verfügbare Lagerfläche.
- **Frei kombinierbar.** Jede gespeicherte Position kann in jeder Aufgabe als Ziel dienen. Sie müssen nicht jede Verbindung von A nach B einzeln einlernen. Der J1600 plant die Route zwischen den gespeicherten Positionen selbstständig auf der Karte, die während Ihrer manuellen Fahrt erstellt wurde. 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/>).
- **Einfach zu ändern.** [Fügen Sie bei veränderten Anforderungen innerhalb weniger Minuten eine neue Position hinzu](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/temporary-location-setup/>), beispielsweise für eine [temporäre Lagerfläche](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>), eine neue Bereitstellungsspur oder eine andere Abladeposition an der Produktionslinie. In solchen Situationen ist der Mensch einer starren Automatisierungslösung überlegen: Sie fahren die Position an und speichern sie, statt die IT-Abteilung mit der Neuprogrammierung der Karte zu beauftragen.

- **Parkpositionen inbegriffen.** Positionen können auch als [Parkpositionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-park/) dienen, die der J1600 nach einer Anlieferung anfährt.

Erste Position verwenden

Sobald mindestens eine Position gespeichert ist, können Sie die erste Aufgabe erstellen: Nehmen Sie eine Palette manuell auf, wählen Sie die Position als Abladeziel und [bestätigen Sie den Autonommodus](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/). Fahren Sie mit [Erste Aufgabe erstellen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/creating-the-first-task/) fort.

Informationen zur laufenden Verwaltung einer wachsenden Anzahl von Positionen finden Sie unter [Positionsverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/).