



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Beispielabläufe · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/example-workflows>

Beispielabläufe

Diese Seite enthält die Standardaufgabenmuster und vollständigen Arbeitsabläufe des J1600. Nutzen Sie sie, um einen Materialfluss in Ihrem Betrieb einem bereits vom Roboter unterstützten Aufgabentyp zuzuordnen.

Der Standard-Transportablauf

Die häufigste Aufgabe besteht aus [manueller Palettenaufnahme und autonomem Transport](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/>), Absetzen auf Bodenhöhe und [Rückkehr zum Ausgangspunkt](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-return/>):

1. Nehmen Sie eine [unterstützte Palette oder einen unterstützten Ladungsträger](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/pallet-and-load-compatibility/) (<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 eine gespeicherte Zielposition zum Absetzen.
4. Wählen Sie aus, was nach dem Absetzen geschehen soll: zum Ausgangspunkt zurückkehren, eine andere Position oder Parkposition anfahren oder anhalten und warten.
5. Führen Sie die Aufgabe aus.
6. Der Roboter fordert Sie auf, in den Automatikmodus zu wechseln. Bestätigen Sie dies mit der physischen Start-/Fortsetzen-Taste.
7. Entfernen Sie sich, wenn die Bedienoberfläche Sie dazu auffordert.
8. Der J1600 [fährt autonom](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>), weicht Hindernissen aus, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und führt die ausgewählte Aktion nach dem Absetzen aus.

Die Route kann wenige Meter oder deutlich über 100 m lang sein – der Ablauf bleibt gleich. Paletten werden immer manuell aufgenommen und beim autonomen Transport immer auf Bodenhöhe abgesetzt.

Benannte Aufgabenmuster

Muster	Ablauf	Softwarestufe
Boomerang	Zu einem Ziel transportieren und anschließend zum Ausgangspunkt bzw. zum Bediener oder zur Bedienerin zurückkehren	Basisautomatisierung
Simple ABC	Von A nach B transportieren und anschließend zu C weiterfahren	Basisautomatisierung
Drop and wait	Transportieren, absetzen und am Ziel verbleiben	Basisautomatisierung
Deliver and park	Den Absetzvorgang abschließen und anschließend zu einer festgelegten Parkposition fahren	Basisautomatisierung
Multi-point to multi-point	Gespeicherte Positionen für Cross-Docking und wechselnde Materialflüsse frei kombinieren	Basisautomatisierung
Come to me	Den Roboter über eine mobile App oder Weboberfläche zu einer Position rufen	Erweiterte Automatisierung

Positionen werden erstellt, indem Sie die gewünschte Position anfahren und auf **Position speichern** tippen – siehe [Einlernen und Wiederholen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/concepts/teach-and-repeat/>). Gespeicherte Positionen lassen sich frei neu kombinieren: Sie müssen nicht jede Variante von A nach B einlernen, und die Anzahl der [gespeicherten Positionen](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>) ist softwareseitig nicht begrenzt.

Ablauf der Ersteinrichtung

1. Schalten Sie den J1600 ein und folgen Sie der Anleitung auf dem Bildschirm.
2. [Fahren Sie den J1600 manuell durch den Betrieb](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/>) und steuern Sie ihn mit der Deichsel. Der Roboter erfasst und aktualisiert dabei fortlaufend seine 3D-Karte.
3. Fahren Sie jede gewünschte autonome [Absetzposition auf Bodenhöhe](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) an.

4. Tippen Sie auf **Position speichern**, benennen Sie die Position und wiederholen Sie den Vorgang für jedes Ziel.

Beispielablauf: Fahren Sie zu einem Stellplatz, speichern Sie ihn unter „Palettenstellplatz 1“, erstellen Sie eine Aufgabe mit **Drop Pallet at Location** („Palette an Position absetzen“), wählen Sie [Anhalten und warten](https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>), führen Sie die Aufgabe aus, bestätigen Sie den Automatikmodus und treten Sie zurück.

Ladeabläufe

- **Manuelles Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/>): Schließen Sie das Ladegerät während einer Pause oder bei Stillstand des Hubwagens an, wie bei einem herkömmlichen Elektrohubwagen.
- **Automatisches Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>) (**erweiterte Automatisierung**): Der Roboter fährt zur Ladestation und positioniert sich. Die Ladkontakte der Station fahren aus und stellen die Verbindung zu den Ladeplatten des Fahrzeugs her. So kann der Roboter zwischengeladen werden, wenn er nicht im Einsatz ist.

Beispiele für Materialflüsse

- **Wareneingang** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/inbound-receiving/>): Entladen Sie den Lkw manuell und lassen Sie die Palette anschließend autonom zur Prüfung oder Einlagerung transportieren.
- **Produktionsversorgung** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-supply/>): Ein Bediener oder eine Bedienerin kommissioniert oder bereitet eine Palette vor. Der J1600 transportiert das Material bei Bedarf an die Linie.
- **Cross-Docking** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/cross-docking/>): Transportieren Sie Paletten zwischen verschiedenen Ausgangs- und Zielpositionen, indem Sie gespeicherte Positionen kombinieren – ohne eine separate Aufgabe für jedes Positionspaar.
- **Temporäre Lagerung** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/temporary-storage/>): Richten Sie bei verändertem Bedarf innerhalb weniger Minuten vorübergehende Lagerpositionen ein.
- **Puffer- und Bereitstellungsmanagement** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/buffer-and-staging-management/>): Transportieren Sie Paletten

zwischen Linien, Bereitstellflächen und Lagerbereichen.

- **Wareneingang–Lagerung–Produktion–Versand** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/use-cases/production-to-shipping-transport/>): Automatisieren Sie die langen Fahrstrecken, die die üblichen Lagerbereiche miteinander verbinden.

Informationen zu den für diese Abläufe geeigneten Einsatzumgebungen finden Sie in der [J1600-Übersicht](https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/j1600/overview/>);

Informationen zur Integration der Abläufe in Flottenmanagement- oder

Betriebssoftware finden Sie in der [Integrationsübersicht](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/integration-overview/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/technical-integration/integration-overview/>).