



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Leitfaden zur Standortvorbereitung · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/site-readiness-guide>

Leitfaden zur Standortvorbereitung

Diese Seite fasst zusammen, welche Voraussetzungen ein Standort erfüllen muss, bevor ein [J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>) [geliefert](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/delivery-and-unpacking/>) wird. Der J1600 erfordert keine baulichen Veränderungen, Führungsschienen, Leitdrähte oder Reflektoren. Bei der Standortvorbereitung müssen Sie daher vor allem prüfen, ob die Umgebung innerhalb der Betriebsgrenzen des Roboters liegt, und festlegen, wo sich die Absetzpositionen und das Ladegerät befinden sollen.

Betriebsumgebung prüfen

Der J1600 ist für den Transport von Paletten zwischen Bodenstellplätzen in Innenbereichen ausgelegt. Prüfen Sie zuerst die grundlegenden Bedingungen:

- Umgebungstemperatur zwischen 5 °C und 40 °C (41 °F und 104 °F).
- Relative Luftfeuchtigkeit zwischen 20 % und 80 %, nicht kondensierend.
- Der Roboter hat die Schutzart IP21. Er ist gegen Fremdkörper über 12,5 mm und senkrecht fallendes Tropfwasser geschützt, jedoch nicht gegen Abspritzen oder den Einsatz im Freien.
- Routen im Autonommodus müssen auf ebenen Böden verlaufen: Die Steigfähigkeit im Autonommodus beträgt 0 %. Steigungen und Überladebrücken müssen weiterhin im manuellen Modus befahren werden.

Die vollständigen Werte finden Sie unter [Anforderungen an die Betriebsumgebung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/operating-environment-requirements/>).

Böden prüfen

Für den Betrieb im Autonommodus muss die Bodenebenheit TR34 FM3 (FF 25 / FL 20) entsprechen. Der Roboter überfährt Erhebungen bis 25 mm (1 in) und Spalten bis 20 mm (0,8 in). Die vollständige Liste einschließlich der Steigfähigkeit im manuellen Modus finden Sie unter [Bodenanforderungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/floor-requirements/>).

Platz entlang der Routen prüfen

Wichtige Abmessungen für die Planung von Fahrgassen, Türöffnungen und Wendebereichen:

Abmessung	Wert
Fahrzeuglänge	1.893 mm (75 in)
Fahrzeugbreite	850 mm (33 in)
Fahrzeughöhe bei abgesenkten Gabeln	2.060 mm (81 in)
Fahrzeughöhe bei maximal angehobenen Gabeln	2.350 mm (93 in)
Wenderadius	1.501 mm (59 in)

Die vollständigen Abmessungen finden Sie auf der Seite [Technische Daten des J1600](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/technical-specifications/>).

Paletten und Ladungsträger prüfen

Der J1600 benötigt einen [Ladungsträger mit offenem Unterbau ohne untere Deckbretter](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/>), damit seine Gabeln einfahren können. Prüfen Sie, ob Ihre Ladungsträger die folgenden Grenzmaße einhalten:

- Maximale Länge der Palette oder Last einschließlich Überstand: 1.250 mm (49 in).
- Maximale Breite der Palette oder Last einschließlich Überstand: 1.250 mm (49 in).
- Maximale Höhe der Last ab Boden: 1.700 mm (67 in).
- Maximale Traglast: 1.600 kg (ca. 3.500 lb).

Unterstützt werden die EPAL-Europalette, EPAL 3, EPAL 6, GMA-Paletten mit offenem Unterbau sowie alle anderen Ladungsträger mit offenem Unterbau, die innerhalb der Größengrenzen liegen und von den Gabeln unterfahren werden können, beispielsweise [offene Gitterboxen und Fässer](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/open-cages-and-alternative-load-carriers/>).

Ladeplatz planen

Legen Sie vor der Lieferung fest, wo das [manuelle Ladegerät](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/chargers-and-accessories/manual-charger/) beziehungsweise die optionale automatische Ladestation installiert wird. Beim [automatischen Laden](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/) fährt der Roboter zwischen den Aufgaben selbstständig zur Ladestation. Siehe [Installation des Ladegeräts](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/charger-installation/).

Netzwerkanbindung festlegen

Für den Grundbetrieb sind weder WLAN noch eine [IT-Integration](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/results/lower-integration-complexity/) erforderlich. Eine WLAN- und Netzwerkplanung ist nur erforderlich, wenn Sie erweiterte Funktionen wie [come-to-me](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/come-to-me/), eine Flottenintegration über [VDA 5050](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/vda-5050-explained/) oder die [REST API](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/rest-api-documentation/) verwenden möchten. Siehe [Netzwerk- und WLAN-Anforderungen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/network-and-wi-fi-requirements/).

Absetzpositionen und Aufgaben planen

Gehen Sie die vorgesehenen Routen ab und notieren Sie, wo Paletten abgesetzt werden sollen. Positionen werden nach der Lieferung angelegt, indem Sie den Roboter zu jeder Position fahren und diese speichern. Die Anzahl der gespeicherten Positionen ist softwareseitig nicht begrenzt. Siehe [Kartierung und Einrichtung von Absetzpositionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/).

Inbetriebnahmepaket berücksichtigen

Für eine strukturierte Inbetriebnahme umfasst ein fünftägiges [Installations- und Inbetriebnahmepaket](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/buying-and-deployment/installation-and-commissioning/) zum Listenpreis von 10.000 € für Endkunden zusätzlich eine Machbarkeitsprüfung vor der Installation für alle ausgewählten Aufgaben und Lasten, eine [Risikobeurteilung](https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safe-deployment/).

[site-risk-assessment/](#)) und einen Projektplan, bevor die Arbeiten vor Ort beginnen. Die **Checkliste für die Inbetriebnahme** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/deployment-checklist/>), zeigt sowohl den Basisablauf als auch den Ablauf mit Inbetriebnahmepaket.

 TIPP

Bedienpersonal mit Erfahrung im Fahren von Elektrohubwagen benötigt etwa 30 Minuten **Schulung** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/operator-training/>). Planen Sie am Liefertag für jede Bedienperson eine kurze Schulung ein, anstatt ein separates Schulungsprojekt vorzusehen.