



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Kartierung und Einrichtung von Absetzpositionen · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup>

Kartierung und Einrichtung von Absetzpositionen

Der J1600 kartiert eine Betriebsstätte, während er manuell durch sie gefahren wird. Es sind weder eine Vermessung noch ein CAD-Import oder die Installation von Infrastruktur erforderlich. Der Roboter erstellt und aktualisiert eine 3D-Karte, während er vom Bedienpersonal gefahren wird. Anschließend fährt er selbstständig die von Ihnen gespeicherten Positionen an. Diese Seite beschreibt die Erstkartierung, das Erstellen von Absetzpositionen und die erste Aufgabe.

So funktioniert die Kartierung

Der Roboter verwendet [3D-LiDAR-SLAM](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/navigation-and-obstacle-avoidance/) (gleichzeitige Positionsbestimmung und Kartierung), das auf einem industriellen NVIDIA-Jetson-KI-Computer verarbeitet wird. Während Sie manuell fahren, erfasst und aktualisiert er kontinuierlich seine Umgebung. Dabei scannt er Strukturen in Höhen von bis zu 70 m über dem Fahrzeug. Er benötigt weder fest installierte Fahrspuren noch Leitdrähte, Reflektoren oder bauliche Veränderungen. Die Karte wird fortlaufend an Veränderungen in der Betriebsstätte angepasst. Dadurch ist der J1600 besonders für [Bestandsanlagen](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/brownfield-automation/) mit wechselnden Layouts geeignet.

Die Begriffe werden im [Glossar](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/glossary/) erläutert.

Ersteinrichtung

1. Schalten Sie den J1600 ein und folgen Sie der Anleitung auf dem Bildschirm.
2. Fahren Sie den J1600 mit der Deichsel manuell durch die Betriebsstätte. Der Roboter erfasst dabei die Umgebung.
3. Fahren Sie jede Position an, an der der Roboter Paletten selbstständig absetzen soll.
4. Tippen Sie auf **Position speichern**, benennen Sie die Position und wiederholen Sie diesen Schritt für jedes benötigte Ziel.

Die Anzahl der gespeicherten Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Die praktischen Grenzen ergeben sich aus der verfügbaren Lagerfläche.

TIPP

Benennen Sie Positionen so, wie Ihr Team sie im Arbeitsalltag bezeichnet, zum Beispiel „Palettenplatz 1“ oder „Zulauf Linie 3“. Das Bedienpersonal wählt die Ziele auf der Karte oder aus einer Liste aus. Eindeutige Namen beschleunigen daher die Aufgabenerstellung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>).

Späteres Hinzufügen und Ändern von Absetzpositionen

Neue Positionen werden auf die gleiche Weise hinzugefügt: Fahren Sie die Position einmal an und tippen Sie auf **Position speichern**. Die Einrichtung kann vom Bedienpersonal selbst geändert werden. Das Hinzufügen einer Position dauert nur wenige Minuten und erfordert weder einen Automatisierungsspezialisten noch ein IT-Ticket. Gespeicherte Positionen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>) lassen sich beliebig zu Aufgaben kombinieren. Sie müssen nicht jede mögliche Variante von A nach B einlernen.

Erstellen der ersten Aufgabe

1. Nehmen Sie eine unterstützte Palette oder einen unterstützten Lasträger (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>) manuell auf.
2. Öffnen Sie die Aufgabenerstellung auf dem Touchscreen.
3. Wählen Sie den Aufgabentyp und die gespeicherte Absetzposition aus.
4. Wählen Sie aus, was nach der Ablieferung geschehen soll: Rückkehr zum Ausgangspunkt, Fahrt zu einer anderen Position oder Parkposition oder Anhalten und warten (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
5. Starten Sie die Aufgabe. Der Roboter fordert Sie auf, in den Automatikmodus zu wechseln. Bestätigen Sie dies mit der physischen Start-/Go-Taste.
6. Gehen Sie vom Roboter weg, wenn die Bedienoberfläche Sie dazu auffordert. Der Roboter fährt selbstständig, umfährt Hindernisse, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und führt anschließend die ausgewählte Aktion aus.

Die Palettenaufnahme erfolgt immer manuell und die selbstständige Ablieferung auf Bodenhöhe (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/manual-pickup-and-autonomous-delivery/>). Die manuelle Hubhöhe von bis zu 1.600 mm ist im Automatikmodus nicht verfügbar. Eine Beschreibung der Steuerungsübergabe finden Sie unter Dual Mode (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/dual-mode/>).

Beim Festlegen von Positionen zu beachtende Einschränkungen

- Absetzpositionen müssen auf ebenem Boden liegen: Die Steigfähigkeit im Automatikmodus beträgt 0 %. Siehe Bodenanforderungen (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>).
- Die Routen zwischen den Positionen müssen innerhalb der Grenzwerte für die Betriebsumgebung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/>) verlaufen.
- Für eine sicherere Routenführung durch Produktionsbereiche können bevorzugte Fahrbereiche festgelegt werden.

Absetzpositionen im Inbetriebnahmepaket

Wenn Sie das fünftägige Inbetriebnahmepaket erwerben, umfasst Tag 1 vor Ort die Einrichtung von bis zu 25 Absetzpositionen einschließlich der Aufgabenvalidierung. Siehe Checkliste für die Bereitstellung (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/deployment-checklist/>). Weitere validierte Absetzpositionen sind als Zusatzoption erhältlich.