



The Mobile Robot Company

Knowledge Center — Anleitungen · 2026-08-04

<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/how-to-guides>

Anleitungen

Kurzanleitungen für die häufigsten Arbeiten mit dem J1600. Jeder Eintrag verweist auf eine ausführliche Anleitung mit Hintergrundinformationen und Details.

Absetzposition hinzufügen und Aufgabe erstellen

1. Fahren Sie den J1600 manuell zum **Absetzpunkt** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/installation/mapping-and-drop-point-setup/>) — er lässt sich wie ein gewöhnlicher Elektrohubwagen bedienen.
2. Tippen Sie auf **Position speichern** und benennen Sie die Position, zum Beispiel **pallet1** oder „Palettenstellplatz 1“.
3. Tippen Sie auf **Aufgabe erstellen** und wählen Sie **Drop Pallet at Location** (Palette an Position absetzen).
4. Wählen Sie das Verhalten nach der Ablieferung — zur Ausgangsposition zurückkehren, zu einer anderen Position oder Parkposition fahren oder **anhalten und warten** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/deliver-and-wait/>).
5. Starten Sie die Aufgabe, bestätigen Sie den Automatikmodus mit der physischen Start-/Fahrtaste und treten Sie zurück.

Ausführliche Anleitungen: [Positionsverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/location-management/>), [Aufgabenverwaltung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/task-management/>).

Roboter mit einer Lieferung beauftragen

1. [Nehmen Sie eine unterstützte Palette manuell auf](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/>).
2. Wählen oder erstellen Sie auf dem Touchscreen eine Aufgabe und starten Sie sie.
3. Bestätigen Sie den Automatikmodus mit der Start-/Fortsetzen-Taste und treten Sie aus dem Fahrbereich.

Der Roboter fährt selbstständig, umfährt Hindernisse, setzt die Palette auf Bodenhöhe ab und führt die ausgewählte Aktion nach der Ablieferung aus. Ausführliche Anleitung: [Autonomer Betrieb](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/autonomous-operation/>).

Steuerung wieder übernehmen

- Greifen oder bewegen Sie die Deichsel — das Fahrzeug wechselt sofort zurück zur manuellen Steuerung.
- Verwenden Sie für einen sofortigen Stopp die **Not-Halt-Taster** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/safety-compliance/safety-overview/emergency-stops-and-manual-takeover/>) oder den Auffahrschutzschalter.
- Drehen Sie den Schlüsselschalter auf „Manuell“, damit das Fahrzeug ausschließlich im manuellen Modus betrieben wird.

Ausführliche Anleitung: **Manueller Betrieb** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/manual-operation/>).

Roboter laden

- **Manuelles Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/products/chargers-and-accessories/manual-charger/>): Schließen Sie das Ladegerät während einer Pause oder bei Stillstand der Maschine an — zum Beispiel vor der Mittagspause.
- **Automatisches Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/applications/scenarios/automatic-charging/>) (optionales Ladegerät): Der Roboter fährt zur Ladestation, positioniert sich und die Ladeschnittstelle fährt bis an seine Ladekontakte aus. Dadurch kann er während Leerlaufzeiten zwischengeladen werden.

Ausführliche Anleitung: **Laden** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/charging/>).

Prüfen, ob eine Last unterstützt wird

Vergewissern Sie sich, dass der Ladungsträger eine offene Unterseite ohne untere Deckbretter hat, einschließlich Überstand nicht größer als 1.250 × 1.250 mm ist, die Lasthöhe von 1.700 mm nicht überschreitet und höchstens 1.600 kg wiegt.

Ausführliche Anleitung: **Unterstützte Paletten und Lasten** (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/supported-pallets-and-loads/>).

Hilfe bei einem technischen Problem anfordern

Öffnen Sie das Menü am J1600, gehen Sie zu **Help/Support** (Hilfe/Support) und scannen Sie den QR-Code, um direkt eine technische Anfrage zu senden. Die Bedingungen für den Fernsupport hängen von Ihrem Servicepaket ab — siehe [J1600-Benutzerhandbuch](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#getting-help) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/user-guides/j1600-user-manual/#getting-help>).

Neueinrichtung

Neue Maschine? Beginnen Sie mit der [J1600-Kurzanleitung](https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide/) (<https://info.mobilerobot.com/de-de/documentation/getting-started/j1600-quick-start-guide/>) und den weiteren Seiten im Abschnitt „Erste Schritte“.